CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2 : 2h30 sur poste

Nom Prénom du candidat :

Ordre de fabrication

NUMERO : _

Epreuve 1 INJECTION					
Machine	FANUC 550 kN (650kN)				
Pièce	Kit Ecolier				
Outillage	Moule à Version ; 3 empreintes				
Matière préconisée	ABS ; PP				
Documents ressources	 Dossier Réponse ; Détermination masse volumique Manuel simplifié de la Machine 	 ④ Spécification Presse ⑤ Fiche matière (PP et ABS) ⑥ Dossier de fabrication 			

Référence pièce	EQ-ABS-B2	EQ-PP-V4	RE-ABS-B2	RE-PP-V4	RA-ABS-B2	RA-PP-V4	
Masse moulée							
Matière	ABS	PP	ABS	PP	ABS	PP	
Colorant	2% Bleu	4% Vert	3% Violet	2% Jaune	4,5% Rose	3,5% Or	
Quantité	50 Pièces	50 Pièces	50 Pièces	50 Pièces	50 Pièces	50 Pièces	
Temps de cycle							
Référence programme	KIT-ECO- EQ-ABS	KIT-ECO- EQ-PP	KIT-ECO-RE- ABS	KIT-ECO-RE- PP	KIT-ECO- RA-ABS	KIT-ECO- RA-PP	
Masse pièce en gr	11,7 ±0,15	9,8 ±0,15	15,15 ±0,15	13,25 ±0,15	10,5 ±0,15	8,6 ±0,15	

Activités prises en compte pour l'évaluation :

- Contrôler les sécurités machine.
- Justifier les équipements de sécurité du régleur processus.
- Contrôler le bridage
- Déterminer la matière par essai de masse volumique
- Préparer la matière première et son traitement hygroscopique
- Charger le programme (vérification de mise route des chauffes)
- Réaliser le calcul de dosage en fonction de la demande des évaluateurs
- Préparer le colorant en fonction de la production (si demande jury)
- Mettre en place la version (à voir avec aide technique)
- Contrôler et afficher la fiche de réglage en fonction de la pièce
- Mettre en production la presse (avec ou sans robot)
- Réaliser un essai du temps de maintien
- Contrôler le produit et ajuster les paramètres en conséquence.
- Mettre au point le procédé en ajustant les paramètres
- Réaliser la production de 50 Pièces
- Réaliser les calculs de limites de contrôle MSP
- Arrêt de la production.
- Remise à l'état initiale du poste de transformation.

CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2: 2h30 sur poste

JUSTIFICATIONS ECRITES :

A. Choix de la matière et de la production :

1. Réalisation de la procédure au laboratoire, en fonction de l'échantillon donné.

Résultat de masse volumique obtenu _____gr/cm²

2. Suivant le résultat obtenu, entourer la matière

ABS PP

3. Déterminer le nom complet de la matière, sa structure et son groupe (TD/TP) ?

Nom complet :
Structure :
Groupe :

B. Préparer la matière :

4. Vérification de la course de dosage affichée ?

Paramètres à rechercher :

A A A A A	Masse de la moulée : Masse volumique de la matière : Diamètre de la vis : (voir annexe 2) Matelas : Coefficient de rétractation : (Aide-mémo	 pire)	gr gr/c mm %	:m ³
	Formules :			
	Masse Volumique = Masse / Volume		Volume à chaud	
	Volume à chaud = $\frac{Volume à froid}{Coef de rétractation}$	Course de dosage =	Section Vis	+ Matelas

CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2: 2h30 sur poste

C. Le choix de la version

Partie fixe







Partie mobile







CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2 : 2h30 sur poste

D. Le temps de maintien

- Rappel le temps de refroidissement total = Tps de maintien + Tps refroidissement presse

N° de Mesure	1	2	3	4	5	6	7	8	9	Unité
Temps de maintien en seconde	0	0.5	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4	En sec.
Masse échantillon 1										En gr
Masse échantillon 2										En gr
Masse échantillon 3										En gr
Masse échantillon 4										En gr
Masse échantillon 5										En gr
Moyenne échantillon										En gr
Etendu des échantillons										
Temps de refroidissement restant										En sec.

Le temps de maintien optimal sera le temps légèrement supérieur au temps à partir duquel le point d'injection est gelé et donc lorsque le poids des pièces ne varie pas.
Rechercher et indiquer sur le graphe ce temps optimal.



CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2 : 2h30 sur poste

E. Amélioration de la productivité. (Recherche de paramètres)

Sur la phase d'injection

Paramàtras	Valour (unitá)	Influence sur la production				
i didifienes		Si je la diminue	Si le l'augmente			
La pression d'injection limite						
Pression à la commutation						
Pression de maintien 1						
Contre pression						
Pression de succion						
Temps d'injection mesuré						
Temps de maintien						
Temps de retard dosage						
Temps de dosage						
Temps de succion						

Pression hydraulique dans le v	érin en Bars	
		Temps en sec

CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2: 2h30 sur poste

F. Détermination de la capabilité machine, processus ⇒ Réaliser une présérie de 50 pièces

Tableau de relevé

	Α	В	С	D	E	F	G	Н	I	J
1										
2										
3										
4										
5										

⇒ Calcul de la moyenne de la présérie

\Rightarrow Calcul de la moyenne de la variance

⇒ Calcul de la capabilité machine

⇒ Analyse du CM

CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2: 2h30 sur poste

Annexe n° 1 : Mode opératoire de détermination masse volumique

ETAPE 1 Avec le bécher et de l'eau, déterminer le panier à utiliser.



Panier pour échantillon de densité supérieure à 1

touche rouge (voir photo).

Panier pour échantillon de densité inférieure à 1



ETAPE 2 : Remplir le bécher d'eau et mettre en place celui-ci et le panier comme sur la photo. Puis allumer la balance.

MISE SOUS TENSION (Faire la tare si nécessaire)

ETAPE 3 : Positionner l'échantillon dans la coupelle, laisser stabiliser la balance et appuyer sur la touche Wa.

ETAPE 4 : Positionner l'échantillon dans le panier ou sous le panier, laisser stabiliser la balance et appuyer sur la touche Wfl.

ETAPE 5 : Lire la valeur de masse volumique. Si celle-ci n'apparait pas, utiliser la





Pour refaire un essai, enlever l'échantillon et appuyer sur la touche démarrage.

	M٧	Matière
	0.91	Polypropylène
Extrait du	0.925	Polyéthylène basse densité
tableau	0.965	Polyéthylène haute densité
d'analyse	1.1	Copolymère styrène-butadiène
	1,06	ABS
	1.1	Polystyrène



CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve 2: 2h30 sur poste

Annexe n° 4 : Aide-mémoire sur le calcul des capabilités

Drésentation

La Maîtrise Statistique des Procédés (MSP) ou Statistical Process Control (SPC) trouve son origine dans les travaux réalisés par Shewhart entre 1924 et 1930.

Auparavant la qualité des produits était assurée après coup par contrôle et par tri, dorénavant la MSP permet d'assurer une qualité optimum par l'utilisation de l'outil statistique en faisant participer les opérateurs.

éfinition d'un procédé :

C'est un système qui combine plusieurs éléments agissant en même temps pour l'obtention d'une production de biens ou de services.

n conclusion la MSP a pour but de :

- Maîtriser l'ensemble des facteurs composant un procédé de fabrication
- Améliorer la qualité du produit (suppression des causes assignables)
 - Assurer que la qualité du produit soit conforme aux spécifications techniques et que cette qualité soit reproductible dans le temps.

es différents calculs

LA VARIANCE (S²): CALCUL DE LA VARIANCE

- 1. Calculez la moyenne de l'échantillon.= $(X_1+...+X_n)$ /n
- 2. Soustrayez la moyenne de chaque valeur de donnée. = $(Xi - \overline{X})$
- 3. Élevez au carré chaque résultat = $(Xi \overline{X})^2$
- 4. Sommez les valeurs au carré = $\sum (Xi \overline{X})^2$
- 5. Divisez par n 1, où n est le nombre de données
- 6. Ecart type (σ) (Sigma) :

Ecart type (
$$\sigma$$
) = $\sqrt{de.la. \text{var}iance}$



CAPABILITE DU PROCEDE (CP) OU CAPABILITE MACHINE (CM) :

La capabilité du procédé donne une indication sur la performance d'un process par rapport aux limites admissibles.

 $Cmki = \frac{\overline{X} - Ti}{2}$

 $Cmks = \frac{Ts - \overline{X}}{}$

 3σ

 3σ

A- Dérive vers la limite inférieure (Cpki) ou (Cmki) :

$$Cp = \frac{Ts - Ti}{6\sigma}$$

Interprétation de la capabilité (Cp ou Cm) :

Calcul du (Cpk) ou (Cmk) :

C'est un indice qui en plus du Cp ou Cm, prend en compte la

position de réglage de X(valeur moyenne).

Nota: Pour que le procédé ou la machine soit capable, il faut que:

- 1- IT > Dispersion
- 2- Cp ou Cm ≥ 1,33
- 3- Cpk ou Cmk \geq 1,33

(Pour l'interprétation du Cpk, nous retiendrons la valeur mini entre le Cpki et Cpks) Exemple : Cpki = 2.4 et Cpks = 0.93, alors nous retiendrons un Cpk de 0.93.



CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve I : 2h30 sur poste

PROCEDURE DETERMINATION MASSE VOLUMIQUE



<u>ETAPE 1</u>

Avec le bécher et de l'eau, déterminer le panier à utiliser.



CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve I : 2h30 sur poste

<u>ETAPE 2</u>

Remplir le bécher d'eau et mettre en place celui-ci et le panier comme sur la photo. Puis allumer la balance.



MISE SOUS TENSION -

ETAPE 3

Positionner l'échantillon dans la coupelle, laisser stabiliser la balance et appuyer sur la touche Wa.



CONCOURS GENERAL DES METIERS PLASTIQUES ET COMPOSITES - SESSION 2024

Epreuve I : 2h30 sur poste

ETAPE 4

Positionner l'échantillon dans le panier ou sous le panier, laisser stabiliser la balance et appuyer sur la touche Wfl.



ETAPE 5

Lire la valeur de masse volumique. Si celle-ci n'apparaît pas, utiliser la touche rouge (voir photo).

Pour refaire un essai, enlever l'échantillon et appuyer sur la touche démarrage.



Manuel d'utilisation d'une presse à injecter

FANUC Roboshot Série Alpha SiA



X-S15ia / X-S30ia / X-S50ia X-S100ia / X-S130ia / X-S150ia X-S220ia / X-S250ia / X-S300ia



Copyright ©2014 by FANUC France S.A.S Tous droits réservés

Les informations illustrées ou contenues dans ce manuel ne doivent pas être reproduites, copiées, traduites ni transmises intégralement ou partiellement sans l'accord écrit préalable de FANUC FRANCE S.A.S

SOMMAIRE

Présentation des commandes	5
Présentations des pictogrammes	6 et 7
Page écran Menu Principal	9
Page écran Fichier moule	9
Page écran Paramètres simple	11
Page écran Purge auto	12
Page écran Réglage épaisseur du moule	13
Page écran Gestion chauffe	14
Page écran Veille	15
Page écran Démarrage	16
Page écran Injection/dosage	15 et 16
Page écran Température	19
Page écran Ponton	
Page écran Precise metering control	
Page écran Fermeture/éjection	
Page écran Option fermeture	
Page écran Paramètres noyaux	24 à 25
Page écran Custome core	
Page écran Protect moule AI	
Page écran Ejecteur AI	
Page écran Pré-injection	
Page écran AUX	
Page écran Pile lumineuse	
Page écran Machine stat I/O	34
Page écran Custom signal	
Page écran Analog input	36
Page écran Picker operation	37
Page écran Aux. Comm	38
Page écran Multi courbes	39
Page écran Pression d'injection	40
Page écran Dos Torque moniteur	41
Page écran Process monitor	42
Page écran Carte diagramme	43
Page écran Gestion de production	
Page écran Info de production	
Page écran Historique de production	13 AA
Page écran Alarme log	
Page écran Derniers chang log	
Page écran Lubrification auto	
Page ágran Maintenance	
Page ácran Sálection ságuences	
Page écran Affichage paramètres	
Page écran Custom menu set	
Page ágran Paramètres tempárature	
Page ágran Input lock	
Page ágran Daramàtras machina	
Page Agreen Communication	
rage estan communication	

Page écran Alarme	
Page écran Diagnostic	
Page écran I/O diagnostic	60
Page écran Servo-diagnostics	61
Page écran Système info.	
Notes	61

Présentation des commandes

- 1 : Marche presse
- 2 : Arrêt presse
- 3 : Mode réglage/manuel/semi-auto/automatique
- 4 : Touche hauteur du moule
- 5 : Mise en veille presse
- 6 : touche départ cycle
- 7 : Ouverture/fermeture moule
- 8 : Injection/décompression
- 9 : rentrée/sortie éjection
- **10 : Purge automatique**
- **11 : Dosage manuel**
- 12 : Avance/recul épaisseur moule manuel
- 13 : Avance/recul unité d'injection
- 14 : Pénétration/extraction noyau 1et 2
- **15 : Obturation Buse**
- **16 : Soufflettes**
- 17 : Moteur de dévissage
- 18 : Non utilisé
- 19: Non utilisé
- 20 : Arrêt d'urgence



Présentation des commandes

- 1: Marche presse
- 2 : Arrêt presse
- 3 : Mode réglage/manuel/semi-auto/automatique
- 4 : Touche hauteur du moule
- 5 : Mise en veille presse
- 6 : touche départ cycle
- 7 : Ouverture/fermeture moule
- 8 : Injection/décompression
- 9 : rentrée/sortie éjection
- **10 : Purge automatique**
- **11 : Dosage manuel**
- 12 : Avance/recul épaisseur moule manuel
- 13 : Avance/recul unité d'injection
- 14 : Pénétration/extraction noyau 1et 2
- **15 : Obturation Buse**
- **16 : Soufflettes**
- 17 : Moteur de dévissage
- 18 : Non utilisé
- 19: Non utilisé
- 20 : Arrêt d'urgence



Présentations des pictogrammes

Arrêt d'urgence

Alarme émise

Cartouche de graisse

Batteries faibles

Processus fermeture du moule

Processus d'injection

Processus de maintien

Processus de dosage

Processus d'ouverture

Processus d'éjection

Processus de purge automatique

Processus de hauteur du moule

Processus contrôle viscosité non effectué

Chauffe fourreau activées

Chauffe fourreau non activé

Chauffe fourreau activées en mode synchrone

Chauffe en auto-tuning

Chauffe en veille

Alarme temps de résidence activée

Temporisation libération vis active





O



Robot activé	Трск
SR mate activé	A SR
Robot 6 axes activé	2
Pré-injection activée	
Pré-élection activée	+
Confirmation sécurité hattaria éjaction	
Communication securite batterie ejection	
Noyaux activés	~~
Interface caméra activée (option)	<u>-</u>
Sauvegarde carte mémoire	E
Compteur pièces à l'arrêt	123
Mode maintenance activé	Y⇔

Reset alarmes
Touche alarme
Touche diagnostic
Touche plein-écran
Commute la fenêtre verticale
Commute la fenêtre horizontale
Sauvegarde page écran
Sauvegarde pages processus sous fichier texte
Déplacer le curseur à droite
Déplacer le curseur à gauche
Page suivante
Page précédente

0	
\triangle	
\boxtimes	
ß	
8	
\mathbf{O}	
⇒	
+	
1	
1	

Page MENU PRINCIPALE :

FAN			(-S1001A	CDOUDE	- ADMIN					-	2016/04/0	14 16:53	
MUULI	1000	UFF IN	IL FIA AV	OPERATE	ER: MANAGEI	R				c)			
	XD REGI	AGE	FICHIER MOULE	PARAMET SIMPLE	PURGE Auto	REG AUTO EPAIS.	GESTION CHAUFFE	ARRET	DEMARRAGE		ACTUEL POS VIS	28.45	
	- DOS INJE	ECT	DOSAGE Inj	TENPER Ature	PONTON	PRECISE METERING					POS FER. (POS.PLAT.)	322.60 353.30 23 70	<u>؟</u>
AI	FER)	IETURE	FERNET Eject	FERNET Option	PARAMET - Noyaux	CUSTON Noyau	PROTECT Noule AI	AI Ejecteur	PRE Inject.	OPTION EJECTEUR	PRESSION	3	
<u></u> €.∕	1/0 AUX. 1/0		AUX.	SIGNAUX Lumineux	ETAT NAC Hine I/O	SIGNAL Custom		ENTREES Analog	OPERAT PICKER			- > 2	×
.PM	OPT OPT	ION			CANAUX Chauds		CONN. Aux.				8/80		-0
-		TEUR	MULTI Courbe	PRESSION Inject	MONITEUR CPL DOS	MONITEUR Process	CARTE TENDANCE		CONSO. Energie	DIAGNOS CYCLE	0 cm3	25.00	3
	PROL	DUCTIO	GESTION Product	INFO Product		HIST Product					DERNIERE DO	ONNEE 0	ļ
	HIST 🖋	F.MAIN	HIST. Alarn	DER. CHA Ng. Not	OPERATI ONS HIST	LUBRICAT Ion Auto	MAINTE Nance	PERIODIC Inspect			MATELAS MIN V-P POS.	0.00	
		XM H	SELECT ION SEQ.	AFFICH. Param.	REGL NEN U CLIENT	PARAN. Temper.	INPUT Verrou	REGLAGE1 Machine	REGLAGE2 MACHINE	COMMUNIC Ation	DEPART DOS. TEMPS INJ	0.00	
		SN {	ALARN	DIAGNOS	I/O DIAGNOS	SERVO DIAGNOS	CROSS Check	NATERIEL Diagnos.	SYSTEM Inform.		TEMP DOSAGE TPS DE CYCL	0.00 20.13	
											BON	399	à
	#	MENU Maint											
	CYCLES	INJCT	T. DOS 1	I. PIC-P	RS ¥-P PR	S NIN NAT	. NON UTI	L NON UTIL	. PIC-POS	TPS CYCL		2	3
	399	0.00	00 0.0	00	0	0 0.00)		0.00	20.13			
	398 397	0.00	00 0.0 00 0.0)0)0	0	0 0.00 0 0.00]		0.00 0.00	49.36 4.40			
	397 396	0.00	00 0.0 20 <mark>9.8</mark>	00 <mark>35+</mark> 108	0 33 107	0 0.00 4 3.21			$0.00 \\ 3.99$	47.06 29.19	1/3)
	<u>፩</u> ን		dig.		I/0			$\overline{\nabla}$	IDE	פצ	E ·	8	Û



Page écran Fichier moule : sauvegarde des fichiers moules

Observations :

Lors d'une recherche d'un fichier si l'on entre un caractère dans le cadre mot clé, la presse n'affichera que le fichier spécifié.

Pour afficher tous les fichiers enregistrés dans la mémoire presse ou memory card. Il faut lancer un recherche sans caractères inscris dans le cadre mot clé.

Il est possible d'ajouter des commentaires dans la case entrée commentaire comme : la matière utilisée, la température du moule, etc.

Il est possible d'enregistrer jusqu'à 500 fichiers.

Les fichiers Alpha SiA sont compatibles avec les S2000iB SEULEMENT.



Page écran Paramètres simple : Résumé paramètres réglages et plastification

Cette page peut servir de fiche de réglage.

Attention s'il y a plus de 3 paliers réglés pour l'injection, maintien et dosage, seul 3 seront affichés sur cette page.



Page écran Purge auto : paramètres de réglage durant la purge automatique

Ne pas changer le réglage capteur de pression car pendant la purge automatique la presse calibre son 0 pression. Il est donc important de lancer une purge automatique de temps en temps jusqu'à la fin de son process. (Affichage « terminé » à l'écran)

Touches départ purge automatique :



= départ purge automatique



Page écran Réglage épaisseur du moule : Réglage du verrouillage moule

Observations :

Le graphique concernant la position du plan de joint du moule en fonction de la force de verrouillage est approximatif. A utiliser au cas où le verrouillage en automatique ne fonctionnerait pas.

Attention à la sécurité du programme noyau. Dans le cas où l'on utilise des noyaux, si la fonction programmée est « no monitor » et si vous passer en mode réglage (touche escargot) pour ouvrir ou fermer le moule, la surveillance des capteurs des fins de course n'est pas activée. Vous pourriez donc autoriser une ouverture/fermeture avec des vérins positionnés à mi-course.

Touches lancement verrouillage automatique :





= départ verrouillage

<mark>FANUC ROBOSHOT α-S1001</mark> MOULE	A	COMMANDE NON PRETE	2015/04/21 09:33
TEMPO LIBERAT VISREG. ADBUSE+FOUR30-MOULOFF60	DJ. LIBERAT. PASSE RESTE 0 = 30 min 0 0 min ◀ 0 = 60 min 0 0 min	Temporisation vis d'injection être shu	$\begin{array}{c c} \text{ACTUEL} \\ \text{S} \\ \text{n libération} \\ \text{n. Ne peux} \\ \text{R.} \\ \text{Constantion} \\ \text{R.} \\ \text{O.00} \\ \text{CT.} \\$
MONITEUR SEJOUR MONIT RI BUSE/FOUR OFF 3 CANAUX CHAUD OFF	EG. PASSE CHAUFFE NO min 0 mm NO CHANGE 0 min 0 min NO CHANGE	DEMANDE PURGE OFF	
COUPE CHAUFFE AUTO	DIM LUN MAR OFF OFF OFF OFF DFF -1:-1 -1:-1 -1:-1 DFF -1:-1 -1:-1 -1:-1	Programmation temps de résic -1:-1 -1:-1	alarme dence ERNIERE DONNEE
ANUL TEMP VEILLE	FF -1:-1 -1:-1	-1:-1 -1:-1 -	I:-1 MATELAS MIN 0.00 ■ V-P POS. 0.00 ↓ ● V-P PRS. 0 ↓ ● DEPART DOS. 0.000 ■ ■
Programmation de mise en route des chauffes	Programmation de mis en veille des chauffes fourreau.	UR. RRET DEWARRAGE	TEMP DOSAGE 0.00 TPS DE CYCL 0.00 CYCLES 9 BON 9
CYCLES INJCT T. DOS	T. V-P POS V-P PRS WIN WAT.	DOS ST PIC-PRS NON UTIL TP	s cycl
$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	$\begin{array}{cccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	0.00 0 3 0.00 0 2 0.00 0 2 0.00 0 2 0.00 0 2 0.00 0 2 0.00 0 2	33.98 27.79 27.80 24.49 19.84 1 1 / 3 (
() 💭 🔄	→ I/0 P		چ <u>الا</u>

Page écran Gestion chauffe : page concernant des paramètres de chauffe

Observations :

La temporisation de libération vis est une fonction que l'on ne peut shuntée. Elle s'active automatiquement lorsque l'on atteint la température de consigne et permet de sécuriser la bonne mise en température de l'ensemble vis, fourreau et clapet.

La fonction temps de résidence permet lorsque celle-ci est programmée, d'émettre une alarme à l'écran quand la presse est restée sans fonctionner pendant le temps programmée. Protection contre une dégradation matière. Dans le cas ou l'on active à ON la fonction demande de purge. La presse ne redémarrera pas si l'on n'effectue pas une purge automatique.



Page écran Veille : paramètres de la séquence d'arrêt machine

Observations :

Cette gestion de séquence d'arrêt de la machine est programmée active, elle a priorité sur les réglages de conditions des chauffes de la page

Conditions d'arrêt :

- 1) Mise en veille
- 2) Retour unité d'injection si ON paramètré
- 3) Fermeture du moule si ON paramètré (en plan de joint, non verrouillé)
- 4) Lance une purge auto si ON paramètré
- 5) Coupe les chauffes fourreau si ON paramètré



Page écran Démarrage : Réglage des conditions de démarrage.

Observations :

Cette page permet donc de démarrer une production en limitant par exemple des paramètres tels que la pression de maintien ou les vitesses d'injection pendant un nombre de cycles définis avec des paliers progressifs ;



Page écran Injection/dosage : réglages des paramètres de plastification et d'injection

Observations :

L'onglet ACCEL est le réglage correspondant au démarrage de la vitesse durant la phase d'injection

L'onglet HR MODE est le réglage correspondant à la réponse immédiate à la pression après la commutation

Injection :

Maintien:



Le temps est exprimé en millisecondes

Page écran Température : Réglage des température de plastification



Observations :

Le self tuning permet d'ajuster le PID sauvegardé dans la machine au cas ou l'on aurait éventuellement remplacé des colliers chauffants.

Dans ce cas il suffit d'activer les zones TUNE en marche et ensuite d'appuyer sur la touche exécute.

La machine va lancer une séquence de régulation zone par zone et ensuite va sauvegarder automatiquement le PID obtenu dans sa mémoire.

Il est conseillé d'augmenter vos tolérances mini maxi des chauffes avant de lancer un auto-ou self tuning car la presse va faire monter chaque zone de chauffe puis redescendre. Il est possible de dépasser les tolérances si l'on a un réglage à +/- 10°C seulement.



Page écran Ponton : Réglages des paramètres ponton

Observations :

Ne jamais désactiver la fonction ponton. Si vous désactiver la fonction ponton vous ne pourrez pas démarrer le cycle car vous ne lui autoriser pas à avancer en mode automatique. Vous serez donc obliger d'avancer le ponton en mode manuel pour être en contact.

<u>Ce qui peut être dangereux car si vous venez en contact avant la fermeture et que vous fermez le moule par la suite, dans le cas de moules à plaque en partie fixe vous pourriez exercer une force sur le ponton et risquer de casser la vis à bille de l'avance d'unité d'injection.</u>

Attention également à la fonction AIR qui permet d'exécuter des cycles à vide en automatique. Car si vous lancez cette fonction la presse va respecter vos conditions de vitesses d'injection établies sur la page de réglage injection/dosage et vous pourriez donc injecter très vite et envoyer de la matière un peu de partout.

La fonction contact buse libéré peut-être utile dans le cas où l'on souhaite mouler en mode semi-automatique, choisir ensuite le mode le plus adéquat.

	UC ROBOSHOT	X-S10	OÍA				COMMA	NDE_NON	PRETE		2015	/04/2	09:34	
MOOLI	- •									[k] etta			D I	
	PRECISE METER	RING	OFF		STUP	F	1				/	CTUEL		\bigcirc
					1 101212	-					POS VIS	:	117.33	
	PRECISE METE	RING2	OFF								POS FER	-,	0.00	
	DECOMPRES	6		<u>, , , , , , , , , , , , , , , , , , , </u>	a 🔁						POS F.IE	CT	0.00	\wedge
	CONTRE	DOTAT			100	DDH					PRESSIO	N.	-1	
		KUTAL	. AUTO	U	100									
	PRECISE METE	RING3	0FF										$\mathbf{\Sigma}$	Χ
	COMPRESS	E		nnnn.	4									
					A.C.								_	
	PRESSI		100	J BAR	100						•			FP
	CUNTRE	KUTAL	. AUTU	UŤ	100	RPM						D2		
	APR DECMP	E		<u>n n n n n</u>							DERNI	ERF DO	NNFF	
	DECOND			00000	10.0							с. С	0	
	DECUMP	-	AUTU		10.0	mm/s					MATELAS	MIN	0.00	
	DEGEP	UNPLI		- mm +	1.20	mm					V-P POS		0.00	
	INTEGTION			man man							V-P PRS	D00	0	
	INJECTION			nnnh (TEMPS I	DUS. N.I	0.000	
	V-P RE	GLAGE	OFF								TEMP DO	SĂGE	0.00	
	COMPT	DEPART	5 /	5 coups	EGLAGE	<u>.</u> mm					TPS DE	CYCL	0.00	
	LIM RE	GLAGE	STD	+/-	2.00	mm					CYCLES		9	
	DOSACE	TEM			тег		1			_	DUN			يتجدر
		ATU	RE	METE	RING									
	CYCLES INJO	стт. п	00S T. V	-P POS V-P	PRS 🛙	IN MAT.	DOS ST	PIC-PRS	NON UTIL	TPS CYCL				目
	9 0.	000	0.00	0.00	0	0.00	0.00	0		33.98				
	8 0.	000	0.00	0.00	0	0.00	0.00	0		27.79				
	7 U. 6 U.	000	0.00	0.00	0	0.00	0.00	0		24.49	(51)	1 / 0		
	5 Ö.	000	0.00	0.00	Ō	0.00	0.00	Ŏ		19.84		173		\bigcirc
\bigcirc	×h	5 10	1-1	T 40		तिन्त			→	Ro	n-s			
	Ч.Ч.			1/0		541			128	12				

Page écran Precise metering control :

Le precise metering permet d'équilibrer la pression avant et après le clapet en fin de dosage.

La vis va effectuer au maximum 1 tour dans le sens inverse de celui du dosage ce qui va permettre à la matière de ramener le clapet contre le siège et rendre l'ensemble étanche.



Page écran Fermeture/éjection : Réglages des paramètres fermeture/ouverture/éjection

Observations :

Attention de toujours effectuer les réglages des courses d'éjection en mode réglage (touche escargot). Dans le cas contraire vous autoriseriez des vitesses rapides et un couple maximal selon votre réglage défini sur cette page. Vous pourriez donc atteindre la butée mécanique de votre moule et donc la presse déclenchera une alarme servo. Vérifier également le charge exercée sur l'éjection en position retour et avance à l'aide de la page « servo-diagostic ». (visualisation de la charge admissible sur l'éjection)





FAI	UC ROB	OSHO	<mark>)τα-s</mark>	100 <i>i</i> A				COMMA	NDE NON PRETE		2015/04/2	2 <u>1 1</u> 3:41
HUUI	LE :									[Zau	le l	<mark> </mark>
	NOYAU PENET SIGN NOY E	NOY . OUT XT	2 NOY. Indepen Stop Indepen	D PN	MODE 1 Stop Pe 2 Stop Pe R1 Stop Ex 12 Stop Ex	NET D NET D TR. C	POSITION EPART FERM EPART FERM UVT CMPL EPART OUVT	-	CONFIR TEMPS TEMPS TEMPS TEMPS	1.00 sec 1.00 sec 1.00 sec 1.00 sec	ACTUEL POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	117.33 0.00 0.00 0.00 -1
				EA		тк. р				1 · · · · · · sec		
											DERNIERE D PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE TPS DE CYCL	00.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.
<mark>ر ک</mark>		FERME Ejec	T FI	ERNET Ption	PARAMET. Noyaux	CUSTON Noyau	PROTECT Noule AI	AI	PRE INJECT.		CYCLES BON	9 9 1
	CYCLES	I	IJCT T.	DOS T.	V-P POS	V-P PRS	WIN WAT.	DOS ST	PIC-PRS NON U	ITIL TPS CYCL		E
		9	0.000	0.00	0.00	0	0.00	0.00	0	33.98		
		8 7 6 5	0.000 0.000 0.000 0.000 0.000	0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0 0	$\begin{array}{c} 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \end{array}$	$\begin{array}{c} 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\end{array}$	0 0 0 0	27.79 27.80 24.49 19.84	1/3	
\bigcirc) ğ	Η	ü		5	I/0	691 241		IDE	פצ		<

Page écran Paramètres noyaux : Réglage programme 1 noyaux.

PRINCIPE DE REGLAGE DES NOYAUX : PENETRATION

FANUC ROBOSH	ΙΟΤ α-S100	İA			COMMAN	ide non pret	E Di ess	2015/04/	21_13:42
NOYAU PENET NO' SIGN.OU	SANS (MODE PNT1 <mark>stop pe</mark>	NET D	POSITION EPART FERM	1	CONFIE Temps	RM 1.00 sec	POS VIS POS FER.	117.33
NOY EXT		EXTR1 STOP EX	TR. O	UVT CMPL]	TEMPS	1.00 sec	POS EJECT. PRESSION	0.00 -1
									3) ×
	SANS	1 NOY.	2 NOY.						
		ANNULE						PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS.	0 0.00 0.00
								V-P PRS. DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE	0 0.00 0.000 0.00
		_						TPS DE CYCL CYCLES BON	0.00 9 9
	CT OPTIC	NOYAUX	NOYAU	PROTECT NOULE AT	EJECTEUR	INJECT.	•		
CYCLES	INJCT T. DO	OST. ¥-PPOS	¥-P PRS	MIN MAT.	DOS ST	PIC-PRS NON	UTIL TPS CYCL		E
	0.000		0	0.00	0.00	0	27.79		
6 5	0.000	0.00 0.00 0.00 0.00	Ő	0.00 0.00	0.00 0.00	Ő	24.49 19.84	1/3	<mark>e 🕼 </mark>
77	-19	5	τ./0	0PT	١٨	=	ß	R.	-

Sans	:	sans	noyaux
------	---	------	--------

Unique : 1 noyau

Double : 2 noyaux

Mode de Pénétration

STOP PENET ou Pénétration noyau avec arrêt.

Pénétration noyau à une position définie et contrôle sur la même position

FANUC ROE	BOSHO	<u>τ α-s</u> ι	001A						E	2 Secol	2015/	04721 10	13:42	
Noyau Pene Sigi Noy e	F NOY N.OUT Ext 0	? NOY. CONTINU STOP CONTINU	e PNT PNT E Ext Ext	MODE 1 <mark>stop pen</mark> 2 R1 <mark>stop ex1</mark> R2	RET D	POSITION PEPART FERM DUVT CMPL]	CONFII TEMPS TEMPS TEMPS TEMPS	RM 1.00) sec) sec) sec) sec) sec	AC POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJEC PRESSION	TUEL 11 1 T. (7.33 0.00 0.00 0.00 -1	Ø ₹
			STO) penet	Ferme pe	E FERI	ME PEN-B				ervice and the second s			N N N
<mark>د.</mark>	FERMET	FE	RMET	PARAMET.	CUSTON	PROTECT		PRE		•	MATELAS V-P POS. V-P PRS. DEPART D TEMPS IN TEMP DOS TPS DE C CYCLES BON	MIN JOS. 0 JOGE 0 YCL 0		
CYCLES	IN.	ICT T.	DOS T.	V-P POS	V-P PRS	WIN WAT.	DOS ST	PIC-PRS NON	UTIL TPS (YCL		_	5	9
	8 0 7 0 6 0 5 0	.000 .000 .000 .000	0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0 0	0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0 0	27. 27. 27. 24. 19.	.79 80 49 84	1 1	/ 3 [<u>م</u>	\mathbf{c}
ۍ ۲	}	dig.		5	1/0	091	١٨	100	es,		ЪЩ	0		

Mode de Pénétration

FERME PEN-A

ou Pénétration noyau au départ fermeture, simultanément et sans arrêt.

Le noyau est actionné en même temps que la fermeture ; si il n'est pas contrôlé à la position définie il y a arrêt de la fermeture / contrôle / reprise fermeture.

Mode de Pénétration

FERME PEN-B

ou

Pénétration noyau à une position de fermeture, simultanément et sans arrêt.

Le noyau est actionné à une position définie et en même temps que la fermeture ; En fin de verrouillage, le noyau est contrôlé, si le mouvement noyau n'est pas terminé l'injection ne sera pas activée.

CONFIRM	••	
CONTINU	••	

TEMPS : Contrôle par temps.

ENTREE(FIXE) : Contrôle par la prise des noyaux XT 85.

ENTREE(SET) : Contrôle par la page des entrées programmable et câblage sur bornier TU01 entre bornes 15 à 21.

NUC ROBOSH	ΙΟΤ α-S 1	OOIA				COMMAN	DE NON PRETE	∩@	2015/04/2	21 13:43
NOYAU PENET NOY SIGN.OUT NOY EXT	2 NOY. 7 CONTINU 5 STOP CONTINU	E PNT1 PNT2 E EXTR	MODE Stop Pene : 1 Stop Extr 2	T R	POSITION Eglable Eglable	59.54 m	CONFIRM TEMPS TEMPS TEMPS TEMPS TEMPS	1.00 sec 1.00 sec 1.00 sec	ACTUEL POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	117.33 0.00 0.00 0.00 -1
		TEMPS	ENTREE	(FIXE)	ENTRE				e e e e e e e e e e e e e e e e e e e	
				ADLE					PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE TPS DE CYCL CYCLES	0 0.00 0 0 0.000 0.000 0.000 0.000 9
S FERI	IET FE Ct op	RNET P	ARANET.	CUSTON Noyau	PROTECT Noule AI	AI	PRE INJECT.		BON	
CYCLES 9	INJCT T.	DOS T.	V-P POS	V-P PRS	WIN WAT.	DOS ST	PIC-PRS NON U	TIL TPS CYCL 33 98	_	8
	0.000 0.000 0.000 0.000 0.000	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0 0	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0 0	27.79 27.80 24.49 19.84	1 /3	
10	ů,	L	-	/0	OPT	١٨		es,		⊲ ▲
PRINCIPE DE REGLAGE DES NOYAUX : EXTRACTION

FAN MOUL	UC ROE	IOSH	<mark>от α-s</mark>	100 <i>i</i> A					DE NON PR	ETE	[] 2 4	2015/04/	21 13:43
	Noyau Penet Sign Noy e	i noy 1.out Ext	2 NOY. Contin Stop Contin	je pnt pnt je ext ext	MODE 1 <mark>Stop Pe</mark> 2 R1 <mark>Stop Ex</mark> R2	NET R	POSITION EGLABLE EGLABLE	59.54 m	CONF TEMPS TEMPS TEMPS TEMPS		1.00 sec 1.00 sec 1.00 sec 1.00 sec	ACTUE POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	117.33 0.00 0.00 0.00 0.00
				STOP	EXTR.	ouv ext-	A 0UV	EXT-B				PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE	
د ې		FERM	ET F	ERMET I	PARAMET - Noyaux	CUSTON Noyau	PROTECT NOULE AI	AI	PRE INJECT.			TPS DE CYCL CYCLES BON	0.00 9 9
	CYCLES	I	NJCT T.	DOS T.	V-P POS	V-P PRS	WIN WAT.	DOS ST	PIC-PRS NC	ON UTIL 1	IPS CYCL		E
		9 8 7 6 5	0.000 0.000 0.000 0.000 0.000	0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	000000000000000000000000000000000000000	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0 0		27.79 27.80 24.49 19.84	N 1/	3 (k)
	ĸ	ч	ų		5	T/0	071	١٨	00		ß	œ	< ▲

FAN	UC ROBOSH	ΟT α-S 1	DOIA				COMMAN	de non prete		2015/04/2	21 13:43
UULL							HE.] 🛋	Rett		10 I
	NOYAU PENET NOY SIGN.OUT NOY EXT	2 NOY. Continue Stop Continue	PNT1 PNT2 EXTR EXTR	MODE Stop Per 1 <mark>Stop Ext</mark> 2	IET R TR - R	POSITION Eglable Eglable	59.54 m	CONFIRM TEMPS TEMPS TEMPS TEMPS TEMPS	1.00 sec 1.00 sec 1.00 sec 1.00 sec	ACTUEL POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	117.33 0.00 0.00 0.00 0
			stop e	XTR.	ouv ext- Annule	A OUV	EXT-B			DERNIERE D PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE	ONNEE 0 0.00 0.00 0 0.00 0.000 0.000
<mark>₽</mark> \$	FERM EJEC	ET FEI T OPT	RNET P/	RANET.	CUSTON Noyau	PROTECT Noule Ai	EJECTEUR	PRE INJECT.		CYCLES BON	9 9 9
	CYCLES I	NJCT T.	DOS T.	V-P POS	V-P PRS	MIN MAT.	DOS ST	PIC-PRS NON UT	IL TPS CYCL		E
	9	0.000	0.00	0.00	0	0.00	0.00	0	33.98		
	8 7 6 5	$\begin{array}{c} 0.000\\ 0.000\\ 0.000\\ 0.000\\ 0.000 \end{array}$	$\begin{array}{c} 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\end{array}$	$\begin{array}{c} 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\end{array}$	0 0 0 0	$\begin{array}{c} 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\end{array}$	$\begin{array}{c} 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\end{array}$	0 0 0 0	27.79 27.80 24.49 19.84	1/3	
	×h	-50			- 10	INFT	10	-	C.	<u>г</u> .,	

Mode d' Extraction

STOP EXTR

ou

Extraction noyau avec arrêt.

Extraction noyau à une position définie et contrôle sur la même position

Mode d' Extraction

OPEN EXT-A

ou

Extraction noyau au départ ouverture, simultanément et sans arrêt.

Le noyau est actionné en même temps que l'ouverture ; si il n'est pas contrôlé à la position définie il y a arrêt de l'ouverture / contrôle / reprise ouverture.

Mode d' Extraction

OPEN EXT-B

ou

Extraction noyau à une position d'ouverture, simultanément et sans arrêt.

Le noyau est actionné à une position définie et en même temps que l'ouverture ; En fin d'ouverture, le noyau est contrôlé, si le mouvement noyau n'est pas terminé l'éjecteur ne sera pas activée.

FAN HOUL	IUC ROB	OSI	HOT	α-	<mark>S10</mark>	ooi.	A									CO	AMANDE 中国	E NO	N P	RETI	2			2	20	01570	4/2	09:3] <mark> </mark>	7
		: 	> MA ~	CHI	INE	(I) DT	4) T			CHI	NE	-> Г	EXT	. (OU	T)			Eee	I	ITER	RNA		DIT		POS V	ACT /IS	UEL	117.33	0
	X0000	76 70	^ 5 4		2	ים 10 00	HE	x	YOOOO	55 7 0	6 5 0 1	54 10	32	1 (1 () HE	X	GOOD	.E33 7 0 0	6 1 0	54 00	3	2	וזק 1 0 1 1	HEX	PUS F (POS.P POS F	ER. Lat.) Eject Ston	-	0.00 0.00 0.00 -1	<u>/</u> !
	X0001 X0002	0 0 0	000	0 0	0 0	0000	0	0	Y0001 Y0002	0 0	0 0	0 0	0 0 0	00) () (00 00	G000 G000	1 0 2 0		0000	0 0	0 (0 0	00 00			«»		Δ
	X0003 X0004 X0005	000000000000000000000000000000000000000	000000000000000000000000000000000000000) ()) ()) ()	0 0 0	00 00 00	0 0 0	0 0 0	Y0003 Y0004 Y0005	0 0 0	0 (0 (0 () ()) ()) ()	000000	0 (0 (0 () () () ()0)0)0	G000 G000 G000	30 40 50		00 00 00	0 0 0	000000000000000000000000000000000000000	0 0 0 0	00 00 00					_
	X0006 X0007	0000			00	$ \begin{array}{c} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{array} $	0	0	Y0006 Y0007	0 0	00	0 0	0 0			00	G000 G000	60 70		$ \begin{array}{c} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{array} $	0 0	00		00 00	322.60	n NTERF	nm - DO	0.00	E
	X0008 X0009 X0010	0 1 0 0	1 1 0 0	0 0	1 0	000	7- 0	4 1	Y0008 Y0009 Y0010	0 0 0	0 () 0) 0) 0	0 0 0 0	00) () ()0)0)0	G000 G000 G001	8 0 9 0 0 0		0 0 0 0	0 0 0	0 (0 0	21 00 00	PIC F MATEL	PRES. LAS M	IN	0 0.00 0.00	
	X0011 X0012 X0013	000000000000000000000000000000000000000	000000) ()) ()) ()	0 0 0	00 00 00	0 0 0	0 0 0	Y0011 Y0012 Y0013	0 0 0	0 1 0 (0 (0 0 0	000000) 2) () (20 00 00	G001 G001 G001	10 21 30		00 01 00	0 1 0	00) () 1 (1 1 ()	00 9B 00	V-P F Depar Temps	PRS. RT DO S INJ	s.	0 0.00 0.000	С
	X0014 X0015	1 0 1 0	0 0	0 0	0 1	0 0 0 0	8 B	0 C	Y0014 Y0015	0 0	0 () 0) 0	0 1 0 0	00) () ()4)0	G001 G001	4 0 5 0		0 0 0 0	0 0	0 () 0) 0	00 00	TEMP TPS I Cycle	DOSA De Cy Es	GE CL	0.00 0.00 9	
	A	AL	AR M		DIA	GNOS	D	I/ IAG	0 NOS	SE DIA	RVO GNO:	s	CR Ch	OSS ECK	NA Di	TEF Agn	IEL IOS -	SYS Inf	TEN Orn						BON			ء ا	
	CYCLES	9	INJC 0.	тт 000	-	dos O	T. .00	¥-I	P POS 0.00	¥-	P PI	≀S O	MIN O	MAT.	DO	s s).(t pi 10	C-PF	RS I O	ION	UTI	L 1	(PS) 33	CYCL . 98					5
		8 7 6	0. 0. 0.)	000000000000000000000000000000000000000	.00		0.00 0.00 0.00			0 0 0	0	.00		0.0	10 10 10		0 0 0				27 27 24	.79 .80 .49	44-	-],			
\sim	×*1	5	Ô.	000		Ō	.00		0.00			Ō	Ō	.00		0.0	IŌ		Ō				19	.84		J I .	/ 3		C

Contrôle du bon fonctionnement des OUTPUT (COMMANDES) noyaux :

Y26.0 = PENETRATION NOYAU 1 ou encore la rentrée dans le moule Y26.1 = EXTRACTION NOYAU 1 ou encore la sortie du moule

Y26.2 = PENETRATION NOYAU 2 Y26.3 = EXTRACTION NOYAU 2

Contrôle du bon fonctionnement des INPUT (CONTROLES) noyaux :

X16.7 = EXTRACTION NOYAU 1 X17.0 = PENETRATION NOYAU 1

X17.1 = EXTRACTION NOYAU 2 X17.2 = PENETRATION NOYAU 2

FANUC ROBOSHOT α-S1001A COMMANDE NON PRETE 2015/04/21 13:45 ACTUEL 1 CUSTOM NOY FERMETURE 1 CUSTOM NOY OUVERTURE 1 POS VIS 117.33 1 OFF INTERLOCK FERM 1 Pat 1 OFF INTERLOCK OUV 1 Pal POS FER. 0.00 31.82 mm (POS.PLAT.) 0.00 0.00 POS EJECT. SEQ NOYAU ON START DEPART FER STOP OFF STOP OFF SEQ NOYAU ON START AUTRE PRESSION 1 DEPART EXT NOY3 1 DEPART PEN NOY3 13 13 2 DEPART EXT NOY4 14 2 DEPART PEN NOY4 14 Χ (🔇) 📲 H(>) 15 15 3 3 16 16 4 4 5 5 17 17 멉 6 18 6 18 100.00 7 19 7 19 DERNIERE DONNEE 8 20 20 8 PIC PRES. 0 9 9 21 21 MATELAS MIN 0.00 10 22 10 22 V-P POS. V-P PRS. 0.00 11 23 11 23 Λ DEPART DOS. 0.00 12 24 12 24 TEMPS INJ 0.000 TEMPS [sec] TEMP DOSAGE T02 0.0 T05 0.0 T08 0.0 T11 0.0 T14 0.0 NOY MAN. 0.00 NOYAUX 1-: TPS DE CYCL 0.00 T03 0.0 T06 0.0 T09 0.0 T12 0.0 T15 0.0 CYCLES 9 T01 0.0 T04 0.0 T07 0.0 T10 0.0 T13 0.0 T16 0.0 1 1/4 (LE) B 9 BON FERNET PARANET Noyaux CUSTON Noyau PROTECT NOULE AI FERNET PRE Inject Þ AI Ejecteur CYCLES INJCT T. DOS T. V-P POS V-P PRS WIN WAT. DOS ST PIC-PR NON UTIL TPS CYCL 9 0.000 0.00 0.00 0 0.00 0.00 33.98 27.79 27.80 24.49 19.84 $\begin{array}{c} 0.000\\ 0.000\end{array}$ $\begin{array}{c} 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \end{array}$ $0.00\\0.00$ $0.00 \\ 0.00$ $\begin{array}{c} 0.00 \\ 0.00 \end{array}$ 8 7 00000 n Ŏ O O 0.000 0.00 0.00 0.00 6 5 1/3 Y) |ğ] ä ų Ę Ŀ I/0 106 4 Permet de faire défiler les pages Sélectionner les pour les différents noyaux et commandes en notamment l'éjection manuel par paire

Page écran Custome core : réglage programme 2 noyaux (séquence libre)

Observations :

Séquence programme 2 noyaux. Avec ce programme vous pouvez piloter 4 noyaux indépendamment en réalisant votre programme en pas à pas. Vous pouvez effectuer des mouvements de noyaux à deux positions différentes sur la fermeture, deux positions différentes sur l'ouverture et également à deux positions différentes sur l'éjection. Pour utiliser ce programme demander conseil auprès d'un technicien Fanuc.



Page écran Protect moule AI : Réglage de la protection moule AI

Observations :

La sécurité moule AI fonctionne a partir de la lecture du couple moteur. L'écran superieur pour la fermeture et l'écran inferieur pour l'ouverture.

- En vert est représenté la lecture du couple moteur pendant le cycle
- En rouge sont représentés les paliers de surveillance du couple moteur.

Dans le cas ci-dessus la sécurité moule AI démarre à la position 59,54 (dernier palier de fermeture réglé sur la page de fermeture/éjection) et fini au point d'accostage moule (automatiquement validé lors du transfert position a la fin d'une hauteur du moule en automatique).

Durant cette course on peut dissocier 3 paliers à des valeurs différentes pour surveiller notre couple moteur le plus précisément possible.

Après avoir observé la superposition des courbes, après un certain nombre de cycles vous pouvez encadrer donc votre couple moteur à l'aide vos paliers. Régler le pourcentage de couple maximum admis pour chaque palier. Si à un moment de la production votre couple moteur représenté en vert dépasse votre palier de sécurité représenté en rouge la presse s'arrête et une alarme protection moule AI est émise à l'écran.



Page écran Ejecteur AI : Réglage des paramètres de la protection éjecteur AI

Observations :

Nous retrouvons le même principe de fonctionnement pour la sécurité d'éjection AI que pour la protection moule AI.

En vert est représenté le couple du servomoteur d'éjection.

En rouge seront représentés vos paliers de sécurité d'éjection.

Régler l'échelle de couple en fonction de votre couple maximum de votre servomoteur. Régler l'échelle de l'affichage en fonction de votre réglage de course d'éjection sorti

relatif à la page Fermeture/éjection.

Régler dans le premier onglet position votre course de rentrée éjection et dans le dernier onglet à gauche votre course de sortie éjection. Ensuite vous pouvez donc encadrer votre lecture de couple servomoteur avec trois paliers a des couples différents.

Régler un pourcentage de couple dans chaque onglet de palier de façon à encadrer votre couple éjection.

Si votre couple servomoteur représenté en vert dépasse votre palier se sécurité représenté en rouge, la presse s'arrêtera et émettra une alarme éjection AI.



Page écran Pré-injection : Réglage des paramètres de la pré-injection

Observations :

Dès le point d'accostage moule la fonction de pré-injection autorise le départ de la phase d'injection. Le verrouillage s'effectuera après la temporisation régler dans l'onglet temporisation avant verrouillage et verrouillera à la vitesse réglée dans l'onglet vitesse de verrouillage.

Cette fonction permet donc de commencer à injecter avant le verrouillage machine. Permettant par exemple un dégazage plus efficace du moule et de gagner un peu sur le temps de cycle.

Explication détaillées des autres paliers de la pré-injection <u>page 145 à149 du livre</u> <u>manuel de l'utilisateur.</u>

I n'y a pas de limite point de vue course car on peut faire de la compression et aussi du dégazage.

On peut aussi anticiper le deverrouillage en affichant au dernier palier à la course du mold touch avec un temps inferieur au temps de refroidissement.



Page écran AUX : Réglages de fonctions additionnelles

Observations :

Les fonctions ci-dessus fonctionnent simplement avec des contacts secs.

Schéma de câblage de la sécurité contrôle rentrée batterie d'éjection <u>page 272 du livre</u> <u>manuel de l'utilisateur.</u>

Réglage lumière fixe ou clignotante	ROE	<u>30SHOT α-S100</u>	DIA			COMMANDE N	ION P	RETE	20	115/04/2	21 09:35	0
LU	MIEF	NORMA	2 <mark>of</mark>	F	3 OFF	4 OF	F	5 OFF	DOC 1		117 92	Ø
CN	D1	ALARN	NON UTIL	NO	NUTH	NON UTIL		NON UTIL	POS F	ER.	0.00	
Réglages des	D2	ARRET D'URGENCE	NON UTIL	N	UTIL	NON UTIL		NON UTIL	(POS.P	LAT.)	0.00	\wedge
séquences ou l'on	03	NON UTIL	NON UTIL	#10	TUTIL	NON UTIL		NON UTIL	PUS E	JECT.	0.00	<u>~~</u> ,
veut que l'alarme	D4	NON UTIL	Option 1	ampe	L	NON UTIL		NON UTIL				
	UD DC	NUN UTIL	multico	lores	L					Fas		\bowtie
déclenche	סט דח	NON UTIL			L							-
uccienciic	D8	NON UTIL	NON UTIL	NO	N UTIL	NON UTIL		NON UTIL				
er	YNII			N0) a			FP
	INL	NON UTILISE		JN O		JHON UTILISE		NON UTILISE	322 60	mm	0.00	
Activation alarme	UZZEF	CND1 CONTINU CND2 CND3 CND3 CND3 CND5	ALARM NON UTIL NON UTIL NON UTIL		Régl l'alarm	age de e sonore		Réglages des séquences ou l' veut que l'alarr sonore, se	; 'on me	NIERE D 'RES. .AS MIN 'OS. 'RS.	0NNEE 0 0.00 0.00 0	
	s:P	ERNANENT CNDE Régla	age alarme	귄	suite program l'aide d	à une mation à		déclenche		T DOS. INJ DOSAGE	$0.00 \\ 0.000 \\ 0.00 \\ 0.00$	
		sonor	e pulsée ou ontinue		custor	n signal			CYCLE BON	ie cycl Is	0.00 9 9	
1/	0	AUX SIGNA	EUX HINE I/O	SIGNA CUSTO	L SORTIES M ANALOG	ENTREES OF ANALOG PI	PERAT ICKER	•]			
CY	CLES	INJCT T. D	OS T. V-P PO	S V-P P	PRS WIN WAT.	DOS ST PIC-F	PRS N	NON UTIL TPS CYCL				B
		9 0.000	0.00 0.00)	0 0.00	0.00	0	33.98		_		
		8 0.000 7 0.000]	0 0.00 0 0.00	0.00 0.00	0	27.79 27.80				
		6 0.000 5 0.000	0.00 0.00 0.00 0.00	í I	0 0.00 0 0.00	0.00 0.00	Ŏ O	24.49 19.84	1	<mark>] 1 / 3</mark>		\bigcirc
\bigcirc	ø] =]	þ	I/0	071 5월	\land	۵		Ŀ		8	↑

Page écran Pile lumineuse : Réglage des paramètres d'alarme lumineuse et sonore

Observations :

Dans cette page vous pouvez donc mettre en marche ou stopper vos alarmes lumineuses et sonores. Vous pouvez également sélectionner dans quels cas vous voulez les activées. Par exemple CND1 alarme

CND2 Production finie

Dans le cas ci-dessus si vous programmez Alarme en CND1 et Production finie en CND2 dans la colonne lumière 1, chaque fois que vous aurez une alarme u lorsque la fin de production que vous aurez programmée sera atteinte, votre alarme lumineuse déclenchera.

Idem pour l'alarme sonore.

La dernière ligne permet d'activer l'alarme lumineuse et sonore par programmation. S01 ou S02 etc..

La programmation ces sorties S01, S02, etc.. S'effectue dans la page custom signal. (Voir détail page custom signal)

		COMMANDE NON PRETE		2015/04/21 13:49
NULE SIGNAL ENTREE (SET) X20.0 ON DEPART FERNETURE X20.0 OF NON UTILISE Activer la première entrée F F NON UTILISE F NON UTILISE Y20.6 OFF NON UTILISE Y20.6 OFF NON UTILISE Y20.7 F NON UTILISE Y20.6 OFF NON UTILISE Y20.7 F NON UTILISE Y20.6 OFF NON UTILISE Y20.7 F NON UTILISE Y20.6 OFF NON UTILISE Y20.7 F S-001 C Paramétrer quelle condition va-t-on autoriser avec cetter S-003 F S-004 F S-005 OFF S-006 OFF S-007 OFF NON UTILISE S-007 F	SIGNALSORTIE (SET)Y20.0ONENY20.1ONENY20.2ONENY20.3ONS-001Y20.4ONENY20.5ONOBTURATEURY20.6ONFIECEY20.6OFFHONY20.7OFFHONY20.8OFFHONY20.4OFFHONY20.5ONOBTURATEURY20.6OFFHONY11LISE7.0OFFY.0OFFHONY27.4OFFHONY27.5Activer la premioY27.6sortieY27.7programmable	ère	Paramétre quelle condi t-on active sortie	ACTUEL ACTUEL ACTUEL ACTUEL ACTUEL IS VIS 117.33 IS FER. 0.00 ACTUEL ACTUEL 0.00 ACTUEL ACTUEL 0.00 ACTUEL ACTUEL 0.00 ACTUEL ACTUEL 0.00 ACTUEL ACTUE
I/O AUX- SIGNAUX ETAT	NAC SIGNAL SORTIES EI 1/0 Custom Analog A	NTREES OPERAT NALOG PICKER		ICLES 9 N 9
CYCLES INJCT T. DOS T. V- 9 0.000 0.00 8 0.000 0.00 7 0.000 0.00 6 0.000 0.00 5 0.000 0.00	P POS V-P PRS NIN NAT. DO 0.00 0 0.00	S ST PIC-PRS NON UTI 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0	L TPS CYCL 33.98 27.79 27.80 24.49 19.84	1/3 (k)
🚺 🕺 📑	I/0 Del		عرم	

Page écran Machine stat I/O : Réglages des entrées sorties programmables

Observations :

X20.0 à S-007 représentent toutes les entrées programmables Y20.0 à Y27.7 représentent toutes les sorties programmables

Toutes ces entrées sorties programmables fonctionnent avec des contacts secs, donc faciles d'utilisation.

Listes des entrées sorties disponibles dans la programmation avec explication <u>page 282</u> <u>du livre manuel de l'utilisateur.</u>

Page écran Custom signal : Programmation et/ou d'entrées et sorties



Observations :

Permet de pouvoir activer des sorties automates (contacts secs) via une programmation et/ou logique auparavant.

Programmation de S01 à S032.

Dès que votre programmation est terminée, il ne vous reste plus qu'a configurer votre sortie S01 dans la page machine state I/O et définir donc votre sortie S01 sur le contact Y20.3 par exemple. (voir exemple page précédente Y20.3=S01). Voir détails page 300 à 307 du manuel de l'utilisateur.

Page écran Analog input : Réglage analogique pour affichage pression des cavités



Observations :

Voir détails des réglages des pressions de cavités <u>page 309 du manuel de l'utilisateur.</u> Réglage du mode de fonctionnement des lectures des pressions. (Emission d'une alarme, ou commutation par pression dans l'empreinte etc....)

Page écran Picker operation :



Observations :

La configuration Euromap/SPI est définie par défaut. Aucun réglage n'est nécessaire. Un logo PCK est affiché en bas de votre écran lorsque le robot est actif. Aucune sélection avec ou sans robot n'est à programmer.

<mark>Fanl</mark> HOULE	JC ROBO	DSH	<u>οτ α-s</u> κ	DOIA				COMMAN	NDE NON F	PRETE 싍		2015/04	21 09:35
	COMM AU	JXIL	LIAIRE								ليتوير	ACTUE	
			CONNE	ECT HAU		ET	BAS	DE	A [20]	ET	AT	POS VIS POS FER.	117.33 0.00
	SECHE	UR	OFF			0	0	0	1.03	ST	OP	(POS.PLAT.)	0.00 A
	FRIGO)	OFF			0	0	0		ST	0P	PRESSION	-1
	MOULI MOUL2))						0		51 ST	UP NP		
	MOUL3	-	OFF			0	0	Ő		ST	0P		<u>* ()</u> ×
	MOUL4	Ļ	OFF		0	0	0	0		ST	OP		
				TIME	A		TIME B					, end and end a	S
	CHARG	EUR	OFF		0 sec	ļ	0 sec			ST	OP	322.60 mm	0.00
	A1 714F	ът		g/PI	ECES	r	s/COUP	RST DEP	UIS LBS	OT	0D	DERNIERE	DONNEE
		:N1	UFF				U	0		51	UP	PIC PRES.	
												V-P POS.	0.00
												DEPART DOS.	0.00
												TEMPS INJ	0.000
												TPS DE CYCL	0.00
												CYCLES	9
	FET				CANAUX		COMM.					DON	
					CHAUDS		AUX.						
	CYCLES	I	NJCT T.	DOS T.	V-P POS	V-P PR	S MIN MAT.	DOS ST	PIC-PRS	NON UTIL	TPS CYCL		E
		9	0.000	0.00	0.00		0.00	0.00	0		27 79		
	È	Ž	0.000		0.00			0.00	Ŏ		27.80		
	L.	5	0.000	0.00	0.00		j 0.00	0.00	Ő		19.84		³ Le Ö
	81		- 13			T/0	0PT			-	Ro	neg	
	ለገ		ü		7	T/0	OPT	I۸		-	ß	ne?	

Page écran Aux. Comm : Réglages relatifs à une communication périphérique

Réglages pour une communication éventuelle avec des périphériques. L'appareil doit être muni d'une sortie Ethernet et avoir un protocole de communication compatible.



Page écran Multi courbes : Visualisation des courbes process

Cette page permet la visualisation des courbes processus. Régler les échelles et les courbes que l'on désire afficher. Vous pouvez également visualiser uniquement la courbe en cours ou la superposition des toutes les courbes.

Le mode UNIQUE n'affiche les courbes que sur un cycle précedant.

Le mode SUPERPOSE 1 permet de superposer les courbes d'un ou plusieurs paramètres sur plusieurs cycles consécutifs, en appuyant sur le bouton effacer vous effacerez TOUTES les courbes.

Le mode SUPERPOSE 2 reprend les mêmes fonctions que le mode 1 mais lors d'un appui sur le bouton effacer vous GARDEREZ seulement la ou les dernières courbes. En cas de lecture précise d'un point de courbe, vous devez sélectionner STOP dans la case des choix de lecture pour afficher le curseur. Une petite fenêtre apparaîtra et vous donneras accès aux boutons pour le défilement de celui-ci.

Pour plus de détails voir page 151 du livre manuel de l'utilisateur.

FAN		ROBOSH	<mark>ΟT α-S10</mark>	OIA				COMMAN	NDE_NON_PR	ETE		2015/04	/21 09:36
HUUL	2										[]]. L]		
										UNITON		ACTU	EL 🥖
	PRS	2600.0 75.000 2080.0 60.000									CER	POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	117.33 0.00 0.00 0.00 -1
	INJCT	1560.0 45.000	En	appuyant	sur cette	<u>,</u>				ACTU	sec EL		»] 🕥 🗵
	POS	30.000 520.0 15.000	a di d'at	che vous fférent m fichage	aurez acc ode	:és				CRBE	AI PRS	322.60 mm	
	SI A	0.0 0.000 PS	0.0	sec 1.00		2.00		3.00		FIN TRACI	0.00 sec E MAX 4 sec	PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS	0 0.00 0.00 0
	ART MAX	TCOURB ICLE (IMUM	EG PRS. 2600	BAF	N M / S VIS VIT	VIS POS	mm = BACK DO	FLO Y N/A 20.0	N/A	N/	ΎΑ	DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE TPS DE CYCE	0.00 0.000 0.000 0.00
	ACT	UEL	500	-1	0.0	117.3	33	0.0				CYCLES	9
		NUL	FI PRES Be Inj	SION MONI ECT CPL	TEUR MONI Dos Pro	TEUR C Cess te	ARTE Ndance		CONSO. Energie	DIAGNO: CYCLE	s 🔨	501	
	CYC		NJCT T.	DOS T. ¥	-P POS V-I	PRS MI	NAT.	DOS ST	PIC-PRS NO	N UTIL T	PS CYCL		E
		8	0.000	0.00	0.00	0	0.00	0.00	0		27.79		
		7 6 5	0.000 0.000 0.000	0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00	0 0 0	$\begin{array}{c} 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00 \end{array}$	0.00 0.00 0.00	0 0 0		27.80 24.49 19.84	1/	3 🕼 🔿
		81	ü		I/0	Į.	۲.		12		<i>و</i>	ЪЩ	⊲ 1

Page écran Pression d'injection : Visualisation pression, position vis et vitesse vis



Evaluation de réussite ou d'échec de forme de courbe de pression sur 5 points réglables.

ALARM	POINT 1	POINT 2	POINT 3	POINT 4	POINT 5			
SUP	0	0	0	0	0	BAR	PRES ALARM MONI	OFF
BAS	0	0	0	0	0	BAR		
VIS ABS.	4.50	7.80	11.10	14.40	17.70	mm	REGLAGE POINT	

Contrôle d'alarme de pression sur 5 points réglables.

Cette page vous permet de visualiser votre pression d'injection, votre vitesse d'injection ou votre position vis pendant le cycle.

Pour plus de détails voir page 204 du livre du manuel de l'utilisateur.



<u>Page écran Dos Torque moniteur :</u> Visualisation du couple dosage et fonction AI dosage

Cette page permet de visualiser votre couple de dosage. Vous pouvez également utiliser la fonction de dosage AI. Avec cette fonction la presse analyse votre couple de dosage et essai de reproduire à l'identique le couple de dosage pour améliorer la stabilité du process. Pour l'activer. Mettre AI extrude sur ON puis appuyer sur learning. Ensuite l'apprentissage démarre et ensuite votre fonction AI dosage s'active à la fin de l'apprentissage.

Pour plus de détails voir page 210 du livre manuel de l'utilisateur.

FANUC ROBO	SHOT α-S100iA		COMMA	NDE NON PRETE		2015/04/2	1 09:36
AUULE :			E E		[].		1 0 1
	THIOT T DOG T		NIN NAT DOG ST			ACTUEL	
CTCLES		т-Р РОЗ ¥-Р РКЗ вая	1002 21	BAR BAR	IPS CTCL [sec]	POS VIS	117.33
	0.000 0.00	0.00 0	0.00 0.00	0	22.00	POS FER.	0.00
C flastian das		0.00 0		0	27.79	(POS.PLAT.)	
Selection des		0.00 0		Ő	27.80	PUS EJECT.	-1
parametres a surveil	er .000 0.00	0.00 0	0.00 0.00	Ŏ	19.84		
NA=non utilisé				0	19.85 62.02		
4	0.000 0.00	Ŏ.ŎŎ Ŏ	0.00 0.00	Ŏ	20.44		
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	0.000 0.00	0.00 0	0.00 0.00	U	91.7Z		
						s/m	œ₽
MAXIMUM		0.00 0		0	62.02		
MOYENNE	0.000 0.00	0.00 0	0.00 0.00	Ŭ	31.99	322.60 mm	0.00
				0	42.18	DERNIERE D	UNNEE
517 315	0.000 0.00	0.00 0	0.00 0.00		15.00	PIC PRES.	
ECARI+		0.00 0			ALM CYCLE	V-P POS	0.00
CEDTRE		0.00 0			270.0	V-P PRS.	0
Limite maxi					30.0 =	DEPART DOS.	0.00
MUNITED		UFF JUFF		JOFF	300.0 sec	Réglage a	larme
Limite mini CYCLES	9 coups	RST DON	TOUS ON	EXTENS SIG MAUV	0.00 sec	temps de	
BON	9 coups	RESET	TOUS OFF		1.4.2	temps de	
Activation de la	0 00000					DON	
surveillance	IULTI PRESSION NO Ourbe inject ce	NITEUR NONITEUR	CARTE	CONSO. DIAGN ENERGIE CYCL			
CICLES		¥-P PUS ¥-P PKS	TIN TAL. DUS SI	PIC-PKS NUN UIIL	IPS CYCL		E
9	0.000 0.00	0.00 0	0.00 0.00	0	33.98		
8		0.00 0	0.00 0.00	0	27.80		
Reset des		0.00 0	0.00 0.00	0	24.49	1/3	
naramètre	s 00 0.00	0.00 0	0.00 0.00	U	13.04		
parametre	-"In				6.		~
		1/0	ist L	128	19		

Page écran Process monitor : Surveillance paramètre process (qualité)

Observations :

Pour le contrôle qualité, il vous faut donc encadrer le maxi mini de chaque paramètres puis activer la fonction dans la fonction dans l'onglet de dessous. Et ensuite il vous faudra activer l'alarme pièces mauvaise dans la page gestion de production NG SHOT ON.

<mark>Fan</mark> Mouli		ROBOSH	<mark>οτ α-s</mark>	100 <i>i</i> A				COMMA 任	NDE NON	PRET 탄석	E		2015/04/	(21 09:36
			SYNC.E	XPORT <mark>off</mark>	04/1	0 coups 6 09:55:	39	9	NOUVEAU	ON			ACTUE POS VIS POS EER	L 🗸
	Ŀ	32.00 ACT. 0.00									MAX. MIN. TOL.	0.00 0.00 0.00	(POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	0.00 0.00 -1
	DOS	0.00									CSR.	0.00 sec		<u>.</u> .
	N MAT.	ACT.									MIN. TOL.	0.00	89/8	&
		0.00									MAX.	0.00 mm 0	322.60 mm DERNIERE PIC PRES.	0.00 DONNEE 0
	IC-PRS	ACT. BAR									MIN. TOL. CSR.	0 0 0	MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS.	
	1	0 9 coups	04/16	avant 2 09:55:39	25	5(9 coups	04/	75 16 09:49	:26	100	COUPS	BAR	TEMPS INJ TEMP DOSAGE TPS DE CYCL	0.000
			H I PRE	SSION NO			CARTE		CONSC).	RS DIAGNOS	T DON	CYCLES BON	9 9 9
	CY	CLES I 9	NJCT T. 0.000	DOS T. 0.00	¥-P POS 0.00	V-P PRS	WIN WAT. 0.00	DOS ST 0.00	PIC-PRS 0	NON	UTIL TI	PS CYCL 33.98		
		8 7 6 5	$\begin{array}{c} 0.000\\ 0.000\\ 0.000\\ 0.000\\ 0.000 \end{array}$	0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0	0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00	0 0 0			27.79 27.80 24.49 19.84	1/	3 🕼 🛌
		ă B			5.50 2-	I/0	<u></u>	۰.00 ۱۲	L	11218		بە چ		() ⊲ •

Page écran Carte diagramme : visualisation stabilité des cycles

Visualisation des cycles en nuages de points. Vous sélectionner sur la gauche les paramètres que vous voulez visualiser et vous réglez les échelles nécessaires. Cela vous permet de visualiser rapidement la stabilité de votre processus.

Vous pouvez visualiser jusqu'à 2000 coups à l'écran. Vos paramètres peuvent être automatiquement sauvegardés tous les 2000 coups dans votre carte mémoire sous format Excel si vous le désirer. Onglet SYNC. EXPORT

Pour plus de détails se référer page 158 du livre manuel de l'utilisateur.



Page écran Gestion de production : Paramètres de gestion de production



FANUC ROBOSHOT α-SIOOIA COMMANDE NON PRETE 2015/04/21 09:36 击 1 \oslash ACTUEL ID MOULE 0 MEMORANDUM 117.33 POS VIS NUMERO MOULE ۸ POS FER. 0.00 MUMERO PRODUITS (POS.PLAT.) 0.00 0.00 NOM MATIERE POS EJECT. GRADE MATIERE PRESSION -1 CAVITE(BASE) 1 0.000 % POIDS INJECTION NUMERO F/O 멉 322.60 0.00 DERNIERE DONNEE Renseignement sur PIC PRES. 0 MATELAS MIN 0.00 le moule et la V-P POS. V-P PRS. 0.00 0 0.00 DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE 0.000 0.00 TPS DE CYCL Fonction BLOC-NOTES 0.00 CYCLES 9 B BON 9 HIST PRODUCT GESTION PRODUCT INFO Product (밀) 123 + CYCLES INJCT T. DOS T. **V-P POS** V-P PRS MIN MAT. DOS ST PIC-PRS NON UTIL TPS CYCL 5 9 0.000 0.00 0.00 0 0.00 0.00 0 33.98 0.000 0.000 0.000 0.000 0.000 0.00 0.00 0.00 0.00 $\begin{array}{c} 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\\ 0.00\end{array}$ 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 27.79 27.80 24.49 19.84 $\begin{array}{c} 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \end{array}$ 8765 000000 00000 1/3 1 ٢ ∇ ğ] Υ I/0 126 פצ F 4

Page écran Info production : Indications relatifs à la production en cours

FAN	UC ROBOSH	<mark>οτ α-s100</mark> ί	A			COMMANDE	NON PRETE		2015/04/2	21 09:36
HUUL	E :					HE I			le l	<mark>] !</mark>
	DATE	CYCL.BONS	CYCL-MAUY	CYCLES	BON TAUX	TAUX OPE.	FICHIER	NOULE	ACTUEL	
	ACT	0	0	0	0.0	0.0			POS VIS POS FFR.	117.33
	04/20 16:00	0	0	0	0.0	0.0		\$	(POS.PLAT.)	0.00
	04/20 15:00	0	0	0	0.0	0.0			POS EJECT.	0.00
	04/20 14:00	0	0	0	0.0	0.0			PRESSION	-1
	04/20 13:00	0	0		0.0	0.0				
	04/20 12:00	U 0	U 0		0.0	0.0				
	04/20 11:00									
	04/17 10:00				0.0	0.0				
	04/16 20:00	j ő	Ŏ	Ö	0.0	0.0			2	
	04/16 19:00	0	0	0	0.0	0.0			2	
	04/16 18:00	0	0	0	0.0	0.0			322.60 mm	0.00
	04/16 17:00	0	0	0	0.0	0.0				ONNEE
	04/16 16:00	0	0	0	0.0	0.0			DENNIÈNE D	UNNEE
	04/16 15:00	0	0		0.0	0.0			PIC PRES.	0
		U U	U 0	U U	0.0	0.0			MATELAS MIN	0.00
	04/10 13:00	U	U	U U	0.0	0.0			IV-P POS.	0.00
	Histori	que de la	productio	n avec le	s réglac	tes moli	les et on d	choisit	V-P PKS.	0 00
	1113(011	que ue la	production		is regiue	ses mou		ciloisit	TEMPO INI	0.00
	sa base	e de temp	S						TEMP DOSAGE	
	4	•						1 11 0.0	TPS DE CYCL	0.00
	пгегт	DECET INTER		DEG	ст тсыре			I/IUU ARTICLI	CYCLES	9
	REALL	RESET INTER	YAL I neur	REO	ET TEMPS				BON	ğ 🔊
	сгети			штет				_	DON	
	128 PRODU	ICT PRODUCT	r 📘 📘	PRODUCT				•		
	CYCLES I	NJCT T. DOS	T. V-P POS	V-P PRS MI	N MAT. DO	S ST PIC-	PRS NON UTIL	TPS CYCL		7
	9	0.000 0	.00 0.00	0	0.00	0.00	0	33.98		
	8	0.000 0	.00 0.00	0	0.00	0.00	0	27.79		
	6	0.000 0	.00 0.00	U	0.00	0.00	U	27.80		
	5	0.000 0	.00 0.00	ŏ	0.00	0.00	ŏ	19.84	N] 1 / 3	
	_			_						
	Ø1	-ig	5	I/0	<u>en</u>		वाया	פיצ	Ei -	⊴ 1

Page écran Historique de prod: historique des cycles bon / mauvais et %

FAN	UC ROBOSH	<mark>οτ α-s100</mark> ί	A			COMMA	nde non p	RETE		2015/04/	21 09:36	
HOUL	E :					L. L	' 7		N⊒ ഹൗന		li n t	
									بدين وكل	ACTUE		\sum
	OCCURRENCE	RESET			ESS	AGE ALARNE				AGTUE	L	
	04/16 09:42 04/16 09:41 04/16 09:41 04/16 09:41 04/16 09:40 04/16 09:40	04/16 09:42 04/16 09:41 04/16 09:41 04/16 09:41 04/16 09:40 04/16 09:40	1110 Erreur f 1110 Erreur f 1110 Erreur f 023 Hors cour 023 Hors cour	in de cour in de cour in de cour se. (Avanc se. (Avanc	rse unité rse unité rse unité ce unite i ce unite i	d'injectio d'injectio d'injectio njection) njection)	on - on - on -		±	POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	117.33 0.00 0.00 0.00 -1	Ŵ
	04/15 19:00 04/15 17:46 04/15 17:46 04/15 17:45 04/15 14:37 04/15 14:37	04/15 19:00 04/15 17:46 04/15 17:46 04/15 17:45 04/15 17:52 04/15 17:52	590 Les régla 1110 Erreur f 023 Hors cour 1110 Erreur f 123 Thermocou 122 Thermocou	ages de la in de cour se. (Avanc in de cour ple Fourre ple Fourre	machine o rse unité ce unite i rse unité eau 3 deco eau 2 deco	nt changés d'injectio njection) d'injectio nnecte nnecte	s vous dev on- on-	ez couper	puis r		2) (X
	04/15 14:37 04/15 14:37 04/15 14:37 04/15 14:37 04/15 14:37 04/15 14:37	04/15 17:52 04/15 17:52 04/15 17:52 04/15 17:52 04/15 17:52 04/15 17:52 04/15 17:52	121 Thermocou 118 Thermocou 075 Temperatu 074 Temperatu 073 Temperatu 070 Temperatu	iple Fourre iple Buse 1 ire Fourrea ire Fourrea ire Fourrea ire buse 1	eau 1 deco l deconnec au 3 est h au 2 est h au 1 est h est haute	nnecte te aute. aute. aute.				322.60 mm DERNIERE [0.00 DONNEE	
	04/15 12:18 04/15 12:18 04/15 12:18 04/15 12:18 04/15 12:18 04/15 12:18 04/15 12:18	04/15 12:19 04/15 12:19 04/15 12:19 04/15 12:19 04/15 12:19 04/15 12:19 04/15 12:19	123 Thermocou 122 Thermocou 121 Thermocou 118 Thermocou 075 Temperatu 074 Temperatu	iple Fourre iple Fourre iple Buse 1 iple Buse 1 ire Fourrea	eau 3 deco eau 2 deco eau 1 deco deconnec au 3 est h au 2 est h	nnecte nnecte nnecte te aute. aute.				PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS.	0 0.00 0.00 0 0.00	
	04/15 12:18 04/15 12:18	04/15 12:19 04/15 12:19	073 Temperatu 070 Temperatu	ire Fourrea ire buse 1	au 1 est h est haute	aute.			• •	TEMPS INJ TEMP DOSAGE TPS DE CYCL	0.000 0.00 0.00	
								17	5000 ARTICLI	CYCLES BON	9 9	B
	ALAF	F. DER.CH RM NG.NO	A OPERATI ONSHIST	LUBRICAT ION AUTO	NAINTE Nance	PERIODIC INSPECT	;					
	CYCLES I	NJCT T. DOS	T. ¥-P POS	¥-P PRS	WIN WAT.	DOS ST	PIC-PRS	NON UTIL	TPS CYCL		7	Ð
	9	0.000 0	.00 0.00	0	0.00	0.00	0		33.98			
	8 7	0.000 0	.00 0.00 .00 0.00	0 0	$0.00 \\ 0.00$	$0.00 \\ 0.00$	0 0		27.79 27.80			
	6 5	0.000 0 0.000 0	.00 0.00 .00 0.00	Ŭ O	0.00 0.00	0.00 0.00	0		24.49 19.84	1 /:	3 🕼 (\mathbf{C}
	۵ŀ	ü	Þ	I/0			-		<i>و</i> م	LET .	8	♠

<u>Page écran Alarme log :</u> historique des alarmes de la presse

Les alarmes affichées à l'écran ne peuvent pas être effacées.

FAN	UC ROBOSH	ΟΤ α-S1001A		CUMMANDE NU	N PRETE		2015/04/2	1 09:36
					<u></u>	[J] et th		<u></u>
	DATE	ARTICLE	CHANGER DE	CHANGERPOUR	COUP		ACTUEL	
	04/21 09:33 04/21 09:33 04/20 10:49 04/20 10:49 04/20 10:49 04/16 09:55 04/16 09:54	ECRAN PARAMET.SIMPLE ECRAN PARAMET.SIMPLE FRC RGL EPS WL AUTO FRC RGL EPS WL AUTO WODE NOYAU VIT AVANCE FJECT	STYLE A Style B 1250 kn 2 Noy. 50.0 mm/s	STYLE B Style A 500 kn 0 kn Sans 20.0 mm/s	15958 * 15958 * 15958 • 15958 15958 15958 15955		POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	117.33 0.00 0.00 0.00 -1
	04/16 09:54 04/16 09:54 04/16 09:53 04/16 09:52 04/16 09:52 04/16 09:52	VIT RETOUR EJECT VIT AVANCE EJECT VIT RETOUR EJECT ANALOG EJECT POS ANALOG ARTICL 2 ANALOG VIS POS	50.0 mm/s 100.0 mm/s 100.0 mm/s 1.00 mm NON UTIL 1.00 mm	20.0 mm/s 50.0 mm/s 50.0 mm/s 100.00 mm POS EJ 322.60 mm	15955 15955 15955 15955 15955 15955 15955		< <u>E</u> «»]) 🛛
	04/16 09:52 04/16 09:52 04/16 09:52 04/16 09:52 04/16 09:52 04/16 09:50 04/16 09:50	ANALOG ARTICL 1 DO Y20.6 FUNCTION DO Y20.5 FUNCTION DO Y20.4 FUNCTION DO Y20.6 FUNCTION DO Y20.5 FUNCTION	NON UTIL AVANCE EJECTEUR OUV (EN CYCLE) EN FERMET. MOULE PIECE MAUVAISE OBTURATFUR 1	POS FERM PIECE MAUVAISE Obturateur 1 En Rotation Avance Ejecteur Ouv (en cycle)	15955 15955 15955 15955 15952 15952 15952		322.60 mm DERNIERE DO	
	04/16 09:50 04/16 09:49 04/16 09:49 04/16 09:49 04/16 09:49 04/16 09:45 04/16 09:44	DO Y20.4 FUNCTION VIT AVANCE EJECT VIT RETOUR EJECT EJECT PULSE NODE POS EXTR NOY 1 TEMPS COMF EXT NOY 1	EN ROTATION 10.0 mm/s 10.0 mm/s 2 DEPART OUVT 0.00 sec	EN FÉRMET. NOULE 100.0 mm/s 100.0 mm/s 100.0 mm/s 1 0UVT CMPL 1.00 sec	15952 15950 15950 15950 15949 15949 ▼		MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS. TEMPS INJ	0.00 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0 0 0 0 0 0 0
	6 HIS	DER. CHA OPERA	TI LUBRICAT MAIN	ITE PERIODIC	/10000 ARTICLI		TEMP DOSAGE TPS DE CYCL CYCLES BON	0.00 0.00 9 9 8
	ALAF	RM NG. NOT ONS H	IST ION AUTO NAN	CE INSPECT				
	CYCLES I	NJCT T. DOS T. V-P	POS V-PPRS NIN N	AT. DOS ST PIC-PR	IS NON UTIL T	PS CYCL		E
	9 8 6 5	0.000 0.00 0.000 0.00 0.000 0.00 0.000 0.00	J.00 U U. D.00 0 0. D.00 0 0. D.00 0 0. D.00 0 0.	00 0.00 00 0.00 00 0.00 00 0.00 00 0.00	U 0 0 0	27.79 27.80 24.49	1/3	
\sim	~5					<i>e</i> .		
	Я,H		1/0	<u>I\</u>	DEE	19	下 「 「 「 「 「	4

<u>Page écran Derniers chang log :</u> Historique des changements de réglages presse

FAN	UC ROE	BOSH	<mark>ΙΟΤ α-S</mark>	OOIA				COMMAI	NDE NON	PRETE		2015/04/	21 09:36	
HUUL	2 :								.] <i>⊂</i>		[]am	l Sel		
			CYCLE	s / Pef	RIODE	LUB. MAN	. ETA	T LUB.			RESTE	ACTUE		\bigcirc
	LUR		-1	97.20	000 cours	EXECUTER						POS VIS POS FER.	117.33	
	LOD.		-L	07 20	ooo coupe							(POS.PLAT.) POS EJECT.	0.00	Ŵ
			REST	ie / pli	EINE							PRESSION	-1	
	CARTO	UCHE	I	6487 70	0 сс	CHANGER								\boxtimes
	RESET	ALAF	RM LUB			EXECUTER						/u		强
												322.60 mm DERNIERE		
												PIC PRES.	0	
												V-P POS.	0.00	
												DEPART DOS.	0.00	n
												TEMPS INJ	0.00	
												CYCLES	9	
		HIS	T. DFF	. CHA	OPERATI	LUBRICAT	NAINTE		:			BON		B
	10	ÂĹĂ	ŔN NG	NOT	ONS HIST	ION AUTO	NANCE	INSPECT						
	CYCLES		INJCT T.	DOS T.	¥-P POS	¥-P PRS	WIN WAT.	DOS ST	PIC-PRS	NON UTIL	TPS CYCL		2	E
		9	0.000	0.00	0.00	0	0.00	0.00	0		33.98			
		87	$0.000 \\ 0.000$	0.00	0.00	0	$0.00 \\ 0.00$	0.00	0		27.79 27.80			
		6 5	0.000	0.00 0.00	0.00 0.00	Ŭ 0	0.00	0.00	Ŭ O		24.49 19.84	1/	3 🚺 (\mathbb{O}
	×	'n	2 10		5	T./0	0PT	ما		→	ß	n=3	-	
	X	1				1/0	221			126	\mathcal{P}		A.	

Page écran Lubrification auto : paramètre du graissage centralisé

Le graissage centralisé s'effectue automatiquement en respectant les nombres de cycles affichés à l'écran. Ces paramètres ne sont pas modifiables.

Vous pouvez effectuer si vous le désirer lancer un graissage en appuyant sur la touche exécuter en en face du circuit. Ceci dans le cas peut-être ou vous auriez effectué une maintenance préventive de la presse ou vous auriez nettoyé les vis à billes et donc vous voudriez graisser à nouveau votre vis à bille propre.

En face de Cartouche la presse vous indique le niveau de graisse dans la cartouche. En cas ou vous auriez oublié de changer la cartouche la presse s'arrêtera automatiquement lorsque le niveau sera trop bas.

Après avoir remplacé votre cartouche il vous suffit d'annuler le défaut en appuyant sur l'onglet Reset Alarm lub : exécuter. Puis d'appuyer sur l'onglet cartouche : changer. Cette action permettre de relancer automatiquement un cycle de graissage sur chaque circuit.

Vous pourrez observer ensuite la pression qui va monter dans chaque circuit (entre 5 et 10 bars). Au cas ou la pression de monterai pas et que la presse vous émettrai une alarme, une vis de purge laiton est située sous la cartouche permettant de purger l'air si cela devait être nécessaire

Page écran Maintenance : Calibration de l'écran dactyle.

FANUC ROBOSHOT α-S1001A	COMMANDE N	ION PRETE	2015/04/21 09:37
CALIBRATION ECRAN TACTILE LIRE ETAPES AYANT CALIBRATION 1. APPUYER TOUCHE WAINTENAN 2. APPUY EXECUT.(TOUCH FONC 3. APPUY OUI.(TOUCH FONCTIO 4. CALIBRATION ECRAN EST AF	QUAND TOUCH EXECUTE EST NON DISPONIBLE CE AVEC TOUCHE WAJUSCULE. T: DEPLAC CURSEUR PAR TOUCH CURSEUR, APF N: DEPLAC CURSEUR PAR TOUCH CURSEUR, APF TICHEE.	PUYER ENTREE) PUYER ENTREE)	ACTUEL POS VIS 117.33 POS FER. 0.00 (POS.PLAT.) 0.00 POS EJECT. 0.00 PRESSION -1
5. CALIBRER SUIVANT LES INS 6. QUAND LA CIBLE DISPARAIT 7. Appuyer touche maintenan Calibration Ecran tactile	RUCTIONS AFFICHEES. , TOUCHE L'ECRAN A NOUVEAU. CE AVEC TOUCHE WAJUSCULE. EXECUTER		
DACTYLE CHECK Verifier erreur dactyle selon Dactyle check	MEME PROCEDURE QUE LA CALIBRATION EN CA	IS D ECHEC	322.60 mm 0.00 DERNIERE DONNEE PIC PRES. 0 MATELAS MIN 0.00 V-P POS. 0.00
MODE MAINTENANCE VENTI.REFROID	EXECUTER PONTON RECULE	ON	V-P PRS. 0 DEPART DOS. 0.00 TEMPS INJ 0.000 TEMP DOSAGE 0.00
TOTAL CYCLES INJECTION TOTAL HIST. DER. CHA OPER ALARN NG. NOT ONS	15958 coups TOTAL TPS EN OPERA1 47 inj TOTAL TPS EN PUISS ATI LUBRICAT IST ION AUTO NANCE INSPECT	31 heur 4 min 59 heur 30 min	CYCLES 9 BON 9
CYCLES INJCT T. DOS T. Y- 9 0.000 0.00 8 0.000 0.00 7 0.000 0.00 6 0.000 0.00 5 0.000 0.00	P POS V-P PRS NIN NAT. DOS ST PIC-I 0.00 0 0.00	O 33.98 0 27.79 0 27.80 0 24.49 0 19.84	
	1/0 闘 🔼	1 <i>P</i>	Li 4 ↑

Cette page écran vous permet donc de pouvoir calibrer votre écran dactyle de temps en temps si cela est nécessaire. Il suffit de suivre les indications affichées à l'écran pour pouvoir calibrer.

N'utilisez pas d'outils pointus et métalliques pour la calibration afin de ne pas endommager votre écran dactyle.

FANUC ROBOSHOT α-S100/A COMMANDE NON PRETE 2015/04/21 09:37 旧 ß ACTUEL OPERATION EQUIPE MODE OPERAT. POS VIS Options AVEC ALM CHAUF: BUSE/FOUR NE PAS COUPER PIL/NON EQUIPE CONTACT ECRAN 4 POS FER. CHAUF: MOULE MOULE OUVERT SUR ALM NE PAS COUPER (POS.PLAT Situation des PAS ALARME MATIERE OUYT MOULE POS EJE Ejection ou pas chauffes en cas ALARME PROTECT MOULE OUVT MOULE PRESSIO en cas d'alarme d'alarme ALRM PIEC MAUVAIS CONTINUE OUVT MOULE A PRD TERM CHAUF: BUSE/FOUR NE PAS COUPER EJECT A ALARME Position de ALRM PIEC MAUVAIS CONTINUE NO EJECT CHAUF: MOULE NE PAS COUPER l'éjection à la fin du cycle SEQUENCE EJE POS. QUAND CYCLE TERM POS RETOUR ◄ DERNIERE MODE INDEPENDANT NON UTILISE Activation du PIC PRES OPERATION NON EQUIPE INSERT MODE MOULAGE NON UTILISE MATELAS MI mode indépendant A PRD TERM CHAUF: BUSE/FOUR NE PAS COUPER V-P POS. V-P PRS. COUPER CONTACT BUSE AU DPRT CYCL CHAUF: MOULE NON UTILISE 0.00 DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE 0.000 Réglage de la 0.00 position du TPS DE CYCL 0.00 moule en cas CYCLES 9 ľ 1/2 B BON 9 d'alarme SELECT AFFICH. PARAM. REGL NEN U CLIENT REGLAGE2 MACHINE CONNUNIC ATION MEGLAGE1 Ę 4 VERROU TEMPER-CYCLES INJCT T. DOS T. V-P POS V-P PRS WIN WAT. DOS ST PIC-PRS NON UTIL TPS CYCL 5 9 0.000 0.00 0.00 0 0.00 0.00 0 33.98 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 27.79 27.80 24.49 19.84 $0.000 \\ 0.000$ $\begin{array}{c} 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \end{array}$ $\begin{array}{c} 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \\ 0.00 \end{array}$ 8 7 00000 0 0 0 0 0.000 6 5 1/3 1 حتا ğ] ų I/0 \mathbb{V} 126 פצ F <

Page écran Sélection séquences : réglages de paramètres processus presse.

F <mark>ANUC ROBOSHOT α-S100/A</mark> IOULE :		2015/04/21 09:37
REGLAGE HORLOGE DATE 2015 / 4 / 21 TIME 09 : 37 : 15 ISPLAY LANGUAGE	UNITE POS/VEL POS/VEL PRESSION BAR TEMPERAT. C FORC.FEMET KN ROTATION RPM REG.INJCT. POSITION	ACTUEL Image: Constraint of the system Image: Constand of the system
DISPO PARAMETRES ECRAN DOSAGE INJECTION STYLE B ECRAN FERMET.EJECTION STYLE B ECRAN PARAMET.SIMPLE STYLE B COULEUR FOND GRAPHIQUE STYLE B STYLE SET JUGE LARGEUR REGLAGES PROFIL(FENETR ACTUEL)AFFICHER DIMENS CLAVIER	AUTRES AFFICH AUTO FENETRE ALARM SORTIE DONNEES DE MOULAGE LIST DONNEES	B22.60 mm 0.00 DERNIERE DONNEE PIC PRES. 0 MATELAS MIN 0.00 V-P POS. 0.00
FONCTION VISIBLE PRE-EJECT. NON AFFICH SELECT AFFICH. REGL MEN PARAN. ION SEQ. PARAN. U CLIENT TEMPER.	1 2 3 4 PARAWET SIMPLE DOSAGE INJ TEMPER ATURE FERWET EJECT GRANDE GRANDE GRANDE INPUT REGLAGE1 REGLAGE2 COMMUNIC MACHINE	V-P PRS. 0 DEPART DOS. 0.000 TEMPS INJ 0.000 TEMP DOSAGE 0.000 TPS DE CYCL 0.000 CYCLES 9 BON 9
CYCLES INJCT T. DOS T. V-P POS V-P PRS 9 0.000 0.00 0	NIN NAT. DOS ST PIC-PRS NON UTIL TPS CYCL 0.00 0.00 0 33.98 0.00 0.00 0 27.79 0.00 0.00 0 27.80 0.00 0.00 0 24.49 0.00 0.00 0 19.84	1/3 ()
🚺 🐴 🗗 1/0		匠 ◆ ↑

Page écran Affichage paramètres :

Cette page vous permet de configurer des paramètres tels que date et heure, le langage, les unités de plastification, le temps avant la mise en veille de l'écran, la présentation des pages écran pour la fermeture, la plastification et si vous voulez également que la page d'alarme s'affiche automatiquement à l'écran en cas d'alarme.

<mark>Fan</mark> Moul		DSHOT	α-s100ia				COMM 년	iande non	PRETE)/	Die::	2015/04/2	1 09:37
		IU O	FICHIER MOULE	PARANET SINPLE	PURGE Auto	REG AUTO EPAIS.	GESTION CHAUFFE				ACTUEL POS VIS	117.33
	ang Men	IU 1	DOSAGE Inj	TEMPER Ature	PONTON	PRECISE METERING					POS FER. (POS.PLAT.) POS FJECT.	
		IU 2	FERMET Eject	FERMET OPTION	PARANET - Noyaux	CUSTON Noyau	PROTECT Noule AI	AI Ejecteur	PRE Inject.		PRESSION	-1
	I/O MEN	U 3	AUX.	SIGNAUX LUNINEUX	ETAT MAC Hine 1/0	SIGNAL Custon		ENTREES ANALOG	OPERAT PICKER		<	
		IU 4					CONN. Aux.				\$/#	C.₽
		IU 5	MULTI Courbe	PRESSION Inject	MONITEUR CPL DOS	MONITEUR PROCESS	CARTE TENDANCE		CONSO. Energie	DIAGNOS Cycle	322.60 mm	
		IU 6	GESTION Product	INFO Product		HIST PRODUCT					PIC PRES.	
	🄑 MEN	IU 7	HIST. Alarn	DER. CHA Ng. Not	OPERATI ONS HIST	LUBRICAT Ion Auto	NAINTE Nance	PERIODIC INSPECT			V-P POS. V-P PRS.	0.00
		IU 8	SELECT ION SEQ.	AFFICH. PARAN.	REGL MEN U CLIENT	PARAN. Temper.	INPUT Verrou	REGLAGE1 Machine	REGLAGE2 Machine	CONNUNIC Ation	DEPART DOS. TEMPS INJ	
		IU 9	ALARN	DIAGNOS	I/O DIAGNOS	SERVO DIAGNOS		HARDVARE DIAGNOS	SYSTEN Inform.		TPS DE CYCL	0.00
	MENU CI	IENT	OFF	CHARG FIC	H SAUVE	FICH			REINIT	LE MENU	BON	9 🔊
	E I	SELECT ON SEQ.	AFFICH. PARAN.	REGL NEN U CLIENT	PARAN. Temper.	INPUT Verrou		E1 REGLAG IE MACHII	NE CONNU			
	CYCLES	INJC	T. DOS 1	Г. ¥-РР	DS V-P PR	S WIN WAT	. DOS ST	PIC-PRS	NON UTIL	TPS CYCL		E
		9 U.U 8 D.I	<u>, 100 001</u>	0.0 00 0.0		0.00		0		33.98		
		Ž 0.0			IÕ	0.00 0 0.00		Ŏ		27.80		
		5 ŏ.	boo ŏ.	ĎÕ Ŏ.Ŏ	ĬŎ	ŏ ŏ.ŏŏ	ŏ.ŏŏ	ŏ		19.84		
\bigcirc	Ś		ü		I/0			Δ	IEE	CZ CZ		₫ 🕇

Page écran Custom. menu set : Réglage du menu personnalisé.

Cette page vous permet de créer un menu personnalisé. Vous pouvez choisir de masquer des pages ou de les configurées dans l'ordre que vous désirez.

Ensuite vous activer ON l'onglet Custom menu. Et dès que vous appuierez sur la touche menu l'écran apparaitra sous la forme ou vous l'avez configuré.

FAN MOUL		BOSH	<mark>-ιοτ</mark> α	<mark>-S100</mark> 1	A						CO	HE I	DE NON PRE	EIE	<u>لى</u> مى	20	15/04/2 <mark>ይ</mark>	1 09:37	(
	PARAM	ETRE	S PID														ACTUEL		0
	NOM	C	HAUF	P	I	DI	IOY. AUX	NO RES	TC	CHAUF	= Ę K∕J					POS VI POS FE	IS R.	117.33 0.00	
	RUSE1			لة] 1.1	[SEC]	[SEC] [10	C /MIN	[[SEC] 26	[SEC]							(POS.PL	AT.) IECT	0.00	\wedge
	BUSE2			0.1	i i	0	0.1	1	0.5		Ĵ					PRESS	ION	-1	
	ADAPT			0.1	1	0	0.1	1	0.5	8	Ĵ								
	FOUR1			1.1	80	20	23.3	49	0.5	8	J						H w		\bowtie
	FOUR2			1.0	82	21	21.3	51	0.5	8	J								
	FOUR3			1.2	88	22	21-2	55	0.5	8	J								
	FOUR4			0.1	1	0	0.1	1	0.5	8	J					*/ 8			G ^D
	FOUR5			0.1	1	0	0.1	1	0.5	8	J								L.
	PIED			0.4	136	34	0.1	1	2.0	20	J					322.60			
	MOULE	1		0.1	1	60	0.1	1	0.5	8	J					DERN	TERE D	UNNEE	
	MOULE	2		0.1	1	60	0.1	1	0.5	8	J						RES.	0 00	
	MOULE	3		0.1	1	60	0.1	1	0.5	8	J					V-P P	S min	0.00	
	MOULE	4		0.1	1	60	0.1	1	0.5	8	J					V-P PF	RS.	0	
	MOULE	5		0.1	1	60	0.1	1	0.5	8	J					DEPAR	DOS.	0.00	r n
	MOULE	6		0.1	1	0	0.1	1	0.5	8	J					TEMPS	INJ IOSAGE	0.000	
	MOULE	7		0.1	1	0	0.1	1	0.5	8	J					TPS DE	ECYCL	0.00	
	MOULE	8		0.1	1	0	0.1	1	0.5	8	_ J					CYCLES	3	9	
										0:01						BON		9	
	Ц	SEL Ion	ECT SEQ.	PARAM	R	EGL NE CLIEN	N PA	ARAN . Mper .	VI VI	NPUT Errou	REGLA MACH	AGE1 INE	REGLAGE2 MACHINE	COMMU	NIC 🔨]			
	CYCLES		INJCT	T. DO	З Т.	V-P F	POS V	-P PRS	I MIN	I MAT.	DOS S	I T	PIC-PRS NO	N UTIL	TPS CYCL				E
		9	0.00	0 (0.00	0.	00	0	I	0.00	0.0)0	0		33.98				
		8	0.00	0 (0.00	0.	00	0	1	0.00	0.0)0	Q		27.79				
		7	0.00) () 10 ()	0.00	0.	00	0		0.00	0.0 0.0)0)0	0		27.80				
		Š	0.00	ið č	0.00	ŏ.	ŏŏ	ŏ	i	ŏ.ŏŏ	ŏ.0	ŐŐ	ŏ		19.84		1/3		()
	×	1	5	-10		_	-	<i>(</i> 0	0	F7			_		Ra	n_s		~	
	X	1					1/		5	ie i			120	3					

Page écran Paramètres température :

Visualisation des paramètres PID des chauffes.

L'onglet moniteur chauffe est une option qui permet de détecter ces colliers chauffants qui ne fonctionneraient pas.

FANUC ROBOSHOT α-S100/A		
VERR PARAMETRES MOT PASSE ANNUL VERR ENTR MODE VER REGL		ACTUEL POS VIS 117.33 POS FER. 0.00 (POS.PLAT.) 0.00 POS EJECT. 0.00 PRESSION -1
le resultat des changements parametres s e fait avec arret d'urgence.reset de l'arrêt d' urgence par on-off puissance. MOT PASSE ANNUL	MOT DE PASSE REGLAGI VERROUILLAGE ENTREE MODE VERR REGL	
MODE YER REGL		322.60 mm 0.00 DERNIERE DONNEE PIC PRES. 0 MATELAS MIN 0.00
		V-P POS. 0.00 V-P PRS. 0 DEPART DOS. 0.00 TEMPS INJ 0.000 TEMP DOSAGE 0.00 TPS DE CYCL 0.00 CYCLES 9 N
SELECT AFFICH. REGL WEN PARAM. Ion Seq. Param. U client temper.	INPUT REGLAGE1 REGLAGE2 COMMUNIC	
CYCLES INJCT T. DOS T. V-P POS V-P PRS 9 0.000 0.00 0.00 0	WIN WAT. DOS ST PIC-PRS NON UTIL TPS CYCL 0.00 0.00 0 33.98	E
$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	0.00 0.00 0 27.79 0.00 0.00 0 27.80 0.00 0.00 0 24.49 0.00 0.00 0 19.84	
		E < ◆

Page écran Input lock : Verrouillage des paramètres presse.

Cette page permet de verrouiller ou déverrouiller les réglages processus presses tels que la plastification ainsi que la configuration presse tel que réglage du diamètre de vis. Par défaut, les codes de déverrouillage sont 0.

Page écran Paramètres machine :

FANI HOULE	UC ROBOSH	IOT Q-SI	ooia				COMMAN	DE NON PRE	TE	05	201	5/04/2	1 09:37	
	DIAMETRE MODELE AXE INJECT AXE DOSAGE	Г:X 5:C	α-S 0:33 0:45	100 i A IOnn/s IORPN						<u> </u>	POS VI POS FE (POS.PLA POS EJ	ACTUEL S R. T.) ECT.	117.33 0.00 0.00 0.00	0 ^
	CHANGEMENT PERMIS: RES SPEC FOURF SPEC BUSE SPEC NEZ THERM. SPEC DIAMETRE	E VIS BIST PRES REAU C(VIS) C(MOULE)	SS NON Cor. Std. J-Ty J-Ty 26	DISPO R WORN-R 2PC PE PE		MANAGE. I Calcul No	PRODUCT DMBR DEMAN	IDE <mark>Cy</mark>	CLE . BASE		PRESS I		-1	昭区
	PROTECTION ALM PRES E MAX ROTATI	n Buse Ion dos n	IAN.	1000	BAR RPM						PIC PR MATELA V-P PO V-P PR DEPART TEMPS TEMP D TPS DE CYCLES BON	ES. S MIN S. S. DOS. INJ DSAGE CYCL	0 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 9 9	
		ECT AFF Seq. Pa	ICH. RE RAM. U	GL NEN Client	PARAN. Temper.	INPUT VERROU	REGLAGE1 MACHINE	REGLAGE2 MACHINE	COMMUNIC Ation					
	CYCLES 9 9 8 7 6 5	INJCT T. 0.000 0.000 0.000 0.000 0.000 0.000	DOS T. 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	¥-P POS 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	V-P PR	S WIN WAT. 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	PIC-PRS NO O O O O O	N UTIL TPS 3 2 2 2 2 1	5 CYCL 3.98 7.79 7.80 4.49 9.84	1	1/3		
	Ø)	ų,		3-	I/0				i J	2	Ĩ	<	2	↑

Affichage type machine et type de connexion robot.

Page écran Communication :

FAN	IUC ROBOSHOT α-	S1001A		COM	MANDE NON PRETE		2015/04/2	21 09:37
MOOL	·						ACTUE	
	MACHINE ADRESSE IP MASQUE SUBNET DEFAUT LIAISON	172 255 0	. 16 . 1 . 10 . 255 . 0 . 0 . 0 . 0 . 0	ROBOSHOT-LINK ETAT MISE A JOUR MACHINE ID	i OFF STOP		POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT.	117.33 0.00 0.00 0.00
	FACTOLINK IP ADDRESS(SER PORT NO.(SERVEU NOM MACHINE LANGUE	VEUR) 172 JR) 900 A14Y3 Engl	. 16 . 254 . 60 0 52559 ISH	ADRESSE IP PORT NO. PLAN. PROD. REGL. AUTO	172 16 9100 NON SERVEUR	. 254 . 60 ID <mark>1</mark>		
	AUXILLAIRE	ADD FROM	DECIMAL IP	ADDRESS	PORT_NO.		322.60 mm DERNIERE D	0.00 0NNEE
	SECHEUR FRIGO MOUL1 MOUL2 MOUL3 MOUL4 CHARGEUR	32 32 NON 32 NON	NON 1 NON 1	$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$		1 / 13 [PIC PRES. MATELAS MIN V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS. TEMPS INJ TEMP DOSAGE TPS DE CYCL	0.00 0.00 0.00 0.00 0.000 0.000 0.000
	ALIMENT SELECT ION SEQ.	32 AFFICH. RE Param. U	INON 11 GL NEN PARAN- Client Temper	72. 16. 1. 35 Input Reglac Verrou Machi	1111 GE1 REGLAGE2 C Ne Machine	ONNUNIC	CYCLES BON	9 9 1
	CYCLES INJCT T 9 0.000 8 0.000	DOST. 0.00 0.00	V-P POS V-P PF 0.00 0.00	RS WIN WAT. DOS ST 0 0.00 0.00 0 0.00 0.00	T PIC-PRS NON U D 0 D 0	UTIL TPS CYCL 33.98 27.79		E
	7 0.000 6 0.000 5 0.000) 0.00) 0.00) 0.00	0.00 0.00 0.00	0 0.00 0.00 0 0.00 0.00 0 0.00 0.00	0 0 0 0 0 0	27.80 24.49 19.84	1/3	
	X -	10	I/0			ez,	ы К	

Cette page permet de configurer les connexions.

Page écran Alarme : Affichage des alarmes en cours



Affichage des alarmes en cours.

Information:

Les alarmes type PATH Y ou PATH A ou PATH X correspondent a une alarme surcharge moteur de l'axe :

PATH Y = axe de fermeture PATH A = axe d'éjection PATH X = axe d'injection

Pour pouvoir annuler cette alarme il est nécessaire de couper l'alimentation de la presse puis de la rallumer.

Dans le cas où il s'agirait d'une surcharge lente (par exemple un réglage limite des course d'éjection), ou le moteur aurait chauffé lentement jusqu'au déclenchement de la sécurité thermique, il est nécessaire de couper la presse pendant quelques minutes, le temps que le moteur refroidisse.

<mark>FANU</mark> MOULE	I <mark>C</mark> R	ROB(OSH	IOT	α-9	S100	İA							COM	HAND	DE NON	PRI	3113		<u>ر</u> ي ال	20 m	15/04/	21 09:	37
										Ľ	ESSAG	ED	IAGNOSIS							لی مر		ACTUE	iL	_0
	003 005 006 010 012 030	Dosa La c La c Ouve Pont	age chau chau chau ertu con	désa ffe ffe re non tura	est est ould acco	ré coup coup non isté	ée ée fa	(zone (zone ite hase	e buse noul	e-fo le)	urreau	ı)									POS V POS F (POS.PI POS E PRESS	IS ER. JAT.) JECT. ION	117.3 0.0 0.0 0.0	3 0 0 0 1
	033 034 035 039 121 312	Tenn Tenn Tenn Tenn Avar	péra péra péra péra	ture ture ture ture recu	e fou e fou e fou e fou e em e em	irrea irrea irrea ibase onton	u z u z u z u z tr ut	one 1 one2 one 3 émie il OFF.	bass basse bass basse	;e ; ;e												HE co	7 (>	
	313 314 315 316 323	Veri (SQI (SQI (SQI Test	rou 13) 11) 12) 1e i	port Port Port Port nco	e an e an e an e an e an plet	rièr vant vant vant de	e e: est est est KA1	st OF ouve ouve ouve 5, KA	F. ert. ert. ert. 16, M	(1)2 -											322.60 DER		0. DONNEE	
	325 365 514 637 638 651	Lini Vent Libé Libé Node	ite ila ila ila ila ila iat irat	use de c teur ion ion inte	cont cont cont cont	e du vo-m .act .act .act	no ote bus bus ur	teur ur et e est e est retra	d'eje armo en en ait ur	ecti arc arc arc ité	on au elect he.(po he.(co d'inj	ve ric ort oup	rrouillag que sont e avant o ure puiss tion est	e est di stoppés. uverte) .) en posit	spon	on.					WATEL V-P P V-P P DEPAR	RES. AS MIN OS. RS. T DOS.	0.0 0.0 0.0	
	677 Nomb	Unit BRE	éd	'inj	ecti	on a	at	teint	le f	in	de cou	Irse	e mi-cour	se sens	retr	ait.		171			TEMPS TEMP TPS D Cycle	INJ DOSAGE E CYCL S	0.00	
	ৰ	1	ALA	RM	D	IAGN)S	I DIA	70 GNOS	D	SERVO I Agnos	S	CROSS Check	NATERI Diagno	IEL DS.	SYST	E M M				2 BON)
	CYCI	LES	9	INJO	ТТ. 000	DO	ST 00	. ¥	-P PC)S N	V-P PF	85 0	NIN NAT.	DOS ST	P N	IC-PRS	NO	N UTIL	TPS	CYCL				B
			8 7 6 5	0. 0. 0. 0.	000 000 000 000		0.0	0 0 0 0	0.0 0.0 0.0 0.0	0 0 0 0		0 0 0 0	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00)))))	0 0 0 0			27 27 24 19	7.79 7.80 4.49 9.84	1] 17:	3	
		Ś	ł		Ū,	1				1	/0				$\overline{\mathbf{V}}$		121		Ş	2	Шщ		8	

Page écran Diagnostic : Affichage de l'asservissement presse

Affichage des états machine. Cette page est très utile dans le cas ou vous n'arrivez pas à démarrer votre presse, vous pouvez visualiser toutes les conditions qui pourraient vous bloquer.

FAN	UC ROB	osi	HOT	rα	-S1	ooi/	4							CO		ande	NON	I PF	RETE				2015/04/	2 <u>1 0</u> 9:37	
HUUL	E :														냮	53		<u> 1</u>				Ŋ.c.	1		
																	<u> </u>					02 - 66			
	EXT		> M.	ACH	INE	(1)	0	MA	CHI	NE	->	EXT.	(00	T)				IN	TER	IAL			ACTUL	-	$\mathbf{\tilde{\mathbf{v}}}$
		~	~		n	DT:	r		00	v	Г	0	Пт	T			ee	C				T	POS VIS	117.33	
	ADDREG	5	^	-	U	рт		ADUKE	55	Т		U	рт		11	ADDRE	55	l a		U	рт		PUS FER.	0.00	
		7 6	Б	1.0		1.0	UEV		7	6 5		0 0	1.0				7	6 F		<u>。</u> ,	1.0	LEV	(PUS.PLAT.)	0.00	\wedge
	VOOOO	0 0		4 0	0			V0000	6	0 0	4	0 0			Ш.	20000	6	0 0	1 0	0 Z 0 0	0 0		PUS EJEUT.	0.00	
	X0000	0 0	0	00		0 0	00	V0001	0	0 0		0 0	0 0	00		20000	0			00	00	00	PRESSION	-1	
	X0001	0 0	U	00	0	0 0	00	TUUUT	U	0 0	0	00	0 0	00		1000	0	00	J U	00	00	00	II		
	X0002	0 0	0	0 0	0 0	0 0	00	Y0002	0	0 0	0	0 0	0 0	00	11	G0002	0	0 (0 0	0 0	0 0	00		7 ()	\boxtimes
	X0003	0 0	0	0 0	0 (0 0	00	Y0003	0	0 0	0	0 0	0 0	00		G0003	0	0 (0 (0 0	0 0	00			
	X0004	0 0	0	0 0	0 (0 0	00	Y0004	0	0 0	0	0 0	0 0	00		G0004	0	0 (0 (0 0	0 0	00			
	X0005	0 0	0	0 0	0 (0 0	00	Y0005	0	0 0	0	0 0	0 0	00		G0005	0	0 (0 (0 0	0 0	00	2		-0
	X0006	0 0	0	n n	0	0 0	00	3000Y	0	0 0	0	0.0	0.0	00	Ш	30002	0	0.0	0	0 0	0.0	00			¥.
	V0007	0 0	ň	0.0	, ŭ	0 0	00	V0007	ň	0 0	ň	0 0	0.0	00		20000	ň	0.0	Ň	00	0.0	00	322.60 mm	0.00	
	X0007	0 0	0	1 1		1 0	10	10007	0	0 0		0 0	0 0	00		10006	0	0 0		00	0 0	00	DERNIERE I	ONNEE	
	80008	0 0	U			10	IE	10008	0	0 0	0	0 0	0 1	01	11	8000£	0	0	U	00	01	21			
	X0009	0 1	1	1.0) 1	0 0	- 74	Y0009	0	0 0	0	0 0	0 0	00		30009	0	0 (0 0	0 0	0 0	00	PIC PRES.	0 00	
	X0010	0 0	0	0 0) ()	0 1	01	Y0010	0	0 0	0	0 0	0 0	00	11	G0010	0	0 (0 (0 0	0 0	00	WATELAS MIN	0.00	
	X0011	0 0	0	0 0	0 (0 0	00	Y0011	0	0 1	0	0 0	0 0	20		G0011	0	0 (0 (0 0	0 0	00	V-P PRS	0.00	
	X0012	0 0	0	0 0	0 (0 0	00	Y0012	0	0 0	0	0 0	0 0	00		G0012	1	0 (1	1 0	1.1	9B	DEPART DOS	0.00	
	X0013	n n	0	n n	n n	n n	00	Y0013	n	n n	0	n n	0.0	00	Ш	30013	n	n n	า ก	n n	0.0	00	TEMPS INJ	0.000	
	¥0014	1 0	ň	n n	n n	n n	80	V0014	ň	0 0	Ň	0 1	n n	04		20014	ň	n n	n n	n n	n n	00	TEMP DOSAGE	0.00	
	X0014	1 0	1	1 1	1	00	00	V0015	~	0 0		0 1	0.0	04		20015	~	00		00	00	00	TPS DE CYCL	0.00	
	XUU15	1 0				0 0	BC	10015	U	0 0	U	0 0	0 0	00	11	30015	U	υι	0 0	υu	0 0	00	CYCLES	9	
																							BON	9	Ø
		AL	ARM		DIA	GNOS		[/0	SE	R¥O		CRO	SS	MATE	RI	EL S	SYST	E							
	1						DI	AGNOS	DIA	GNOS		CHE	CK		ino	S. 1	NFO	RN .							
	CYCLES		INJ	CT .	Τ.	DOS	τ.	/-P POS	¥-I	P PR	S	NIN I	IAT -	DOS	ST	PIC-	-PRS	S N	ON U	TIL	TPS	CYCL			E
		9	0	.00	0	0	.00	0.00			0	0	.00	0.	00		0)			33	3.98			
		8	0	.00	0	0	.00	0.00			0	0.	.00	0.	00		0)			27	7.79			
		7	0	.00	0	0	.00	0.00			0 0	0	.00	0.	00		0)			27	1.80			
		5	Ň	.00	ň	Ň	.00	0.00			Ň	- Ŭ	.00	U. N	00		0	í			19	1.49	1/:	3 [2
		~			-			0.00			~			J.	~~										\bigcirc
\bigcirc	×	1		-	-10				7 /0			man			l	^					a			~	
	R	Г			-0				LΛ,			50						۵E	16		17	/		10	Ì

Page écran I/O diagnostic : affichage des entrées/sorties presses

Cette page permet de visualiser toutes les entrées sorties de la machine et robot.

FAN	UC ROE	OSHO	<mark>οτ α-s</mark>	100 <i>i</i> /	A					COMMA	NDE NO	N PRETE			20 <u>15</u> /	04/21	09:38	3
HOUL	: :									E E	.]⊂			Di em	n <mark>P</mark>		I) !	
	ARRET	D'UR(GENCE	0	FF	MOE)e aff	ICH/	AGE GRAPI	I CHARGE					AC	TUEL		\oslash
	VIS	MAI	N.VIT.	mm/s	POS AC [mm] 117-9	T. C 3	HARGE [X] 0-0	- 200) -100 ' ''''	0 10() 200 ''' '''	TAUX Charge [X] 0.0	TEMP1 Moter [°c] 20	TEMP2 Moter [°C] 28	POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJEC PRESSION) T.	117.33 0.00 0.00 0.00 -1	⚠
	FERMET PLAST EJECTE	iure (F Eur	1.0 1 1.0	mm/s RPM mm/s	0.0	0	0.0 0.0 0.0					0.0 0.0 0.0	20 20 20	26 26 26		«»		\boxtimes
			,												322.60	mm	0.00	弦
															DERNIER PIC PRES MATELAS	RE DO MIN	NNEE 0 0.00	
															V-P PUS. V-P PRS. DEPART D TEMPS IN	OS. J	0.00 0.00 0.000	
	CHARGE	e ejeq	T		C	IARGE	EJECT		MAX	CHARG RES	SORT					AGE	0.00	
					CON	0-0 Roler	KN : L a Ch	HARG	< ie en po	9.8 kN SITION					CYCLES	TUL	9	
	4	ALAR	N DI	AGNOS		'O INOS	SERV	0 0S	CROSS Check	NATERIEL DIAGNOS	SYS	TEN Dri .					Ū	ی <u>ت.</u>
	CYCLES	T	LICT T.	DOS	T. V.	P POS	V-P P	PRS	NTN NAT.	TZ 200	PIC-PR	S NON I		S CYCI			_	Ð
	JIVELU	9	0.000	0	.00	0.00		0	0.00	0.00		0		33.98				Ð
		8	0.000	0	.00	0.00		0	0.00	0.00		0	2	27.79				
		7 6	0.000	0	.00	0.00		0 0	0.00	0.00		0 0		27.80			(the)	
		5	0.000	ŏ	. ŐŐ	0.00		Ŏ	ŏ.ŏŏ	Ŏ.ŎŎ	I	Ŏ	1	9.84		/ 3		()
	Ø	}	ų		Þ		I/0				<u> </u>	IEE	0	e e	Ъ	<	Q	

Page écran Servo-diagnostics : visualisation des couples moteurs

Cette page permet de visualiser les couples moteurs de chaque axe.

En bas de la page on peut visualiser le couple maxi admissible sur l'éjection. Dans le cas ou la charge à la rentrée ou sortie serait supérieur à la limite une alarme servo PATH (A) sera affcihée.

<u>VIS</u>:-Si mode arrêt d'urgence sur OFF =>Vitesse de purge en manuel

-Si mode arrêt d'urgence sur ON =>Vitesse à 1mm/s car c'est une inhibition de surveillance capteur.

FERMETURE, PLASTIFICATION ET EJECTEUR : Vitesse en mode montage moule avec le mode sur ON.

Mode arrêt d'urgence doit-être en position OFF en marche normal.

QUAND PROBLEME SURCOTE COURSE METTRE ARRET D'URGENCE SUR ON ET AFFICHER UNE FAIBLE VITESSE.
FAN	<mark>UC ROBOSHOT α</mark>	-S1001A				COMMAI	NDE NON PR	ETE .		20 <u>15</u> /04	/21 09:38
HUUL	£ :					HE HE	3		[].	le le le le le le le le le le le le le l	
	SOFTWARE (APLI) CE-SHOT CE-AUX CE-FACTOLINK CE-FMGR CE-FTP CE-FTP_LIB1 CE-FTP_LIB2 CE-IOCMFIG CE-LINKI CE-PARAMETER CE-PARAMETER CE-SYSTEM	SERIES 485Y 486Z 488Y 488Z 483Z 483Z 483Z 483Z 483Z 487Y 487Y 487Y 489Y 486Y	EDITION 09.3 03.0 03.0 01.0 01.0 01.0 06.0 06.8 05.0 04.0		SOFTW LADDER LADDER A1-SHC CEXE_/ CHC_BA SERVOI EWBED PMC_SY PMC_IS PMC_SS BOOT	ARE (CNC) 11 12 12 12 12 12 12 12 12 12	SERIES 483Y 4852 4858 484Y 8L04 906J 906J 906J 906J 906J 906J 906J 906J	EDITION 09.3 07.0 02.0 10.0 13.0 18.0 03.0 04.0 04.0 0014	#EU	ACTU POS VIS POS FER. (POS.PLAT.) POS EJECT. PRESSION	
	TYPE MACHINE NO. SERIE MODELE AXE INJECT:X AXE FENHET:Y AXE EJECT:A AXE ADD:TA AXE ADD:TA SPEC FOURREAU SPEC BUSE DIAMETRE	A14YS2559 a - S100iA 0:330mm/s 0:450RPM 1:HI CLMP 0:STANDAR COR.R WOR STD. 2PC 36	FORCE D N.R	#Exx #320STD	HARDW TYPE L UNIT E INVERT UNITE MAIN E AFFICH APPRAL AUTRES	ARE IACHINE LECTRIQ ER TEMP BOARD IAGE	A078-xx23- A078-xx65- H:#J200-V2 NBH:B703(6i A02/128 P-W CF: 72/74 	B001 #Exx B201 -4 ch)-¥201 ch)-¥201 957		DERNIERE PIC PRES. MATELAS MI V-P POS. V-P PRS. DEPART DOS TEMPS INJ TEMP DOSAG TPS DE CYC CYCLES BON	DONNEE 0 N 0.00 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0
		DIAGNUS	DIAGNOS	DIAGNOS	CHECK	DIAGNOS	INFORM.		•		
	CYCLES INJCT 9 0.00 8 0.00 7 0.00 6 0.00 5 0.00	T. DOS T. 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00 0 0.00	¥-P POS 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	¥-P PRS 1 0 0 0 0 0	IIN WAT. 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	0.00 0.00 0.00 0.00 0.00 0.00	PIC-PRS NO O O O O O O	ON UTIL 1	PS CYCL 33.98 27.79 27.80 24.49 19.84	1/	3 (k) B
	<u> </u>	<u></u>	5	I/0	<u>o</u> g	\land	12		<i>ح</i> ج	15	

Page écran Système info. : Affichage type presse et version des logiciels

Cette page permet de visualiser le type machine.

NOTES:

Electric Injection Molding Machine

FANUC ROBOSHOT

 $\alpha - s50ia/\alpha - s100ia/\alpha - s150ia$

Specifications

- Specifications and installation conditions
- External dimensions
- Standard and optional features (Mechanical unit, Control unit, Software, Barrel/Screw)
- Floor plan / Utility

• ROBOSHOT-LINKi

FANUC ROBOSHOT α -\$50iA

Mechanical specifications

	Item			Data						
	Clamping m	echanism				Double toggle				
	Tonnage		kN	Standa	rd 500 (50tonf) /	Clamp force varia	tion 650 (65tonf)(C	ption)		
	Maximum ai	nd minimum die height	mm	Doubleplaten 350-150 / Extended die height 400-150(Option) Singleplaten 410-210 / Extended die height 460-210(Option)						
	Clamping stroke			250						
Clamping	Locating ring	g diameter	mm	φ 100						
unit	Tie bar space	sing (H×V)	mm			360×320				
	Platen size	(H×V)	mm			500×470				
	Minimum me	old size (H×V) *1)	mm			205×185				
	Ejector stroke		mm			70				
	Maximum ejector force		kN			20 (2.0tonf)				
	Screw diam	eter	mm	20	22	26	28	32 *7)		
	Injection stroke			75	75	95	95	95		
	Maximum in	jection volume	cm ³	24	29	50	58	76		
	Inj.speed 330mm/s	Maximum injection pressure (*2),*3)	MPa	360	340	290	250			
		(High pressure filling mode)	MD-	200	000	210	100	150		
		Maximum injection pressure 3)	MPa	280	260	210	190	150		
		Maximum pack pressure (3)	мра	280	240	190	160	130		
		Maximum injection rate 4	cm°/s	104	125	175	203	265		
		Maximum injection speed ⁻⁴	mm/s	3 33U						
Injection		Maximum screw rotation speed	min '			450				
unit		(High pressure filling mode) *2),*3)	MPa	360	340	275	240			
		Maximum injection pressure *3)	MPa	280	260	210	190			
	Inj.speed	Maximum pack pressure *3)	MPa	280	240	190	160			
	500mm/s	Maximum injection rate *4)	cm ³ /s	157	190	265	308			
		Maximum injection speed *4)	mm/s			500				
		Maximum screw rotation speed	min ⁻¹			450				
	Nozzle touc	h force	kN			15 (1.5tonf)				
	Scrow 8	Number of pyrometers	Barrel			3				
	Barrel	Number of pyrometers	Nozzle			1				
	Darrel	Total heater wattage	kW	3.5	3.8	6.5	7.2	8.4		
Machine Weight *6)			t	Inj.speed 3 Inj.speed 9	330mm/s 2.9(Dc 500mm/s 3.1(Dc	ubleplaten) 2.85(publeplaten) 3.05(Singleplaten) (App Singleplaten) (App	roximately) roximately)		

*1) Smaller mold than this size may limit clamp force.

*2) The maximum injection pressure setting at high pressure filling mode option.

There is a limitation in injection time setting and pack time setting, when high pressure filling mode option is selected.(Contact sales for detail) High pressure resistance barrel and nozzle are necessary, when high pressure filling option is selected. (Contact sales for detail)

*3) The maximum injection pressure and maximum pack pressure is not melt pressure but injection unit output. The maximum injection pressure and maximum pack pressure is the maximum value can be set.

The maximum injection pressure and maximum pack pressure might be limited depending on the molding condition.

*4) Maximum injection rate and maximum injection speed is a theoretical value.

Maximum injection rate and maximum injection speed can not be guaranteed when the injection pressure is maximum.

*5) The machine without option.

*6) The pressure conversion is 1MPa=10kgf/cm²

*7) After shipment, the machine equipped with screw diameter $\phi 20 - \phi 28$ mm cannot install $\phi 32$ mm. The machine equipped with screw diameter ϕ 32mm can install ϕ 26- ϕ 32mm and cannot install ϕ 20mm and ϕ 22mm.

The molding condition might be limited by the resin.(Contact sales for detail)

Installation conditions

	Item		Data				
Input	power source		3-phase AC200V±10% 50/60Hz±1Hz 3-phase AC220V±10% 60Hz±1Hz				
Inj.speed 330mm/s			150A (With peripheral devices)	*9)			
			50A (With no peripheral device)	*9)			
Iviali	i Dieakei Oj	Inj.speed	175A (With peripheral devices)	*9)			
		500mm/s	75A (With no peripheral device)	75A (With no peripheral device) *9)			
	Ground		Follow relevant laws and standards of the country where the machine is installed when performing grounding.				
	Temperature		0~40°C(20~25°C recommended)				
Installing	Humidity		Below 75% (Below 95% under short term operation)				
environment	Vibration		Below 0.5G				
	Atmosphere		Take care of corrosive gas.				

*8) Connect power cable to the machine's main breaker directly
 *9) With peripheral devices: When peripheral devices "External outlet + Mold heater controller" or "External outlet +

Integrated hotrunner controller" are used in addition to the molding machine

With no peripheral device: When only the molding machine is used

FANUC ROBOSHOT @-\$50iA



FANUC ROBOSHOT α -S100iA

wiechan	ical speci	Ications									
	Item		Unit			Da	ata				
	Clamping m	echanism				Double	toggle				
	Tonnage		kN	St	andard 1000 (10	Otonf) / Clamp for	rce variation 125	0 (125tonf)(Optio	n)		
	Maximum ar	d minimum die beight			Doubleplaten	450-150 / Extend	ded die height 55	0-150(Option)			
	Maximum ai	la minimum die neight			Singleplaten	520-220 / Extend	ed die height 620	0-220(Option)			
Clama	Clamping sti	roke	mm			35	50				
Clamp	Locating ring diameter		mm	φ 100							
unit	Tie bar spac	ing (H×V)	mm	460×410							
	Platen size (H×V)		mm	660×610							
	Minimum mo	bld size (HxV) *1)	mm	265×240							
	Ejector stroke		mm			1(00				
	Maximum ejector force		kN			25 (2.	5tonf)				
	Screw diame	eter	mm	22	26	28	32	36	40 *7)		
	Injection stro	oke	mm	75	95	95	128	144	144		
	Maximum injection volume		cm ³	29	50	58	103	147	181		
		Maximum injection pressure *3)	MPa	260	260	240	220	190	160		
	• · ·	Maximum pack pressure *3)	MPa	260	260	220	200	170	140		
	Inj.speed	Maximum injection rate *4)	cm ³ /s	76	106	123	161	204	251		
	2001111/5	Maximum injection speed *4)	mm/s			20	00				
		Maximum screw rotation speed	min ⁻¹			30	00				
		Maximum injection pressure (2) *3)	MPa	340	340	320	270	220			
		(High pressure filling mode)		010	010	020	210	220			
	Ini speed	Maximum injection pressure *3)	MPa	260	260	240	220	190	160		
	330mm/s	Maximum pack pressure *3)	MPa	260	260	220	200	170	140		
Injection	0001111/0	Maximum injection rate *4)	cm ³ /s	125	175	203	265	336	415		
unit		Maximum injection speed *4)	mm/s			33	30				
		Maximum screw rotation speed	min ⁻¹		1	4	50	1			
		(High pressure filling mode) (High pressure filling mode)	MPa	340	320	280					
	1.1.1.1.1.1	Maximum injection pressure *3)	MPa	260	260	240	220	170			
	Inj.speed	Maximum pack pressure *3)	MPa	260	260	220	200	170			
	500mm/s	Maximum injection rate *4)	cm ³ /s	190	265	308	402	509			
		Maximum injection speed *4)	mm/s			50	00				
		Maximum screw rotation speed	min ⁻¹			45	50				
	Nozzle touch	n force	kN			15 (1.	5tonf)				
	Sorow	Number of pyrometers	Barrel			3	3				
	Barrel		Nozzle				1				
	Darrel	Total heater wattage	kW	3.8	6.5	7.2	8.4	9.1	10.1		
Machine Weight *5)			t		3.8 b.5 7.2 8.4 9.1 10.1 Inj.speed 200mm/s 4.3 (Doubleplaten) 4.15(Singleplaten) (Approximately) Inj.speed 330mm/s 4.3 (Doubleplaten) 4.15(Singleplaten) (Approximately) Inj.speed 500mm/s 4.5 (Doubleplaten) 4.3(Singleplaten) (Approximately)						

*1) Smaller mold than this size may limit clamp force.

*2) The maximum injection pressure setting at high pressure filling mode option.

There is a limitation in injection time setting and pack time setting, when high pressure filling mode option is selected. (Contact sales for detail) High pressure resistance barrel and nozzle are necessary, when high pressure filling option is selected.(Contact sales for detail)

*3) The maximum injection pressure and maximum pack pressure is not melt pressure but injection unit output. The maximum injection pressure and maximum pack pressure is the maximum value can be set.

The maximum injection pressure and maximum pack pressure might be limited depending on the molding condition.

*4) Maximum injection rate and maximum injection speed is a theoretical value.

Maximum injection rate and maximum injection speed can not be guaranteed when the injection pressure is maximum.

*5) The machine without option.

*6) The pressure conversion is 1MPa=10kgf/cm².

*7) The molding condition might be limited by the resin.(Contact sales for detail)

Installation conditions

	Item		Data				
Inp	out power source		3-phase AC200V±10% 50/60Hz±1Hz 3-phase AC220V±10% 60Hz±1Hz				
Inj.speed 200mm/s Inj.speed 330mm/s		Inj.speed	150A (With peripheral devices)	*9)			
		200mm/s	60A (With no peripheral device)	*9)			
		Inj.speed	150A (With peripheral devices)	*9)			
		330mm/s	60A (With no peripheral device)	*9)			
		Inj.speed	200A (With peripheral devices)	*9)			
		500mm/s	100A (With no peripheral device)				
	Ground		Follow relevant laws and standards of the country where the machine is installed when p	performing			
	Cloand		grounding.				
	Temperature		0~40°C(20~25°C recommended)				
Installing	Humidity		Below 75% (Below 95% under short term operation)				
environment	Vibration		Below 0.5G				
	Atmosphere		Take care of corrosive gas.				

 *8) Connect power cable to the machine's main breaker directly.
 *9) With peripheral devices: When peripheral devices "External outlet + Mold heater controller" or "External outlet + Integrated hotrunner controller" are used in addition to the molding machine

With no peripheral device: When only the molding machine is used

All specifications are subject to change without notice.

FANUC ROBOSHOT M = 100i



FANUC ROBOSHOT α -S150iA

Mechanical specifications

	Item		Unit			Da	ata					
	Clamping m	echanism				Double	toggle					
	Tonnage		kN		Standard 1500 (1	150tonf) / Clamp fo	rce variation 1800	(180tonf)(Option)				
	Maximum a	nd minimum die height	mm		Doubleplate Singleplate	en 500-200 / Extend n 575-275 / Extend	ded die height 600- led die height 675-:	-200(Option) 275(Option)				
	Clamping st	roke	mm			44	40	× 1 /				
Clamp unit	Locating ring	g diameter	mm			φ.	100					
-	Tie bar spacing (H×V)				560×510							
	Platen size (HxV)			800×750								
	Minimum m	old size (HxV) *1)	mm	325×300								
	Ejector stroke			150								
	Maximum ejector force					35 (3.	5tonf)					
	Screw diam	eter	mm	32	36	40	44	48	52			
	Injection stre	oke	mm	150	150	150	176	176	208			
	Maximum injection volume		cm ³	121	153	188	268	318	442			
		Maximum injection pressure *2)	MPa	280	280	260	220	190	160 *7)			
	Ini an a d	Maximum pack pressure *2)	MPa	280	280	220	190	160	130 *7)			
	200mm/c	Maximum injection rate *3)	cm ³ /s	161	204	251	304	362	425			
	2001111/5	Maximum injection speed *3)	mm/s			20	00					
		Maximum screw rotation speed	veed min ⁻¹ 300									
		Maximum injection pressure (*2) *4)	MPa	380	345	280						
Injection unit		(High pressure filling mode)		000	010	200						
	Ini speed	Maximum injection pressure *2)	MPa	280	280	260	220	190	160			
	330mm/s	Maximum pack pressure *2)	MPa	280	280	260	220	190	160			
	000111140	Maximum injection rate *3)	cm³/s	265	336	415	502	597	701			
		Maximum injection speed *3)	mm/s			33	30					
	Maximum screw rotation speed			400								
	Nozzle touch force		kN			30 (3.	Otonf)					
	Screw &	Number of pyrometers	Barrel				3					
	Barrel		Nozzle									
		Total heater wattage	kW	12.0	13.0	14.9	15.9	17.9	20.2			
	Screw diam	eter	mm	22	26	28	32	36	40 *7)			
	Injection stre	oke	mm	75	95	95	128	144	144			
	Maximum in	jection volume	cm ³	29	50	58	103	147	181			
		(High pressure filling mode) *2),*4)	MPa	340	340	320	270	220				
Injection unit		Maximum injection pressure *2)	MPa	260	260	240	220	190	160			
ingeotion unit	Inj.speed	Maximum pack pressure *2)	MPa	260	260	220	200	170	140			
Small	330mm/s	Maximum injection rate *3)	cm ³ /s	125	175	203	265	336	415			
capacity		Maximum injection speed *3)	mm/s		•	33	30	•	•			
		Maximum screw rotation speed	min ⁻¹			4	50					
	Nozzle touc	h force	kN			15 (1.	5tonf)					
	C	Number of summer stars	Barrel				3					
	Screw &	number of pyrometers	Nozzle				1					
	Dallel	Total heater wattage	kW	3.8	6.5	7.2	8.4	9.1	10.1			
Machine weight *5)			t	Small	Inj.speed 200mm/ Inj.speed 330mm/ capacity Ini.speed 3	s 7.05 (Doublepla s 7.2 (Doubleplate 330mm/s 6.5 (Dou	ten) 6.8(Singleplat en) 6.95(Singleplat bleplaten) 6.25(Si	ten) (Approximately ten) (Approximately ngleplaten) (Appro	/) /) ximately)			

*1) Smaller mold than this size may limit clamp force.

*2) The maximum injection pressure and maximum pack pressure is not melt pressure but injection unit output.

The maximum injection pressure and maximum pack pressure is the maximum value can be set.

The maximum injection pressure and maximum pack pressure might be limited depending on the molding condition.

*3) Maximum injection rate and maximum injection speed is a theoretical value.

Maximum injection rate and maximum injection speed can not be guaranteed when the injection pressure is maximum.

*4) The maximum injection pressure setting at high pressure filling mode option.

There is a limitation in injection time setting and pack time setting, when high pressure filling mode option is selected.(Contact sales for detail)

High pressure resistance barrel and nozzle are necessary, when high pressure filling option is selected.(Contact sales for detail) *5) The machine without option.

*6) The pressure conversion is 1MPa=10kgf/cm2.

*7) The molding condition might be limited by the resin.(Contact sales for detail)

Installation conditions

	Item	Data				
Input p	power source	3-phase AC200V±10% 50/60Hz±1Hz 3-phase AC220V±10% 60Hz±1Hz				
	Ini speed 200mm/s	175A (With peripheral devices)	*9)			
	inj:speed 2001111/S	75A (With no peripheral device)	*9)			
Main brooker *9)	lai speed 220mm/s	225A (With peripheral devices)	*9)			
Main Dieaker 0)	nij.speed 330mm/s	125A (With no peripheral device)	*9)			
	Small capacity	150A (With peripheral devices)	*9)			
	Inj.speed 330mm/s	60A (With no peripheral device)	*9)			
	Ground	Follow relevant laws and standards of the country where the machine is installed when perform	ming grounding.			
	Temperature	0~40°C(20~25°C recommended)				
Installing	Humidity	Below 75% (Below 95% under short term operation)				
environment	Vibration	Below 0.5G				
	Atmosphere	Take care of corrosive gas.				

*8) Connect power cable to the machine's main breaker directly.
 *9) With peripheral devices: When peripheral devices "External outlet + Mold heater controller" or "External outlet + Integrated hotrunner controller" are used in addition to the molding machine With no peripheral device: When only the molding machine is used

FANUC ROBOSHOT α -S150iA



Features of α -S*i* A series

	14		Suitable category						
	Item	Thin-wall	Lens	Connector	Automotive	Medical	Container	Detail	
High Performance		ι – Ι							
	Selectable injection acceleration profile	0	0	0				D 10	
	Precise injection/Pack switch over	0	0	0	0	0		B-10	
	Decompression control in Injection/Packing	0		0				B-14	
FANUC standard CNC	Backflow monitor		0	0	0	0	0	B-51	
	Precise metering			0	0			B-17	
	Al pressure profile trace control		0		0			B-18	
	AI metering control				0	0		B-19	
High rigidity,	Selectable 2 types of moving platen	0	0	0	0	0	0	A-20	
Low friction mechanism	Moving platen support by Linear Guide	0	0	0				A-18	
	Suitable feeding device		0	0	0	0			
Additional servo axes control	Servo nozzle touch		0	0				B-77	
	Mold core drive				0	0	0		
High Reliability				•					
Safety, Usability	Fully covered mechanism	0	0	0	0	0	0	A-12	
Operation rate improvement	AI mold protection		0	O	Ø	0	O	B-27	
Operation rate improvement	Start up function				0		0	B-20	
	Conformation to safety requirements	0	0	0	0	0	O	A-17	
Global support	Multi language display	0	0	0	0	Ô	O	B-4	
High Productivity									
	Low electricity heat up				0	0	0	B-39	
Energy saving	Power consumption monitor	O	0	O	O	O	Ø	B-50	
	Precise clamping force control	0	0					B-25	
Cycle time reduction	Simultaneous motion	0		0	0		0	B-26	
Cycle lime reduction	Cycle diagnosis			0	0		0	B-49	
Product/Quality management	ROBOSHOT-LINKi	0	0	0	0	O	0	B-55	
	Customizable machine status signals				0	0		B-58	
System integration	Customizable core motion				0	0	0	B-59	
	External sensor connection		0	0	0			B-80	

Standard and Optional features (Mechanical unit)

Std: Standard feature

Refer to	the other pages for the barrel/screw options		Option with O:Option with	h no retrofitting h retrofitting ce	J capability
No		Item	50 <i>i</i> A	100 <i>i</i> A	150 <i>i</i> A
Inje	ction unit				
A-1		① Slide type safety gate	Std	Std	Std
A-2	Safety gate, covers	② Injection unit top cover (Covering mechanical portion away from dust)	Std	Std	Std
A-3		③ Purge cover	Std	Std	Std
A-4	Injection unit swivel	Swivels the injection unit to the operator's side in changing screw / barrel. With the safety stopper.	Std	Std	Std
A-5	Closed loop feed throat temperature control	Using the solenoid valve with strainer. Effective in reducing the deviation of the metering time	Std	Std	Std
A-6	Feed throat surface temperature	Thermometer mounted on the side of the water jacket	0	0	0
A-7	Increased nozzle touch force	5.0 ton type (increased to 5.0 ton from standard 1.5 ton) Sprue break function is not available	0	0	
		S.0 ton type (increased to 5.0 ton from standard 5.0ton) Sprue break function is not available (1.15 litter aluminum or stainless hopper with shutter (#28 or smaller diameter)			
Δ_8	Honner	(7) 15 littler aluminum of stainless hopper with shutter (#20 of smaller diameter)		0	
A-0	Поррег	3 50 litter aluminum or stainless hopper with shutter (\$22 or larger diameter)		0	õ
A-9	Feed throat safety block	With safety pin	Std	Std	Std
A-10	Thermal insulation cover	Heat cover with the thermal insulator (Thermal insulation cover cannot be used on ceramic heater)	0	0	0
A-11	Additional temperature control zone for nozzle or barrel	To equip 2 zones nozzle temperature control or 4 zones barrel temperature control	Ŏ	ŏ	ŏ
Cla	mp unit				
A-12		Operator's side safety gate (Immediate stop by the gate open.)	Std	Std	Std
A-13		Non-operator's side safety gate (Immediate stop by the gate open.)	Std	Std	Std
A-14	Safety gate, covers	Die cover for safety and die protection	Std	Std	Std
A-15		Clamp unit top cover for safety (Covering mechanical portion away from dust)	Std	Std	Std
A-16		Parts drop area covers for safety	Std	Std	Std
A-17	Ejector servo motor equipped with brake	Keep position when safety gate open and emergency stop condition	Std	Std	Std
A 18	Platen support	Improves parallelism at mold open/close and preciseness at mold touch	Std	Std	Std
A-10		Further advanced parallelism at mold open/close by using linear guide	•	•	
A-19	Robot mounting holes	Refer to the other page for the detail dimension	Std	Std	Std
		65 ton package	0		
A-20	Clamp force variation	125 ton package		•	
		180 ton package			0
		Double platen : Maximum die height + 50mm (350→400mm) / Minimum die height No change (150mm)	0		
		Single platen : Maximum die height + 50mm (410-460mm) / Minimum die height No change (210mm)		'	1
A-21	Extended die height	Double platen : Maximum die height + 100mm(450→550mm) / Minimum die height No change (150mm)		0	
	No clamp stoke change	Single platen : Maximum die neight + 100mm (520+620mm) / Minimum die neight No change (220mm)			
		Double platen : Maximum die height + 100mm(500-600mm) / Minimum die height No change (200mm)			•
		Single platen : Maximum die height + 100mm (373-075mm) / Minimum die height No change (275mm)			
A-22	Locate ring variation	φού φ100			
7-22	Diameter can be changed to fit the mold.	m120			
A-23	Air elector	Independent 3 outputs control (One on the stationary platen / Two on the moveable platen)		ŏ	0
A-24	Insulator plate	Package for both halves./ Made by ROSNA PGE or HEG. Select thickness from either 5 or 10mm	ŏ	õ	ŏ
Aux	iliary unit				
Δ_25	Manifolds for piping	4 lines (with flow control values)		0	0
A-26	Alarm Jamp Note 2)	Red colored with selectable blinking /no blinking LED type Mounted on clamp top cover		0	
Δ_27	Multiple color signal tower Note 2)	Three different colors with selectable flashing/no flashing. LED type: Mounted on clamp top cover	-	0	- ŏ
A-28	Memory card	128MB compact flash card for 300 molding condition files storage and screen dump capability	- 0	ŏ	Õ
		Exclusive card adapter for memory card slot.			~
A-29	Memory card adaptor	Memory card can be inserted to the slot without protruding.	0	0	0
Ove	rall				
A-30	Audible buzzer		Std	Std	Std
A-31	Machine mount		Std	Std	Std
A-32	Emergency stop buttons	Emergency stop buttons on both operator and non-operator side	Std	Std	Std
A-33	Main breaker		Std	Std	Std
		Electric type automatic lubrication system performs periodical automatic lubrication which is			1
A-34	Central lubrication	demanded to maintain the machine accuracy for long term.	Std	Std	Std
		Grease shortage or tube disconnection can be detected by valve switch.			
A 25	Grease cartridge for maintenance	Cararuge grease provides easy remit. One spare caratral lubrication(for 6 unite)	+	0	0
A-35	Grease cartridge for maintenance	Select from followings		0	
		① Grease run only	1		Ì
		2 Tool set (Std.); Hex wrench set (1.5-14mm). Spanners (nozzle detaching, width 19/24/32).	1		Ì
		+ screwdriver and Tool box			-
A-36	l ool kit	③ Tool set (Full) : Hex wrench set (1.5-19mm), Spanners (nozzle detaching, width 17/19/24/27/32/36).	0	0	0
		Screwdriver, T-shape hex wrench (5mm), Precision screwdriver(2.3mm) and tool box	1		Ì
		④ Grease gun+Tool set (Std.)	1		Ì
		(5) Grease gun+Tool set (Full)	1		Ì
A-37	Fuse kit	Fuse set for control unit and heater	0	0	0
A-38	Touch up paint	For painting repair (200cc can)	0	0	0
A-39	SPI robot interface		Std	Std	Std

Note 1) The retrofit option after the machine shipment requires additional construction and tuning fee. Note 2) Both cannot be installed. Note 3) Outer dimension of the nozzle will be restricted. Consult with our sales person.

Standard and optional features location ROBOSHOT α -S50iA / α -S100iA / α -S150iA



Standard / Optional features (Control unit and Software)

Display	Item		Description	S50IA/S100IA/S150IA
	and Input			
B-1	Display unit		Display unit (15" color LCD & with touch panel)	Standard
B-2	Display mode		Standard (setting screen and actual value) / Maximum (setting screen) / 4 divided screen (setting screen x 4)	Standard
B-3	Systems of measurement		SI unit (kN,MPa etc.) capability	Standard
B-4	Display languages		14 languages (Japanese, English, Simplified Chinese, Traditional Chinese, Korean, Thai, German, French, Italian, Spanish, Portuguese,	Standard
			Finnish, Czech, Dutch	0
B-5	Input mode	C	Numeric input, increment input	Standard
B-6	Automatic backlight off	Screen saver	1-99 min	Standard
B-7	Input lock function with password	Operator management	Datch management 50 operators, operator's ID is recorded in Last Change Log	Option
B-8	Customization of menu buttons	Custom menu		Standard
B-9	Setting profile display		Injection, Packing, Extruder ,Clamp open/close, Eject, Temperature	Standard
Injection	and Extruder control			
			10 steps of pressure and speed control (step can be specified), Constant injection acceleration ratio	Standard
		Injection response	FFF, A, B, C, user setting	Standard
B-10	Injection control		Switch over by Position, Pressure, Time	Standard
		Injection/Pack switch over	Switch over by Signal	Option
0.44			Switch over by Cavity pressure, Nozzle pressure	Option
B-11	Packing control		6 steps of pressure and time control (step can be specified), Maximum pack speed control, Extruder delay timer	Standard
B-12	Extruder control	Pre-suck back	o steps of sciew K+w and back pressure control (step can be specified), Suck back function Peromotesion before extruder Provide and the struder Provide sciew of the struder Provide sciew of the struder Provide sciew of the Ontion	
		niection pressure alarm	Decompression before exitable	Standard
B-13	Maximum pressure monitoring in Injection/Packing		Cavity pressure. Nozzle pressure (No cavity pressure sensor, nozzle pressure sensor, amplifier or cable is included)	Option
B-14	Decompression control in Injection/Packing	HR mode	Selectable 8 modes pressure response	Standard
B-15	Automatic purging of resin	Auto purge	Normal mode/Refresh mode. Automatic calibration of injection pressure sensor is also available.	Standard
B-16	Sprue break			Standard
B-17	Backflow prevention control	Precise metering control	Decompression after metering (Precise metering 2), Compression before injection (Precise metering 3)	Standard
B-18	Pressure curve repeating at good parts molding	Al pressure profile trace control		Standard
B-19	Recovery process repeating at good parts molding	Al metering control		Standard
B-20	Automatic start up parameter change	start up function	5 steps : A part of injection, packing, extruding and temperature parameter	Option
				Otexalend
B-20	Clamp close/open control		Close 6 steps /open 5 steps of position and speed control (Step can be specified), Cycle time reduction by automatic acceleration control Maximum 41 pulses circleton	Standard
B-21	Elector control	2 stage ejector	Z stace elector (4 patterns of elector motion profile)	Standard
0-21		Eiector delay timer	Delaved election	Ganualu
B-22	In-mold degating	Pre-ejector		Standard
B-23	Ejector compression function Note 2)	Ejector compression		Option
B-24	Automatic adjustment of die height	Automatic die height adjustment	OkN - Maximum clamp force	Standard
B-25	Automatic adjustment of optimum clamping force	Precise clamping force control		Option
1	1	Ejection in clamp opening	Simultaneous ejector forward and clamp open	Standard
B-26	Simultaneous motion	Pre-injection	Simultaneous camp and injection	Standard
		Liamp open and extruder	Simultaneous ciamp open and extruder	Standard
		Al mold protection	Simulaneous ejector retract and ciamp close	Option
B-27	Protection of mold and ejector	Al elector	Clamp open and Close	Standard
Tempera	ature control			otaridard
B-28	Nozzle/Barrel temperature control		High precision PID loop temperature control (0.01 degree resolution)	Standard
B-29	Closed loop feed throat temperature control		Solenoid valve ON/OFF control	Standard
B-30	Temperature alarm detection		Upper/lower band setting	Standard
P 24	PID parameters tuning	Auto-tuning function	Automatic tuning after heat up end	Standard
B-31	PID parameters tuning	Self-tuning function	Automatic tuning during heat up	Standard
B-32	Synchronous nozzle/barrel heat up			Standard
B-33	Selectable temperature control ON/OFF	Manned/Unmanned operation	At alarm occurrence or production end	Standard
		Heater management	At specified time (set for each date)	a
B-34	Nozzle tip protection by cold resin	Soak timer		Standard
B-30 B-26	Nozzle/Barrei temperature holding	Low temperature noiding Residence time monitor	Hontes control when societones time becomes long	Standard
B-30 B-37	Thermocounie break detection	residence une monitor	neater control when residence time becomes long	Standard
0.01			Heat up rate detection by software	Standard
B-38	Heater disconnection detection		Heater current detection by special hardware	Option
B-39	Reduction of maximum electricity power	Low electricity heat up	Suppress heater output by 50% or 70%	Standard
B-40	Automatic transition to stop mode	Shutdown sequence	Temperature control/Clamp close/Nozzleetract/Auxiliary outlet	Option
Output/I	nput of mold conditions			
B-41	Mold file		500 files. File name, comment, memo input is available.	Standard
B-42	Mold file storage		Output device : memory card / USB flash device, Format : JPEG / text	Standard
Monitor/	Alarm/Diagnosis		Output device . memory card / OSB hash device, Pormat . BMP	Stanuaru
B-44	Process monitor		Cycle alarm. Parts rejection for 24 items. Trend chart for last 20000 shots	Standard
B-45	Self-diagnostic message/ Alarm message			Standard
		Alarm log	Alarm (5000 logs)	
B-46	Log management	Last change log	Setting parameters (10000 logs)	Standard
5 40	Log management	Operation log	Machine operation (10000 logs)	otaridara
		Production log	Production number (100 logs)	
D 47	Destaution and a little	Production management	Production number, Start up NG, Consecutive bad cycles, product completion date calculation	Oteradavd
B-47	Production management	Countainer management	Number of parts-filled container	Standard
B-48	Production information entry	counter stop function	Stops production counter temporarily Mold ID Mold model number Parts model number. Resin name. Resin grade. Cavity number and Memo	Standard
B-49	Graphical timing chart display of each molding process	Cycle diagnosis	Display with reference data, elapsed time measurement	Standard
D 60	Power expounding month-in-	Power consumption monitor	Power consumption and regeneration of ROBOSHOT	Standard
B-50	rower consumption monitoring	Wattmeter	Power consumption of peripheral equipment	Option
B-51	Graphical display of waveform	Wave monitor	Position (screw, clamp, eject), Speed (screw, clamp, eject), Pressure (injection), Rotation, Backflow, Load (clamp, eject), 5 points pressure monitor:	Standard
2.51			Reject and alarm, 6 sections metering monitor: Reject	
B-52	Signal output for sampling inspection Note 5)	sample function	warruar sample operation Automatic complexitient (obst count or time interval)	Standard
Interface	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	www.mauc.sample.iunction	กานหากสมห ออกกุทอ รัฐกิสโปนเป็นนี้ (รักษีเ บนแห่น เห็นการไป)	Sidnuard
monact	Evention and attack in installation of	Machine status input	Standard 12 inputs	Standard
B-53	Function selectable input signals			
B-53 B-54	Function selectable input signals	Machine status output	Standard 8 outputs	Standard
B-53 B-54 B-55	Function selectable input signals Function selectable output signals I Ethernet port	Machine status output	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi	Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56	Function selectable input signals I Function selectable output signals I Ethernet port Ethernet HUB	Machine status output	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX (5 ports)	Standard Standard Option
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57	Function selectable input signals in Function selectable output signals in Ethernet port Ethernet HUB Memory card slot, USB slo ^{Note 3}	Machine status output	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX (5 ports) 100BASE-TX (5 ports)	Standard Standard Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58	Function selectable input signals I Ethernet port Ethernet port Ethernet HUB Memory card slot, USB slo ^{Note 3}) Configurable machine signals (Configurable machine signals	Machine status output	Standard 8 outputs DioRASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi DioRASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 42 points available	Standard Standard Option Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet HUB 1 Memory card slot, USB slo Nota 3) 1 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Exploration and 20 admits 0 Exploration and 20 admits 0	Machine status output Custom signal function Custom core function	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX (§ ports) Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. Maximum 6 systems are available.	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-60 B-61	Function selectable input signals Function selectable output signals Function selectable output signals Ethernet PUB Ethernet PUB Memory card slot, USB slo Note 3) Configurable machine signals Configurable core sequence Picker interface Picker interface Cone	Machine status output Custorn signal function Custorn core function	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. 12 outputs (blamp open limit) etc.), 10 inputs (clamp permission signal, etc.) 2 sustems for and-core nulliset	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet HUB 1 Memory card slot, USB slo 1 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface 0 Shu off nozzle interface Nois 9	Machine status output	Standard 8 outputs 1008ASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 100BASE-TX, for stallable Maximum 32 points available 102 102 102 102 102 102 102 102 102 102	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63	Function selectable input signals 1 Ethernet port 1 Ethernet HUB 1 Memory card slot, USB slo. ^{Note 3}) 1 Configurable machine signals 1 Configurable core sequence 1 Core interface 1 Shut off nozzle interface. ^{Note 5} 1 Vacuum device interface. ^{Note 5} 1	Machine status output Custom signal function Custom core function	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. 12 outputs (clamp open limit etc.), 10 inputs (clamp permission signal, etc.) 2 systems for each core pull/set	Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64	Punction selectable input signals I Ethernet port Ethernet HUB Memory card slot, USB slo Note 3) Configurable core sequence Configurable core sequence Configurable core sequence Picker interface Shut off nozzle interface Note 5) Vacuum device interface Vale gata interface Note 5) Vacuum device interface Vale gata interface Note 5) Vacuum device interface Note 5) Vacuum device interface Note 5) Vacuum device interface Note 5) Vacuum device interface Note 5) Vacuum device interface Note 5) Vacuum device interface Vale gata interface Note 5) Vacuum device interface Vale gata interface Note 5) Vacuum device interface Vale gata interface Vale	Machine status output	Standard 8 outputs DioBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available T2 outputs [clamp open limit etc.], 10 inputs (clamp permission signal, etc.) 2 systems for each core pull/set Casimum 8 circuits are available.	Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet HUB 1 Memory card slot, USB slo Nes 3) Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface (12 outputs and 10 inputs) 0 Picker interface (12 outputs and 10 inputs) 0 Vacuum device interface (Nes 6) 0 Valve gate interface (Nes 6) 1 Parts removal detector interface (Nes 6) 1	Machine status output	Standard 8 outputs 1008ASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 1008ASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 1008ASE-TX (5 ports) Maximum 8 cystems are available 12 outputs (lamp open limit etc.). 10 inputs (clamp permission signal, etc.) 2 systems for each core pull/set Maximum 8 circuits are available.	Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-65	Function selectable input signals 1 Ethernet port 1 Ethernet HUB 1 Memory card slot, USB slo. ^{Note 3}) 1 Configurable machine signals 6 Configurable core sequence 6 Corinfurable core sequence 6 Corinfurable core sequence 6 Corinfurable core sequence 6 Core interface 1 Shut off nozzle interface. ^{Note 5} 1 Valuer gate interface. ^{Note 5} 1 Valuer gate interface. ^{Note 5} 1 Montor camera interface. ^{Note 6} 1	Machine status output	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available 12 outputs (clamp permission signal, etc.) 2 systems for each core pull/set Maximum 8 circuits are available. Interlock with ejector is available Interlock with ejector is available	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67	Turnical selectable input signals Incrition selectable output signals Incrition selectable output signals Incrition selectable output signals Ethement HUB Memory card slot, USB slot Nets 3) Configurable machine signals (0 machine signals (0 machine signals (0 machine signals (0 machine signals (0 machine signals (0 machine signals (0 machine signals machine signalsin machine signals mac	Machine status output	Standard 8 outputs Standard 8 outputs Dispa5ETX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 32 points available To uptus (stained open limit etc.), 10 inputs (damp permission signal, etc.) 2 systems for each core pullVset Maximum 8 circuits are available. Interfack with ejector is available 3 outputs	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-67 B-68	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet HUB 1 Memory card slot, USB slo Note 3) 1 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface (12 outputs and 10 inputs) 0 Core interface 5 Shut off nozzle interface Note 5 1 Value gate interface Note 5 1 Parts removal detector interface Note 5 1 Monitor camera interface Note 5 1 Are jector interface 1 Monitor camera interface Note 5 1 Are jector interface 1 Monitor camera interface Note 5 1 Are jector interface 1 Are jector interfa	Machine status output	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi 100BASE-TX, fo ports) Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. 2 systems for each core pull/set Maximum 8 circuits are available. Interfack with ejector is available 2 inputs, 2 outputs 2 systems 2 inputs 3 outputs 3 outputs 3 outputs 3 inputs 3 outputs 3 inputs 3 in	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-68 B-69 B-69 B-69 B-70	Function selectable input signals 1 Ethernet port 1 Ethernet HUB 1 Memory card slot, USB slo Nos 3) Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Configurable core sequence 0 Picker interface (12 outputs and 10 inputs) 0 Core interface 1 Shut off nozzle interface. Nos 6) 1 Vacuum device interface. Nos 6) 1 Vacuum device interface. Nos 6) 1 Monitor camers interface. Nos 6) 1 Araise fort interface. Nos 6) 1 Araise fort interface. Nos 6) 1 Araise fort interface. Nos 6) 1 Araise fort interface. Nos 6) 1 Araise fort interface. Nos 6) 1 Injection interface. Nos 6) 1 Injection interface. Nos 6) 1 Injection interface. Nos 6) 1 Injection interface. Nos 6) 1	Machine status output	Standard 8 outputs Standard 8 outputs DioBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. 2 systems for each core pull/set Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 8 circuits are available. 1 Maximum 9 circuits are availabl	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-69 B-70	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet Port 1 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface (2 outputs and 10 inputs) 0 Core interface 1 Value gate interface (New 9) 1 Value gate interface (New 9) 1 Parts removal detector interface (New 9) 1 Monitor camera interface (New 9) 1 Injection interface New 9 1 Clamp interface New 9 1 Clamp interface New 9 1	Machine status output Custom signal function Custom core function Injection permission External signal clamp External signal clamp	Standard 8 outputs 1008ASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 1008ASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 1008ASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 100BASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available 12 outputs (lamp open limit etc.), 10 iputs (lamp permission signal, etc.) 2 systems for each core pull/set 2 systems for each core pull/set 11 terfock with ejector is available 2 inputs, 2 outputs 12 iputs, 2 outputs 13 iputs 14 iputs, 2 iputs, 2 iputs 15 iputs, 2 iputs 16 iputs, 2	Standard Standard Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-69 B-70 B-71	Function selectable input signals 1 Ethernet port 1 Ethernet HUB 1 Memory card slot, USB slo Nos 3) 1 Configurable nachine signals (1 Configurable nachine signals (2 Configurable core sequence (2 Picker interface (12 outputs and 10 inputs) 1 Core interface 1 Shut off nozzle interface Note 5) 1 Value gate interface Note 5) 1 Parts removal detector interface Note 5) 1 Air detector interface Note 5) 1 Injection interface Note 5) 1 Injection interface Note 5) 1 Injection interface Note 5) 1 Element Hack Note 5) Injection interface Note 5) 1 Injection interface Note 5) 1 Elector interface Note 5) 1 Elector interface Note 5) 1	Machine status output	Standard 8 outputs Standard 8 outputs DioBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. 2 systems for each core pulliset Maximum 8 circuits are available. Interlock with ejector is available 2 outputs 2 number 2 outputs Motion permission Motion permission Motion permission	Standard Standard Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-65 B-66 B-67 B-68 B-69 B-71	Function selectable input signals 1 Ethermet port 1 Ethermet Port 1 Ethermet HUB 1 Memory card slot, USB slo ^{Note 3}) 0 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Core interface 1 Shu off nozels interface, ^{Note 5}) 1 Value gate interface, ^{Note 5}) 1 Parts removal detector interface, ^{Note 5}) 1 Monitor camera interface, ^{Note 5}) 1 Monitor camera interface, ^{Note 5}) 1 Injector interface ^{Note 5}) 1 Injector interface ^{Note 5}) 1 Ejector interface ^{Note 5}) 1 Ejector interface ^{Note 5}) 1	Machine status output	Standard 8 outputs DioBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 5 systems are available. 2 systems for each core pullVset Maximum 8 circuits are available. 2 systems for each core pullVset Maximum 8 circuits are available. 2 systems for each core pullVset 2 systems for each core pullVset Composition and to be the system of the sy	Standard Standard Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-55 B-55 B-55 B-55 B-55 B-55	Function selectable input signals I Ethermet port E Ethermet port E Ethermet HUB Memory card slot, USB slo Note 3) Configurable machine signals (d Shut off nozzle interface Note 6) Value gate interface Note 6) Monitor camera interface Note 6) An ejoctor interface Note 6) Injection interface Note 6) Ejector interface Note 6) Ejector interface Note 6)	Machine status output Custom signal function Custom core function Injection permission External signal clamp Ejector single-fork Signed reader External signal elector Ejector single-are elector External signal elector External signal elector External signal elector	Standard 8 outputs 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 100BASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 100BASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available 12 outputs (almon permission signal, etc.) 2 systems for each core pull/set 12 soutputs 14 systems for each core pull/set 14 systems for each core pull/set 15 systems for each core pul	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-57 B-58 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-70 B-71 B-72 B-73	Function selectable input signals 1 Ethermet port 1 Ethermet port 1 Ethermet HUB 1 Memory card slot, USB slo ^{Note 3}) 0 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface (2 outputs and 10 inputs) 0 Shu off nozzle interface, ^{Note 8} 1 Vacuum device interface, ^{Note 8} 1 Valve pate interface, ^{Note 8} 1 Aré godor interface, ^{Note 8} 1 Aré godor interface, ^{Note 8} 1 Pats removal detector interface, ^{Note 9} 1 Pats removal detector interface, ^{Note 9} 1 Injection interface, ^{Note 9} 1 Ejector interface, ^{Note 9} 1 Ejector interface, ^{Note 9} 1 Ejector interface, ^{Note 9} 1 Ejector interface, ^{Note 9} 1 Ejector interface, ^{Note 9} 1 Ejector sterenal signal: ^{Note 9} 1	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function External signal clamp External signal dignal Categor Interfock External signal digetor Cipicoto pile retract confirmation External signal digetor	Standard 8 outputs DioBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKi DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI, FOR RO	Standard Standard Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-69 B-71 B-71 B-71 B-72 B-73 B-74	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Core interface 10 Picker interface (12 outputs and 10 inputs) 0 Core interface 10 Value gate interface 10 Monitor camera interface 10 Monitor camera interface 10 Monitor camera interface 10 Parts removal detector interface 10 Injectori interface 10 Parts removal detector interface 10 Injectori interface 10 Injectori interface 10 Ejector interface 10 Ejector interface 10 Ejector interface 10 Data communication with auditing device by SPI protocol 10	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function External signal clamp Epictor interlock Epicot relation Epicot plate retract confirmation Nam signal riput Naminy device communication	Standard 8 outputs 1008ASE-TX, For ROBOSHOT-LINKG 1008ASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKG 1008ASE-TX,	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-69 B-70 B-71 B-71 B-72 B-73 B-74 B-75	Function selectable input signals I Ethement port I Ethement port I Ethement Put I Ethement HUB Memory card slot, USB slo Nos 3) Configurable nachine signals I Configurable nachine signals I Configurable nachine signals I Cordigurable nachine signals I Cordigurable nachine signals I Cordigurable nachine signals I Shut Off nozzle interface Nos 5) Valve gate interface Nos 5) Valve gate interface Nos 6) Monitor cameral interface Nos 6) Air ejector interface Nos 6) Injection interface Nos 6) Injection interface Nos 6) Injection interface Nos 6) Injection interface Nos 6) Ejector interface Nos 6) Injection interface Nos 6) Injection interface Nos 6) Injection interface Nos 6) Injection interface Nos 6)	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function Injection permission External signal clamp Ejector singler entract confirmation External signal quector Ejector plate retract confirmation Aum Sagnal ripot AumSang velvoice communication	Standard 8 outputs Standard 8 outputs DioBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT	Standard Siandard Option Standard
B-53 B-564 B-555 B-566 B-57 B-588 B-59 B-600 B-611 B-622 B-63 B-661 B-663 B-663 B-663 B-665 B-666 B-667 B-688 B-690 B-770 B-771 B-772 B-773 B-774 B-775 B-776	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet HUB 1 Memory card slot, USB slo Nex 3) Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface (2 outputs and 10 inputs) 0 Shu off nozale interface, ^{Nex 6}) 1 Value gale interface Nex 6) Parts removal detector interface Nex 6) Ari gedori interface Nex 6) Monitor camera interface, ^{Nex 6}) 1 Ejector interface Nex 6) Injectori interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interface Nex 6) Ejector interfac	Machine status output	Standard 8 outputs DioBASE-TX, for POBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for POBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for POBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for POBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for POBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for POBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for POBOSHOT-LINKG DIABASE-TX, for POBOSHOT-LINKG, for POBOSHOT-LINKG DIABASE-TX, for POBOSHOT-LINKG, for POBOSHOT-LI	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-57 B-58 B-59 B-61 B-62 B-61 B-62 B-64 B-62 B-64 B-65 B-66 B-66 B-66 B-66 B-66 B-67 B-68 B-70 B-71 B-72 B-73 B-74 B-75 B-75 B-75 B-75 B-75 B-75 B-75 B-75	Function selectable input signals Function select	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function Injection permission External signal clamp Ejector single depetor Ejector single elector Ejector single elector Signal signal right Audility device communication Bad parts reject function Suitable feeding device	Standard 8 outputs Standard 8 outputs DioBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. Maximum 8 circuits are available. Maximum 8 circuits are available. Interfock with ejector is available DIOBASE-TX, for the system 2 DIOBASE-TX (Second 2) DIOBASE-TX, for the system 2 DIOBASE-	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-56 B-57 B-58 B-69 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-66 B-66 B-67 B-67 B-71 B-71 B-77 B-77 B-77 B-77	Punction selectable input signals Function selectable output signals Ethement port Ethement Port Ethement PUB Memory card slot, USB slot Nets 3) Configurable machine signals Configurable machine signals Core interface Pucker interface (2 outputs and 10 inputs) Core interface Shut off nozel interface, ^{Nets 6} Vacuum device interface, ^{Nets 6} Vacuum device interface, ^{Nets 6} Vacuum device interface, ^{Nets 6} Parts removal detector interface, ^{Nets 6} Parts removal detector interface, ^{Nets 6} Parts removal detector interface, ^{Nets 6} Etadet (Nets 6) Etadet	Machine status output	Standard 8 outputs DioBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIABASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI, for ROBOSHOT-LINK	Standard Standard Option Standard Stand
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-57 B-58 B-57 B-58 B-61 B-62 B-63 B-64 B-63 B-64 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface (2 outputs and 10 inputs) 0 Core interface 1 Valve gate interface 1 Monitor camera interface 1 Monitor camera interface 1 Monitor camera interface 1 Injectori interface 1 Ejector interface 1 Ejector interface 1 Ejector interface 1 Injection interface 1 Ejector interface 1 Forced rejection when bad parts occurs 1 Forced rejection when bad parts occurs 1 Forced rejection when bad parts occurs 1 Additional axes control 2	Machine status output Custom signal function Custom core function Injection permission External signal camp Ejector instrock Ejector skip External signal ejector Ejector skip External Externa	Standard 8 outputs 1008ASE-TX, for POBOSHOT-LINKG 1008ASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. Maximum 6 systems are available. 2 systems for each core pull/set Maximum 8 circuits are available. Maximum 8 circuits are available. Maximum 8 circuits are available. Interlock with ejector is available 2 inputs, 2 outputs Clamp open inmit etc.) Clamp open and close Motion permission Eject star, advanced, retracted, middle in advance and middle in retract Immediate stop signals, Cycle end stop signals Motion permission EUROMAP 73 (HARTING connector is option) Fiector forward, retract flowtfaulic ejector)	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-55 B-58 B-59 B-60 B-67 B-68 B-69 B-67 B-68 B-69 B-67 B-68 B-69 B-70 B-71 B-72 B-73 B-74 B-77 B-77 B-77 B-78 B-78 B-78	Punction selectable input signals Function selectable input signals Function selectable output signals Function selectable output signals Function selectable output signals Function selectable output signals Configurable and the signals Function signals Function signals Function signals Function signals Function signals Function F	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function Injection permission External signal clamp Epotor ship External signal ejector Epicor ship External signal ejector Epicor ship External signal ejector Epicor ship Statutabe feeding device Sarva naczel touch Maniao output	Standard 8 outputs DioBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI, for runner (SPI connector is option) DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI, for runner (SPI connector is option) DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI, for ROBOSHOT-LINKI, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI,	Standard Standard Option Standard
B-53 B-54 B-56 B-56 B-56 B-57 B-58 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-62 B-63 B-64 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-70 B-71 B-71 B-72 B-73 B-74 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77	Function selectable input signals 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet port 1 Ethemet Port 1 Gronfigurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Configurable machine signals 0 Picker interface (2 outputs and 10 inputs) 0 Vacuum device interface ^{Nets 0} 1 Value gate interface ^{Nets 0} 1 Parts removal detector interface ^{Nets 0} 1 Monitor camera interface ^{Nets 0} 1 Ari gedori interface ^{Nets 0} 1 Injection interface ^{Nets 0} 1 Camp interface ^{Nets 0} 1 Ejector interface ^{Nets 0} 1 Cycle stop by external signalt ^{Nets 0} 1 Data communication with auxiliary device by SPI protocol <i>n</i> 1 Foread rejection when bad parts occurs 1 Mon-operator's side parts inloading 1 Additional axes control 1 Etatomary side ejector signal 1	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function Injection permission External signal damp External signal algorit External signal algorit External signal algorit External signal algorit Save signal function External signal algorit Save signal function External signal algorit Save signal function Availage signal function Availage output	Standard 8 outputs DioBASE-TX (5 ports) Maximum 32 points available Maximum 32 points available Maximum 6 systems are available. Maximum 6 systems are available. Maximum 8 circuits are available. Maximum 8 circuits are available. Maximum 8 circuits are available. Interfack with ejector is available 3 outputs 3 outputs 2 inputs, 2 outputs Clamp open and close Motion permission Clamp open and close Motion skip Eject start, advanced, retracted, middle in advance and middle in retract Interfack with op signals. Motion skip Eject start, advanced, retracted, middle in advance and middle in retract Motion skip Eject start, advanced, retracted, middle in advance and middle in retract Motion for Signals. Motion skip Eject start, advanced, retracted, middle in advance and middle in retract Motion for Signals. Moti	Standard Standard Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-55 B-56 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-62 B-63 B-64 B-66 B-67 B-70 B-71 B-77 B-73 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77	Function selectable input signals Function select	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function rigication permission External signal clamp Ejector singual ejector Ejector singual ejector External signal ejector External signal ejector External signal ejector Sector plate reterior Suitable feeding device Servio nazie touch Maxing output Vaxing output Vaxing output	Standard 8 outputs DioBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI Maximum 8 zystems are available DIOBASE-TX (5 ports) DIOBASE-TX, for ROBOSHOT-LINKI, for runner (SPI connector is option) DIOBASE-TX, for ROBOSHOT, for ROBOSHO	Standard Option Option Standard Standar
B-53 B-54 B-56 B-56 B-56 B-57 B-58 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-66 B-66 B-67 B-71 B-71 B-71 B-72 B-73 B-74 B-76 B-77 B-78 B-77 B-78 B-77 B-78 B-77 B-78 B-76 B-76 B-76 B-76 B-76 B-76 B-76 B-76	Punction selectable input signals Function selectable input signals Ethemet Port Ethemet Port Ethemet PUB Memory card slot, USB sio Nels 3) Configurable machine signals Packer interface Packer interface Valve gate interface Valve gate interface Valve gate interface Valve gate interface And Configurable machine signal Valve gate interface And Configurable machine signal Valve gate interface And Configurable machine signal Valve gate interface Rack motor interface Rack motor interface Rack motor interface Rack motor interface Rack motor interface Nels Ejector interface Nels I Ejector interface Nels I Biector interface Nels I Additional axes control Stationary side ejector signal Mavelor Additional axes control I Mavelor Additional axes control I Additional axes control I Additional axes control I Additional axes control I I I I I I I I I I I I I I I I I	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function injection permission Ejector interlock Ejector signal clamp Ejector interlock Ejector signal ejector Cistomal ejector Cistomal ejector	Standard 8 outputs DioBASE-TX, for PROBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for PROBOSHOT-LINKG, for PROBOSHOT-LINKG DIOBASE-TX, for PROBOSHOT, for PROBOSHOT, for PROBOSHOT-LINKG, for PROBOSHOT-LINKG, for PROBOSHOT-LINKG, for PROBOSHOT, for PR	Standard Standard Option Standard Stand
B-53 B-54 B-56 B-56 B-56 B-57 B-58 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-70 B-71 B-72 B-73 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77 B-77	Punction selectable input signals Function selectable input signals Ethement Port Ethement P	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function Injection permission External signal clamp Ejector singual clamp Ejector singual clamp Ejector singual ejector Ejector signal spat Autilisty device communication Bad parts reject function Suitable fixeding device Savo nozcla touch Mad o come could function Picker data link function Picker data link function	Standard 8 outputs DioBASE-TX, for PROBOSHOT-LINKG 100BASE-TX,	Standard Standard Option Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Standard Option Option Standard
B-53 B-54 B-55 B-56 B-57 B-58 B-59 B-60 B-61 B-62 B-63 B-64 B-65 B-66 B-67 B-68 B-69 B-70 B-71 B-72 B-73 B-74 B-75 B-76 B-77 B-78 B-78 B-78 B-78 B-880 B-881 B-882	Punction selectable input signals Function selectable input signals Function selectable output signals Function selectable output signals Function selectable output signals Function selectable output signals Configurable and the signal signals Configurable and the signal signal signal signal signal signal signals Configurable and the signal	Machine status output Custom signal function Custom core function Custom core function Custom core function External signal clamp External signal clamp External signal extend External extend Extend External	Standard 8 outputs DioBASE-TX, For ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX, FOR ROBOSHOT-LINKI DIOBASE-TX,	Standard Standard Option Standard Stand

Note 1) The retrofit option after the machine shipment requires additional construction and tuning fee. Note 2) Please contact FANUC for the detail because mechanical modification is required. Note 3) FANUC can provide memory card as an option. Note 4) Please contact FANUC for available device. Commercially available USB flash device can be used, but it may not function properly. Note 5) machine status signals are available as input/output signal.

Cylinder / Screw / Nozzle Specification

1. Cylinder / Screw / Screw Head / Nozzle

Purpose	Major polymer (Moldings)	Cylinder ³⁾		Screw	Screw head ⁵⁾	Nozzle	
General purpose	PP, PS, PE	PAL(Bi-metal wear- resistance cylinder made by Hitachi Metals,Ltd.)		Nitride	Nitride	Standard Nozzle / Chrome plating Nozzle	
Low friction polymer	POM (Polyacetal)	PAL(Bi-metal wear- resistance cylinder made by Hitachi Metals,Ltd.)	Max Setting Temp.350(c.deg.)	Nitride It is recommendable to use Double flight screw in the case of Screw Dia. 32mm and over	YPT42 (Hitachi Metals,Ltd.)	Standard Nozzle / Chrome plating Nozzle	
Transparent polymer	PS, ABS, AS	PAL(Bi-metal wear- resistance cylinder made by Hitachi Metals,Ltd.)		Chrome plating	YPT42 (Hitachi Metals,Ltd.)	Chrome plating Nozzle / TiCN Nozzle	
Lens spec. I	PMMA, PC	H503(Hitachi		W/C + Surface treatment	W/C + Surface		
Lens spec. II	Transparent Polyolefin	Metals,Ltd.)		W/C + Surface treatment	treatment	Nozzle for Polyolefin	
Wear-resistance and anti-corrosion (W/C)	PS, ABS(with flame retardant), PC (GF reinforced), PBT, Nylon, LCP	H610(Hitachi Metals,Ltd.)		YPT42 (Hitachi Metals,Ltd.)	YPT42 (Hitachi Metals,Ltd.)		
High wear-resistance and anti-corrosion (High W/C)	PPS (GF under 30%), High GF concentration resin, High Filler concentration resin, PA/ABS, Materials for MIM, CIM	C900 (KOBELCO) (Screw dia.44mm and under)		S50iA - S150iAs ⁴⁾ KAM21 (Mitsubishi Materials)	KH (Toyo Koban CO TD)	Middle Dia. Nozzle	
Ultra wear-resistance and anti-corrosion (Ultra W/C)	PPS (GF 30% and over) , Silicone, Aromatic nylon, Halogen free flame-retardant resin	KH(Toyo Kohan CO.,LTD)	Max Setting	S150iA YPT71 (Hitachi Metals,Ltd.)		KH (Toyo Kohan CO.,LTD) (Standard/ Middle Dia./ Slender)	
Semi-high pressure resistance	Mobile phone (Body, Button)	S50iA - S150iAs ⁴⁾ Special spec.	Temp.400(c.deg.)	YPT42		Standard Nozzle	
High pressure resistance	Battery case, Memory card	S50iA - S150iAs ⁴⁾ Special spec.		(Hitachi Metals,Ltd.)	YPT42 (Hitachi Metals,Ltd.)		
Optical high pressure resistance	Light guide panel	S50iA - S150iAs ⁴⁾ Special spec.		W/C + Surface treatment		Standard Nozzle / TiCN Nozzle	
Connector spec. I	PPS(GF 30% and under) PBT, Nylon, LCP	C900 (KOBELCO)		W/C	YPT42	Middle Dia. Nozzle / Slender Nozzle	
Connector spec. II	LCP Screw Dia. 22mm and under	KH(Toyo Kohan CO.,LTD)		High W/C	(Hitachi Metals,Ltd.) KH	Nozzle for LCP (Screw Dia.22mm and under)	
Connector spec. III	Heat resistant LCP Screw Dia. 22mm and under	C900(High temp.) (KOBELCO)		W/C + Surface treatment	(Toyo Rohan CO.,ETD)	Nozzle for LCP (Screw Dia.22mm and under)	
High temperature		S50iA - S150iAs ⁴⁾ C900(High temp.) (KOBELCO)	Max Setting				
	LCP, Polysulfone, PEI	erature LCP, Polysulfone, PEI S150iA H610(High temp.) (Hitachi Metals,Ltd.) Ultra W/C KH (Toyo Kohan CO.,LTD)		Temp.450(c.deg.)	YPT42 (Hitachi Metals,Ltd.)	YPT42 (Hitachi Metals,Ltd.)	Standard Nozzle / Chrome plating Nozzle

Note 1) Materials and combination of cylinder-screw may be changed to improve without any information.

Note 2) For other molding materials (Thermo-sets, PVC, etc), other cylinder-screw manufacturers and other cylinder-screw materials are also available.

Note 3), Refer to 3.(Setting Tempareture) Note 4) S150iA Small capacity injection Note 5) Screw head is Non-castle type except for [Nitride] and [W/C Surface treatment].

Note 6) In the case of peak pressure is higher than catalog max. pressure, mount Semi-high press. or High press. or Optical high press. resistance barrel.

(High pressure filling mode goes to usable.)

2. Screw Type

2. 001011 1990							
Choice of suitable screw type for your resin.							
Screw type	Purpose						
Single flight screw	General purpose						
Double flight screw POM, High distributive mixing, Homogenization of melt temp, Prevention of non-melting pellet							
High plasticating screw	High cycle for PP, PS, PE, etc.						
Lens	PC,PMMA(Anti-Contamination)						
Transparent Polyolefin	Transparent Polyolefin(Anti-Contamination)						
Smear head screw	Thermo-sets, PVC						

Note 7) Custom profile or other surface treatment are also available.

3. Setting Temperature

Sarow Dia 20mm E2mm		Setting Temperature(c.deg.)						
Sciew	Dia.2011111 - 5211111	Nozzle	Barrel 1	Barrel 2	Barrel 3	Barrel 4	Under Hopper	
Standard	Max Setting Temp. 350(c.deg.)	0~350	0~350	0~350	0~350	-	0~95	
Wear-resistance and anti-corrosion	Max Setting Temp. 400(c.deg.)	0~400	0~400	0~400	0~350	-	0~95	
High Temperature	Max Setting Temp. 450(c.deg.)	0~450	0~450	0~450	0~430	-	0~95	

Note 8)The temperature may not rise to the maximum setting temperature depending on the molding condition.

Especially, the rear zone (Barrel 3) temperature may not rise to the setting temperature because it is close to the cooling water line under hopper. Note 9) By a molding condition, there is sometimes a difference in displayed Temperature and resin Temperature.

4. Nozzle Type

Nozzle type		Shape	Purpose	Application	
Oten dead Nerrals ¹⁰⁾	Short / Long	Reference Fig.1	Conoral purpose	Screw Dia.22mm and under	
Standard Nozzle	Short / Long	Reference Fig.4	General purpose	Screw Dia.26mm and over	
Slender Nozzle	Short / Long	Heater out.dia.22mm Reference Fig.2	Short sprue mold	S50iA - S150iAs ¹²⁾ Screw Dia.22mm and under	
Middle Die Nezzle	Short / Long	Heater out.dia.28mm Reference Fig.3	Short sprue mold,	S50iA - S150iAs ¹²⁾ Screw Dia.22mm and under	
	Short / Long	Heater out.dia.28mm Reference Fig.5	Low pressure loss	S50iA - S150iAs ¹²⁾ Screw Dia.26mm and over	
Chrome plating Nozzle		Reference Fig.1,4	Lens Molding	Standard Short, Long	
TiCN Nozzle			Lens molding, Prevention of contamination and degradation	All Nozzles except Needle Valve Nozzle	
Needle Valve Nozzle ¹¹⁾ (Air driving)		Nozzle penetration 35mm	Gas injection High cycle molding Prevention of stringy and drooling	S50iA Screw Dia.26mm and under S100iA Screw Dia.32mm and under S150iA Screw Dia.48mm and under	
Nozzle for LCP	Short	Nozzle penetration 35mm	LCP connector	Screw Dia.22mm and under	
Nozzle for Transparent	Short	Nozzle penetration 35mm	Transparent polyolefin	SECIA S1501Ac ¹²⁾	
Polyolefin	Long	Nozzle penetration 65mm	and Contamination)	S50IA - S150IAS ¹²⁷	

Note 10) One Piece nozzle is available.

Note 11) In the case of screw dia.20mm or 22mm, special Barrel is required. Note 12) S150iA Small capacity injection



Fig.1 Standard Two Piece Nozzle Dia.22mm and under (Orifice Dia. \phi1.5, \phi2, \phi2.5, \phi3, \phi4)







Fig.2 Slender Nozzle (Orifice Dia. \phi1.5, \phi2, \phi2.5)



Fig.3 Middle Dia. Nozzle (Dia.22mm and under) (Orifice Dia. \01.5, \02.6, \03.6, \04.3)



Fig.5 Middle Dia. Nozzle (Dia.26mm and over) (Orifice Dia. \phi15, \phi2, \phi2.5, \phi3, \phi4)

5. Dimensions of Water jacket and Hopper attachment



Screw Dia. ϕ 22 and under ^{note1)}

note1) except for High press. resist., Semi-high press. resist., Optical high press. resist. (refer to Fig.2)







Semi-high press. resist, Optical high press. resist.)



Floor Plan



Floor Plan



Utility

1. Main breaker and primary side power cable

	α – S50 <i>i</i> A					
Items	Inj.speed	330mm/s	Inj.speed 500mm/s			
	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)		
Main breaker	150A	50A	175A	75A		
Size of primary side power cable	50mm ²	8mm ²	60mm ²	22mm ²		
Terminal size of primary side power cable	M8	M5	M8	M8		
Terminal size of grounding cable	M8	M8	M8	M8		
Power supply capacity Note4)	47.3~50.3kVA	12.6~15.7kVA	54.7~57.5kVA	20.1~22.9kVA		
Power transformer capacity Note5)	55kVA	30kVA	65kVA	35kVA		

	α-S100 <i>i</i> A						
Items	Inj.speed 200mm/s		Inj.speed 330mm/s		Inj.speed 500mm/s		
	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)	
Main breaker	150A	60A	150A	60A	200A	100A	
Size of primary side power cable	50mm ²	14mm ²	50mm ²	14mm ²	80mm ²	30mm ²	
Terminal size of primary side power cable	M8	M6	M8	M6	M8	M8	
Terminal size of grounding cable	M8	M8	M8	M8	M8	M8	
Power supply capacity Note4)	47.9~52.8kVA	13.3~18.1kVA	47.9~52.8kVA	13.3~18.1kVA	62.1~65.0kVA	27.5~30.4kVA	
Power transformer capacity Note5)	55kVA	35kVA	55kVA	35kVA	70kVA	45kVA	

	α-S150 <i>i</i> A							
Items	Inj.speed 200mm/s		Inj.speed 330mm/s		Small capacity injection			
	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)	With peripheral devices Note1)	With no peripheral device Note1)		
Main breaker	175A	75A	225A	125A	150A	60A		
Size of primary side power cable	60mm ²	22mm ²	100mm ²	38mm ²	50mm ²	14mm ²		
Terminal size of primary side power cable	M8	M8	M8	M8	M8	M6		
Terminal size of grounding cable	M8	M8	M8	M8	M8	M8		
Power supply capacity Note4)	51.2~59.8kVA	16.6~25.2kVA	73.8~76.9kVA	39.2~42.2kVA	47.9~52.8kVA	13.3~18.1kVA		
Power transformer capacity Note5)	65kVA	35kVA	80kVA	45kVA	55kVA	35kVA		

Note1) The machine with peripheral devices and that with no peripheral device have the following machine specifications, respectively. With peripheral devices: When peripheral devices "External outlet + Mold heater controller" or "External outlet +

Integrated hotrunner controller" are used in addition to the molding machine

With no peripheral device: When only the molding machine is used

Note2) The wire sizes are based on the values of the maximum permissible current of 600-V vinyl-insulated wires in exposed wiring at an ambient temperature of 40°C that are listed in Table 1 in Annex 4 in JIS B 6015.

Note3) When connecting the input power supply to the machine, be sure to connect the ground wire. When installing the machine in a country other than Japan, follow relevant laws and standards of the country.

- Note4) The power requirement depends on the screw diameter. Contact FANUC for details.
- Note5) When installing a power transformer, be sure to select a transformer having the recommended capacity or more.

2. Cooling water (for feed throat control)

Machine type	Flux	Pressure	Connection
α—S50i A/S100i A	More than 3.0l/min(Normal)	0 15~0 /0MPa	The socket (for I.D.=φ9mm horse) is attached with
α-S150 <i>i</i> A	More than 5.0l/min(Normal)	0.15° 0.49Mi a	ROBOSHOT

3. Dry air (for air ejector)

Connection	The connection coupler is attached with ROBOSHOT
Required air pressure	0.5MPa
Flux	More than 2001/min(Normal).

ROBOSHOT-LINK*i*

1. Platform configuration

Items		Contents
PC	•OS	Windows® Vista / 7(X86/X64)
	•Main memory	Corresponds to the above-mentioned OS, Windows® Vista: 1GB, Windows® 7(X86): 2GB, Windows® 7(X64): 4GB or above is recommended.
	•Hard disk	Server: "3GB + number of the maximum connection × (4.8GB*1 + 6.5GB*2)" or above is recommended. / Client: 3GB or above is recommended.
	•LAN	1000 Mbit(s)/sec or faster Ethernet card
	•USB	One USB port for standard function of ROBOSHOT-LINKi, Additional USB port for every additional option.
	•DVD	DVD drive is needed for software installation
	•UPS	Installation of UPS is recommended.
	 Microsoft office^{*3} 	Excel® : Required for a report output function / Access® : Recommended to database maintenance:
Network	•LAN	Recommends to prepare independent LAN for this system.
	•Ethernet cable	Recommends shielded cable for Ethernet cable in a factory.
	•RS-232C/Ethernet converter	Connect ROBOSHOT α –C series or later machine to this system. And need RS-232C cable.
	•HUB	Recommends switching HUB of transmission speed above 100Mbit/sec

2. System configuration

Items	Contents					
Number of terminals	•System terminal(Server)	1 unit				
	•User terminal (Client)	Maximum 3 units				
Number of connection machine*4	Maximum 128 units per 1 system	n 128 units per 1 system According to number of connection machine, the environment of a mass high-speed hard disk, a high-speed personal computer,				
		and high-speed LAN	l is required. 24 or more connec	tion is dependent on environment.		
	In case of above 129 machines	Two or more ROBOS	SHOT-LINKi is required.			
Connectable molding machine*5	ROBOSHOT series.					
Monitor data	Amount of preservation / items	Maximum 1,200,000 s	shots/machine	30 items or more		
Wave data	Amount of preservation / items	S-2000 <i>i</i> A	2,000 shots,	3 kinds of wave data		
		$S=2000iB$ $\alpha = SiA$	seven days in automatic	Specific wave data among 18 kinds		

3. Main functions

3.1.ROBOSHOT-LINK*i* Standard functions

Main functions	Contents
Production information	Various production information is monitored.
Process monitor	In real time, monitors operating state of a molding machine.
	Launches each function of production and quality information monitor.
	Real-time monitor of power consumption / Demand alarm display
Alarm log	Records alarm on ROBOSHOT, and enables to analyze the stop factor.
Molding results	Displays production and molding result per job code, per lot, per shift, per day, per week or per month.
Consumption power log	Displays Demand power or consumption power of each machine or multiple machines.
Data output	Molding(Production) results / Monitored data / Alarm log / Molding parameter change log / Molding parameter* ³
Lot management	Reprinting of ID tag (actual production record sheet). Monitor data of the lot searching capability based on the specified time or information provided by bar code.
Quality information	Various quality information is monitored.
Quality monitor	In real time, displays newest monitor data.
Molding parameter change log ^{*1}	Logs the molding parameter change on ROBOSHOT screen. Resumes past molding parameter at specified time
Profile analysis	Various wave data are drawn in a colored graph or a pile, and 3 dimensional grapht. Wave data detached from the threshold value is extracted.
Making report	A quality report (a shift/daily report), production reporting (a shift / daily / weekly / monthly report), and molding conditions are outputted to the Excel file.
	Customization of a format by edit of Excel is possible.
Data master	A setup of information required in order to employ a system, and maintenance of a database
Database utility	Backup(Periodical) Monitor data / Molding file / Parameter change log / Wave data / Alarm log / Molding results / Consumption power / Machine master
Package	The function operated on the ROBOSHOT screen (FACTOLINK script screen)
ISO9000 compliant	Processes ISO9000 operations online and stores monitored data and molding parameters together with lot information.
Remote mold file	Allows to store and to read molding parameters including reference pressure waveform to and from system terminal.
Manual display	Displays manuals on the ROBOSHOT screen. Alarm release manual / Molding parameter setup manual of FANUC ROBOSHOT school
Production information	Mold file name and number of cavity for the Process monitor and Molding results function are able to set from the ROBOSHOT screen.
Molding test report	Create the molding test report
JOB code	Sets JOB code on the ROBOSHOT screen JOB code is set and display in the Molding result function
Change lot	Manual lot change operation (Exchange of a box)
3.2.ROBOSHOT-LINKi Option fu	Inction
Main functions	Contents

Wall Turictions	Contents
E-mail transmit	Reports the machine stop caused by an alarm and periodical operational status. (Available E-mail server is required for this function)
Resin evaluation system	Resin characteristic analysis function / Database of resin
System link interface	Production plan of a production management system display on ROBOSHOT screen. / Molding parameter setup corresponding to the production plan. / Molding
	result data output corresponding to the production plan.

*1 Monitor data capacity is 1.20 million shots/machine

*2 Wave data on default setting (15 kinds of wave data x 7 days [Auto state] per machine)

*3 64-bit Office is not supported.

 $\ast 4$ The maximum number of machine dependent on communication environment or equipment.

*5 Function may be restricted by machine type or installed software. Please contact FANUC for the details.

FANUC CORPORATION

Oshino-mura, Yamanashi 401-0597, Japan Phone: 81-555-84-5555 Fax: 81-555-84-5512

http://www.fanuc.co.jp

All specifications are subject to change without notice.
No part of this catalog may be reproduced in any form.
The products in this catalog are controlled based on Japan's "Foreign Exchange and Foreign Trade Law". The export from Japan may be subject to an export license by the government of Japan. Further, re-export to another country may be subject to the license of the government of the country from where the product is re-exported. Furthermore, the product may also be controlled by re-export regulations of the United States government. Should you wish to export or re-export these products, please contact FANUC for advice.

© FANUC CORPORATION 2012 RSHOT α-SiA(E)-01, 2012.10, Printed in Japan

MAGNUM™ 3453

Trinseo - Acrylonitrile Butadiene Styrene

Action

General Information

Product Description

MAGNUM* 3453 ABS is a general purpose injection moulding resin suitable for a wide range of applications. The product combines a medium to high impact impact performance with good flowability.

The mass (continuous process) ABS technology ensures an ABS resin that combines excellent processability with a stable light base colour that is ideal for self-colouring.

Applications:

- Household appliances
- Telephones
- Electrical and computer equipment
- Consumer goods
- Toys

General Material Commercial: Active • Status Availability Asia Pacific Europe • • North America Features Good Processability High Impact Resistance Good Flow) Uses General Purpose Appliances • Electrical/Electronic Applications •) Toys Forms Pellets

 ASTM & ISO Properties 1

 Physical
 Nominal Value Unit
 Test Method

 Density
 1.05 g/cm³
 ISO 1183/B

Apparent (Bulk) Density	0.65 g/cm ³	ISO 60	
Melt Mass- Flow Rate (MFR)		ISO 1133	
220°C/10.0 kg	15 g/10 min		
230°C/3.8 kg	5.0 g/10 min		
Molding Shrinkage - Flow	0.40 to 0.70%	ISO 294-4	
Mechanical	Nominal Value Unit	Test Method	
Tensile Modulus (3.20 mm, Injection Molded)	2280 MPa	ISO 527-2	
Tensile Stress (Yield, 3.20 mm, Injection Molded)	45.0 MPa	ISO 527-2/50	
Tensile Strain (Yield, 3.20 mm, Injection Molded)	2.5%	ISO 527-2/50	
Flexural Modulus ^{2, 3} (3. 20 mm, Injection Molded)	2300 MPa	ISO 178	
Flexural Stress ^{2,3} (3.20 mm, Injection Molded)	68.0 MPa	ISO 178	
Impact	Nominal Value Unit	Test Method	
Charpy Notched Impact Strength		ISO 179/1eA	

-30°C.			
Injection	10 kJ/m²		
Molded			
23°C, Injection	20 k l/m²		
Molded	20 KJ/m²		
Notched Izod		ISO 180/A	
Impact			
Strength			
-30°C,			
Injection	9.0 kJ/m ²		
Molded			
23°C, Injection	10 k l/m²		
Molded	19 80/11		
Thermal	Nominal Value Unit	Test Method	
Heat	100 °C	ISO 75-2/A	
Deflection			
Temperature (
1.8 MPa,			
Annealed)			
Vicat	97.0 °C	ISO 306/B50	
Softening			
Temperature			
Flammability	Nominal Value Unit	Test Method	
Burning	55 mm/min	ISO 3795	
Rate ⁴ (2.00			
)			
Flame Rating ⁴		UL 94	
1.5 mm	HB		
3.0 mm	HB		
Carbon	25.0 µg/g	VDA 277	
Emission ⁴			
Fogging ⁴	97 %	ISO 294-4	
	Notes		
¹ Typical properties: these are not to be construed	as specifications		
$^{2}2.0 \text{ mm/min}$			
³ 3-points			
	ted by this or any other material under actual fire and	ditiona	

Customer is responsible for determining whether products and the information in this document are appropriate for Customer's use and for ensuring that Customer's workplace and disposal practices are in compliance with applicable laws and other governmental enactments. Seller assumes no obligation or liability for the information in this document. NO WARRANTIES ARE GIVEN; ALL IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY OR FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE EXPRESSLY EXCLUDED.





Polyolefins

products and properties Europe

Braskem

PP · Polypropylene



Nomenclature РР

RACO = Random Copolymer HOMO = Homopolymer



The mentioned values in this report can be changed at any moment without Braskem previous communication. Braskem does not recommend the use of its products for storage or contact with parenteral solutions, except where explicitly indicated. For usage doubts or to discuss other applications, contact our Technical Service Engineers.

Braskem: expanding horizons with products and services

With installed resin production capacity of over 7 million tons a year, Braskem has supported expositions and events related to the plastics industry and by providing technical know-how largest producer of biopolymers, has constantly innovated by launching new products in partnership with Clients, bringing about improvements to society and the environment. Braskem, the leading producer of thermoplastic resins in the Americas and the world's the plastic chain by developing more modern and innovative products, sponsoring and defending the manufacturing industry.

acquisitions, or by opening new plants, such as the recently inaugurated units, in Alagoas to produce PVC. Investments of over R\$ 1 billion went into these projects, mobilizing diverse Braskem constantly invests in expanding production capacity - whether through sectors of the economy, especially local players.

Investments of around US\$ 4.5 billion have gone into this project, which is expected to start partnership with Idesa, which will supply 1 million tons/year of polyethylene to the market. in Europe, Schkopau and Wesseling. Braskem also invests in other projects across Latin Investments are not restricted to Brazil alone. In 2011 Braskem aquired two PP plants America: the Ethylene XXI project is a petrochemical complex installed in Mexico in production in 2015.

The global presence does not translate merely into investments. The operational synergy growing needs of both our global and local Clients through the supply of products and between Braskem's plants and offices around the world enables it to better meet the services.

monitors and seeks ways to reduce water and energy consumption, as well as waste and effluent generation, further reducing the environmental impact of its operations in Brazil Besides offering products and services that promote sustainability, Braskem constantly and around the world.

translate into dreams come true for Clients, and in each new partnership, Braskem creates Innovation, technology, sustainability and the unceasing quest for the best way to serve new ways to look at the world



PP · Polypropylene

	Injection Mole	ding						
Typi	cal Properties	eit Flow Rate	Viizn9Ū	Flexural Modulus (MPa)	(69M) zzərtZ əliznəT	(%) niຣນ2 əliznəT	(23°C) Impact Strength (23°C)	Heat Deflection Temperature - under load66 psi (0.45 MPa), Unannealed
SO M	ethod	ISO 1133	ISO 1183	ISO 178	ISO 527-2	ISO 527-2	ISO 179-1/1eA	ISO 75-2/B
Units		g/10min	g/cm³	MPa	MPa	%	kJ/m²	С.
		7	006.0	1700	35	6	4	94
	10.ct/HU	Rigid packaging, cosmeti	ic packaging, excellent orga	anoleptic properties				
		7.5	006.0	1300	34	13	4.5	112
	Н/33-U/	Rigid packaging, consum	ier goods, automotive, gene	eral compounding				
		9.5	006.0	1200	32	13	5	110
	8679U-/CEH	Film for flexible and rigid	l food packaging, textile ap	plications				
		9.5	0.900	1200	32	13	5	110
OW	10./csHU	Film for flexible and rigid	l food packaging, textile ap	plications				
IOF		12	006.0	1700	35	8	3.8	97
	UH/42.01	Rigid packaging, cosmeti	ic packaging, excellent org	anoleptic properties				
		25	006.0	1650	35	8	3.5	100
	10.со/нл	Rigid packaging, consum	ier goods, general compour	nding, excellent organolept	tic properties			
		52	006.0	1600	37	6	2.5	105
	A134-52KNA	Thin wall consumer good	ls, thin wall rigid packaging					
		50	0.9	1700	35	8	2.5	100
	10.60/00	Thin wall consumer good	ls, thin wall rigid packaging	I, high flow, excellent orga	noleptic properties			

q	ISO N	Units																		ıəu	ιλu	odc	יכי	De	dw																	
ical Properties	Method	10		C7061-01N		DC7061.01		D153.00		Inspire 153		50-0CU/J		c0.9c0/JU	C7057-07		DC7057.01	10.100100	C71E 12NIHB		1111 1111	ANICI-CO/D		C/U0-21NAHP		C791-30NA		L/U82-30NA	MIC OLOCY		CTOF 44NAUD		COL	Inspire/uz		DC/09-01		C711-70RNA		DC707.01		C7069-100NA
916/1 Wolf 719M	ISO 1133	g/10min	1.5	Durable goods, thern	1.5	Durable goods, thern	2.3	Durable goods, thern	2.3	Durable goods, thern	3.5	Durable goods, thern	3.5	Durable goods, thern	7	Rigid packaging, con	7	Rigid packaging, con	12	Rigid packaging, con	15	Rigid packaging, con	21	Thin wall packaging,	30	Thin wall consumer g	30	Thin wall consumer <u>c</u>	35	Thin wall consumer <u>g</u>	44	Thin wall consumer g	44	Thin wall consumer g	50	Thin wall consumer <u>g</u>	70	Thin wall consumer <u>c</u>	70	Thin wall consumer <u>g</u>	100	Thin wall consumer o
γtisnoΩ	ISO 1183	g/cm³	0.900	noforming, rigid packagi	0.900	noforming, rigid packagi	0.900	noforming, rigid packagi	0.900	noforming, rigid packagi	0.900	noforming, rigid packagi	0.900	noforming, rigid packagi	0.900	sumer goods, automotiv	0.900	sumer goods, automotiv	0.900	sumer goods, automotiv	0.900	sumer goods, automotiv	0.900	consumer goods, other i	0.900	joods, thin wall rigid pao	0.900	Joods, thin wall rigid pao	0.900	joods, thin wall rigid pao	0.900	joods, thin wall rigid pao	0.900	joods, thin wall rigid pao	0.900	joods, thin wall rigid pac	0.900	joods, thin wall rigid pao	0.900	joods, thin wall rigid pao	0.900	oods. thin wall rivid pag
Fiexural Modulus (MPa)	ISO 178	MPa	1300	bu	1300	bu	1400	ing	1400	ing	1150	ing	1150	ing	1200	/e, general compounding	1300	/e, general compounding	1450	re, general compounding	1200	/e, general compounding	1450	injection moulding artic	1300	ckaging	1300	ckaging	1350	ckaging	1450	ckaging	1350	ckaging	1400	ckaging, high flow, excel	1250	ckaging	1300	ckaging, very high flow,	1580	rkaqing, verv hiqh flow r
(69M) zzesző eliznet	ISO 527-2	MPa	27		27		28		28		26		26		26		27		24		26		27	les	26		25		25		28		25		28	lent organoleptic prop	24		24	excellent organoleptic	28	esin
(%) nistič aliznaT	ISO 527-2	%	7		7		6		6		10		10		10		9		80		10		8		6		5		5		7		42		40	erties	7		5	properties	5	
(23°C) Impact 55tength Charpy Notched	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	18		18		7.5		7.5		12		12		10		10		10		12		80		7		8.5		6.5		7		9		7		∞		9		4	
(-20°C) Impact 55rength Charpy Votched	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	9		9		2.5		2.5		5		5		3		5		4.5		6.5		4.5		3		5		4.5		4		Э		4		4		£		2.5	
Heat Deflection Temperature - under Ioad66 psi (0.45 MPa), Unannealed	ISO 75-2/B	0°	95		95		86		86		88		88		88		95		100		06		100		96		98		85		100		06		67		95		95		105	



Braskem

PP · Polypropylene

Injection Molding

ISO 75-2/B

ISO 179-1/1eA ISO 179-1/1eA

ISO 527-2

ISO 527-2 MPa 24

ISO 178

ISO 1183

MPa

g/cm³

ISO 1133 g/10min

ISO 1133

Typical Properties

ISO Method

Ŝ

kJ/m² ∞

kJ/m² 55

15 %

1000

006.0

0.8

Inspire137

Flexible packaging, speciality film, durable sheets

85

85

∞

55

15

24

1000

006.0

0.8

D137.00

Impact Copolymer

88

S

12

10

26

1150

0.9

3.5

Inspire 136

Flexible packaging, speciality film, durable sheets

88

2

12

10

26

1150

6.0

3.5

DC7056.05

Flexible packaging, speciality film

Flexible packaging, speciality film

Heat Deflection Temperature - under Poad66 psi (0.45 MPa), Unannealed

Charpy Notched Impact Strength (-20°C)

(23°C) Impact 5trength Charpy Notched

Flexural Modulus (MPa)

Blown Film

lim 4.9E) غکط ((mų 0001)	ASTM D1003	%	12	12		11	11	12	12		11	11	
Heat Deflection Temperature - under Ioad66 psi (0.45 MPa), Unannealed	ISO 75-2/B	С°	80	80		80	80	83	83		83	83	
עפראפל (0°C) מאפכז לגרפחטַלא מיר)	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	2.5	2.5		2	2	2	2		2	2	
(23°C) mpact Strength Charpy Notched	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	7	9		9	9	9	9		5	5	
(%) nisət2 əliznəT	ISO 527-2	%	12	12		11	11	12	12	ic properties	13	13	e monortion
	ISO 527-2	MPa	28	28	erties	30	30	28	28	ellent organolepti	30	30	itud ama analanti

Blown	lypical Propertie	O Method	nits		Inspire 301	1	zcı əriqsni				20.261310	DD4FF 04	10.66131		20.CC1 NU
Eli-	م Melt Flow Rate	ISO 1133	g/10 min	1.8	Flexible packaging,	2	Flexible packaging,	2	Flexible packaging,	2	Flexible packaging,	2	Flexible packaging,	2	Flexible nackaning
	Viizned	ISO 1183	g/cm3	0.900	speciality film	0.900	speciality film, high tr	0.900	speciality film	0.900	speciality film, excelle	0.900	speciality film, high tr	0.900	sneciality film excelle
	Flexural Modulus (MPa)	150 178	MPa	840		1100	ransparency, excellent	1100		1100	ent organoleptic prope	006	ransparency, excellent	006	ent organoleptic prope
	(69M) zzesze eliznet	ISO 527-2	MPa	25		30	organoleptic propert	30		30	rities	26	organoleptic propert	26	rties
	(%) nisıt2 əliznəT	ISO 527-2	%	12		10	ies	10		10		12	ies	12	
	(23°C) Impact Strength (23°C)	ISO 179/eA	kJ/m²	18		8.5		8.5		8.5		15		15	
	(0°C) mpact Strength (0°C)	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	5		2.5		2.5		2.5		4		4	
	Heat Deflection Temperature - under load66 psi (0.45 MPa), Unannealed	ISO 75-2/B	О°	81		79		79		79		70		70	
	lim 4.05) əseH (mų 0001)	ASTM D1003	%	12		12		12		25		12		25	



Braskem

PP · Polypropylene

10 0.900 1200 28 Rigid packaging, cosmetic packaging, excellent organoleptic properties 20 0.900 1060 30 42 0.900 1050 28 Thin wall consumer goods, thin wall rigid packaging, high flow, excellent or 70 0.900 1060 30 10 0.900 1050 Thin wall consumer goods, thin wall rigid packaging, high flow Thin wall consumer goods, thin wall rigid packaging, high flow 0.900 1060 ISO 178 Rigid packaging, consumer goods, general compounding 1050 MPa Rigid packaging, consumer goods, general compounding 1200 Flexural Modulus F ISO 1183 ø^{(cm3} 006.0 Rigid packaging, cosmetic packaging 0.900 ISO 1133 g/10 min Injection Molding 42 70 25 **Typical Properties** Inspire 364 DR7037.00 R7051-10N DR7051.01 DR7037.01 D364.01 D382.00 D382.01 ISO Method Units RACO

Thin wall consumer goods, thin wall rigid packaging, high flow, excellent or

PP · Polypropylene

	3.5
	10
	45
	2100
et and thermoforming	0.900
Rigid packaging, she	3.2
H105-03NA	D334.00
	H105-03NA Rigid packaging, sheet and thermoforming

Heat Deflection Temperature - under load66 psi (0.45 MPa), Unannealed	ISO 75-2/B	0°	105	85	85	95	95	95	
Charpy Notched Impact Strength (-20°C)	ISO 179-1/1eA	kJ/m ²	8	œ	œ	9	9	9	
(23°C) Impact 5trength Charpy Wotched	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	68	55	55	18	18	18	
(%) nistit əliznəT	ISO 527-2	%	6	15	15	٢	٢	7	
(69M) zeotič oliznoT	ISO 527-2	MPa	31	24	24	27	27	27	

	Typi	ISO M	Units			00	AA		
Blow Mol	cal Properties	lethod			zcı əridsur		00.26130	D0117.04	10.66130
ding	915A wol1 119M	ISO 1133	g/10 min	2	Rigid packaging, hig	2	Rigid packaging, hig	2	Rigid packaging, hig
	ViiznaŪ	150 1183	g/cm3	006.0	jh transparency, excel	006:0	jh transparency	006.0	jh transparency, excel
	Flexural Modulus (MPa)	ISO 178	MPa	1100	llent organoleptic prop	1100		006	llent organoleptic prop
	(69M) 22912 9lizn9T	ISO 527-2	MPa	30	perties	30		26	oerties
	(%) nistt? əliznəT	ISO 527-2	%	10		10		12	
	(23°C) Impact Strength Charpy Notched	ISO 179-1/1eA	kJ/m ²	8.5		8.5		15	
	(0°C) Impact Strength Charpy Notched	ISO 179-1/1eA	kJ/m ²	2.5		2.5		4	
	Heat Deflection Temperature - under load66 psi (0.45 MPa), Unannealed	ISO 75-2/B	0°	79		62		70	
	lim 4.9E) əsəH (my 0001)	ASTM D1003	%	12		12		12	



Braskem

	Blow Molding			
Typ	ical Properties	9168 Wolf Flow Rate	Viizn9O	Flexural Modulus (MPa)
ISO N	Aethod	ISO 1133	ISO 1183	ISO 178
Units		g/10min	g/cm³	MPa
		0.5	0.900	1600
	Inspirei 14eU	Rigid packaging, cons	umer goods, durable go	spoc
		0.8	0.900	1000
ner	Inspire 37	Rigid packaging, cons	umer food and non-foc	d goods
ηγη		0.8	006:0	1000
odo	00.7510	Rigid packaging, cons	umer food and non-foc	d goods
י כי		1.3	0.900	1300
Jeo	C123-UIN	Rigid packaging, cons	umer goods, durable go	spoc
Jul	M10 130230	1.5	0.900	1300
		Rigid packaging, cons	umer goods, durable go	spoc
	N10 130E2	1.5	0.900	1300
		Rigid packaging, cons	umer goods, durable go	spoo

PP • Polypropylene

	Extrusion								
Typ	ical Properties	916Я Wolf I JaM	ViiznaŪ	Flexural Modulus (MPa)	(69M) zzenz elizneT	(%) nisıt2 əliznəT	Charpy Notched Impact Strength (23°C)	bətðiða Votched أكم∩ Votched (2°C)	Heat Deflection Temperature - under Opad6 psi (0.45 balsannealed balsannealed
ISO N	fethod	ISO 1133	ISO 1183	ISO 178	ISO 527-2	ISO 527-2	ISO 179-1/1eA	ISO 179-1/1eA	ISO 75-2/B
Units		g/10min	g/cm³	MPa	MPa	%	kJ/m²	kJ/m²	J₀
		0.5	0.900	1600	31	6	68	∞	105
	Inspire114EU	Extruded consumer g	oods and durable goods						
		0.8	0.900	1000	24	15	55	∞	85
	Inspire137	Flexible packaging, s	oeciality film, durable sh	eets					
		0.8	006.0	1000	24	15	55	8	85
	00.7510	Flexible packaging, s	oeciality film, durable sh	eets					
		1.3	0.900	1300	27	7	18	9	95
	C123-UIN	Rigid packaging, cons	sumer goods, durable go	ods					
		1.5	0.900	1300	27	7	18	9	95
ner	DC/061-01N	Rigid packaging, cons	sumer goods, durable go	spo					
uλl		1.5	0.900	1300	27	7	18	9	95
odo	C/061-01N	Rigid packaging, cons	sumer goods, durable go	spo					
י כמ		2.3	006.0	1400	28	6	7.5	2.5	86
JPC	00.6610	Durable goods, techni	ical moulded goods						
dw		2.3	006.0	1400	28	6	7.5	2.5	86
	cci alidsui	Durable goods, techni	ical moulded goods						
		3.5	006.0	1150	26	10	12	5	88
	C/U36-U3	Flexible packaging, s	beciality film						
		3.5	0.900	1150	26	10	12	5	88
	c0.9c0/JU	Flexible packaging, s	beciality film						
		7	006.0	1200	26	10	10	S	88
	10-16010	Flexible packaging, s	beciality film						
		7	0.900	1300	27	9	10	5	95
	וטילכטלטם	Flexible and rigid pac	kaging, speciality film						

Heat Deflection Temperature - under Ioad66 ps) (0.45 Mealed Mealed	ISO 75-2/B	0°	88	95	110	110	
(-20°C) Impact Strength (-20°C)	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	ĸ	5			
(23°C) Impact 55rength Charpy Wotched	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	10	10	S	5	
(%) nistt2 əliznəT	ISO 527-2	%	10	9	13	13	
(69M) zzətzəliznəT	ISO 527-2	MPa	26	27	32	32	



Braskem

Ext	rusion Filn	n Coating		
Typical P	roperties	916R Wolf Flow Rate	ViienoQ	suluboM lasura) (MPa)
ISO Methoa		ISO 1133	ISO 1183	ISO 178
Units		g/10min	g/cm³	MPa
βL		7	0.900	1200
/me	10-160/2	Speciality film		
راہ du		7	0.900	1300
do) ul	DC7057.01	Speciality film		
		9.5	0.900	1200
oM	863FU-/65H	Speciality film		
OF	013E7.01	9.5	0.900	1200
	10./021/1	Speciality film		

PP · Polypropylene

Extrusi	Iypical Properti	O Method	nits		H105-03NA		D234.00		10.65/HU		П/33-0/		86790-705H				DH542.01		DH/42.01		0))C2-20CH		00.20cHU		7ХС2-20СН		10.20CHU
on	s																										
	eit Flow Rate	ISO 1133	g/10min	3.2	Blister packaging, rigid p	3.2	Rigid packaging, durable	7	Rigid packaging, cosmeti	7.5	Rigid packaging, consum	9.5	Film for food packaging,	9.5	Film for food packaging,	12	Textile applications - stap	12	Rigid packaging, cosmeti	25	Textile applications - Nor	25	Textile applications - Nor	25	Textile applications - Non	25	Textile applications - Nor
	Viisn9D	ISO 1183	g/cm³	0.900	ackaging, durable goods, tt	0.900	goods, thermoforming	006.0	c packaging, excellent orga	0.900	er goods, automotive, gene	0.900	textile packaging, rigid pac	6.0	textile packaging, rigid pac	0.900	ole fibers	6.0	c packaging, excellent orga	0.900	I-wovens, fibers	0.900	I-wovens, fibers	0.900	I-wovens, fiber coating	0.900	I-wovens, fiber coating
	Flexural Modulus (69M)	ISO 178	MPa	1600	hermoforming	2100		1700	anoleptic properties	1300	eral compounding	1200	kaging	1200	kaging	1500		1700	anoleptic properties	1300		1300		1300		1300	
	(69M) zzerze elizneT	ISO 527-2	MPa	35		45		35		34		32		32		36		35		30		30		30		30	
	(%) nistt? əliznəT	ISO 527-2	%	Ħ		10		6		13		13		13		6		ω		10		10		10		10	
	(23°C) Impact Strength Charpy Notched	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	5.5		3.5		4		4.5		5		5		4		3.8		2		2		2		2	
	Heat Deflection Temperature - under 70-0) izg aðabeol 10-0) (GMM baleannenU ,(69M	ISO 75-2/B	ç	120		123		94		112		110		110		83		97		80		80		80		80	

	Heat Denection Temperature - under load66 psi (0.45 MPa), Unannealed	ISO 75-2/B	0°	79		79		79		70		70	
	رامین و مدرست ۱۳۵۵ کریدهم ۱۳۵۵ کریدهم ۱۳۵۵ کریدهم	ISO 179-1/1eA	kJ/m ²	2.5		2.5		2.5		4		4	
	(23°C) Impact Strength Charpy Notched	ISO 179-1/1eA	kJ/m²	8.5		8.5		8.5		15		15	
	(%) nistt? əliznəT	ISO 527-2	%	10		10		10		12		12	
	(69M) zzesz elizneT	ISO 527-2	MPa	30	oerties	30		30		26	berties	26	
	Flexural Modulus (MPa)	ISO 178	MPa	1100	lent organoleptic prol	1100		1100		006	lent organoleptic pro	006	
	Density	ISO 1183	g/cm3	0.900	h transparency, excell	006.0	h transparency	006.0		0.900	h transparency, excell	006.0	
		0 1133	g/10 min	2	igid packaging, hig	2	igid packaging, hig	2	lexible packaging	2	gid packaging, hig	2	lexible packaging
	Melt Flow Rate	IS			2		æ		ш.		Β.		ш.
Extrusion	al Properties	ethod IS			Ri Ri		00.2CINU R		F		Ri Ri		F



Braskem



	Typic	ISO M	Units					ow	OF				
Fibers Nonwo	cal Properties	ethod			10.24c.UI		DNC2-20CH		00.2000		7XC7-70CH		10.70GH/
ven	eit Flow Rate	ISO 1133	g/10min	12	Textile applications - stapl	25	Textile applications - Non-	25	Textile applications - Non-	25	Textile applications - Non-	25	Textile applications - Non-
	Density	ISO 1183	g/cm³	0.900	le fibers	0.900	wovens, fibers	0.900	wovens, fibers	0.900	wovens, fiber coating	0.900	wovens, fiber coating
	Flexural Modulus (MPa)	ISO 178	MPa	1500		1300		1300		1300		1300	
	(69M) zzəti2 əliznəT	ISO 527-2	MPa	36		30		30		30		30	
	(%) niຣນ2 ອliznອT	ISO 527-2	%	6		10		10		10		10	
	Charpy Notched Impact Strength (23°C)	IISO 179-1/1eA	kJ/m²	4		2		2		2		2	
	Heat Deflection Temperature - under Ioad66 ps) (0.45 MPa), Unannealed	ISO 75-2/B	D∘	83		80		80		80		80	

www.braskem.com

europe.polypropylene@braskem.com

Braskem Europe GmbH - European Headquarter An der Welle 3, 60322 Frankfurt am Main, Germany Phone: +49 69 427 299 200 Fax: +49 69 427 299 260

Braskem


Découverte ≥ Préparatio Documents □ Affichage ⊠ Elève □ Professeur □ Affichage	n <u>Réa</u>						Approfond	Euro Plastics et Composite	n > Maitrise	Version × F Date de créa Réalisé par l	P 2/13 P 2/13 » : 15/05/202 ation 13/05/2 Éric DUBOIS	Innovation
□ Information □ BAC 3 ans 0 □ BTS 2 ans 0 □ BTS 5 ans 0 □ Autre	bjectif de l	R a séance :	DOS	SSIER	DE FA	ABRI(CATION	er) <u>http://lpchapta</u>	al.fr/	Temps alloué : &	3h TD & 2h 1 lés nnel	P N°
Référenc	ce d	u dos	ssier :	••••		••••		IN	J-AMB	RE-65-Kit	écolie	r- 2024
Référenc	ce d	e l'ou	utillag	ge:.				• • • • • • • • • • • •	••••	CI	DA-202	20-034
Type d'o	outillo	age :	••••	• • • • • •	• • • • • • • •	••••		à version.	dans	l'outillage	e par ro	tation
Masse ou	Jtillo	ige :	• • • • • • •	•••••		••••		• • • • • • • • • • • •	• • • • • • •	• • • • • • • • • • • •	2	212 Kg
Rangem	ent	outille	age :				N° du Re	ack: 🛛 0	01 🗆 0	02 🗆 003	□ 004	□ 005
⊂ 0	$\boxtimes A$	\-01	□B	-01		-01	sur ite	🗆 Sans	s pale	ette	1	2
ositio Sur la alett	D O D D D D D D D D D D D D D D D D D D		□B	-02	× C	-02	iition palet	⊠ 4 en	3	4		
с ° с			□B	-03		-03	la Pos	🗆 6 en	nplac	ements	5	6
Ordre de	e fak	oricat	ion									
Référenc pièce	ce	EQ-A	BS-B2	RE-A	BS-B2	RA-	ABS-B2	RA-PP-V	4 E0	Q-PP-V4	RE-PI	P-V4
Masse mo	ulée	A. [•	DC					DD		
Matiere	<u>)</u>	At	35	A	'R2		4R2	PP		PP	P	
normalis	ée	Acry	lonitri		tadièr	ne Str	yrène		Poly	oropylèn	e	
Fabrica	nt			Irir	ISEO				В	rasken		
Référenc	ce		MA	GNU	<u>M™ 3</u>	453	1.5		H	/33-0/		
Colorar	1† 	2% t		3%	Violet	4,5%	6 Rose	3,5 Or	2 0 E(4% Vert	2% JC	
	e Io	50 FI	aces	30 F	leces	50 r	leces	30 FIECE	5 50	JFIECES	JU FI	eces
cvcle												
Référenc	ce	KIT-E	CO-	KIT-	ECO-	KIT	-ECO-	KIT-ECO	- K	IT-ECO-	KIT-E	CO-
program	me	EQ-	ABS	RE-	ABS	RA	-ABS	RA-PP		EQ-PP	RE-	PP
Masse piè en gr	èce	11,7 ±0,15 15,15 ±0,15		5 ±0,15	10,	5 ±0,15	8,6 ±0,1	5 9	7,8 ±0,15	13,25	± 0,15	
Rebroy	é	Non	0%	No	n 0%	Nc	on 0%	Non 0%	1	Non 0%	Non	0%
Etuvago	е	3hà	80°C	3hò	180°C	3ho	à 80°C	/		/	/	1

		ouge y rolession				martinoe			
Documents Affichage Elève Professeur Information	Rue du Clos de	See PROFESSI		A MBOISE 2 47 23 46 20 (Atelier)	uro Plastics Composites	PC r/	Version « F Date de cré Réalisé par plastichapt	P 3/13 = : 15/05/202 = ation 13/05/2 Éric DUBOIS al@gmail.com	24 2024 n
BAC 3 ans Objectif	de la séance :					-	Temps alloué :	8h TD & 2h 1	ГР
□ BTS 2 ans □ BTS 5 ans □ Autre	DOSS	SIER DE	FABI	RICATION			 Travaux Diri Travail Perso Ressources 	gés onnel	N°
FICHE DE C	ARACTERIST	IQUES (DUTI	LLAGE - I	MACHI	NE			
	Outille	age <		> M	achine				
					FANUC monosory Carlo Car				
		Dimen	sion (de l'outilla	ge:				
Ep	aisseur (E)	230	mm		Epaisseu	r mini c	outillage	150	mm
Ľ	argeur (L)	296	mm		Epaisseur	maxi c	outillage	: 350	mm
Lor	ngueur (H)	296	mm	Passage e	entre color	ne hor	izontale	: 360	mm
	Masse	212	kg	Passage	e entre col	onne v	erticale	: 320	mm
Nombre d'err	npreinte(s)	+1+1					Palar	n 500	Kg
Outillag	e <		Forn	ne de la b	use		-> Mc	ichine)
Sphérique 🔀	Conique 🗌	Plane		Sphérique	🔀 Co	onique		Plane	
Diamètre de	e la buse :	9	mm	Diamè	etre de la b	ouse :	10		mm
Changement	de buse Oui	Style 87 Ecoulemen	at libre	TYPE D'EMBOUT RT : universel NT : passage conique renversé pour PA	LONGUEUR TOTALE (y compris filetage) 1= 38mm 2= 70mm (impossible pour AB) 3= 95mm (impossible pour AB 4= 127mm (impossible pour AB	RAYON 0= plat 5= 12,7mm 6= 15mm 7= 19mm	Y = cône 90° H= Z = cône 120° J=	Bifice = 1,5mm * D= 5,5mr 2,5mm * E= 6,5mr = 3mm F= 8mm -4mm C= 0.5mr	n
				AB : alesage entierement conique pour ABS et PVC	longueur du filetage : 19mm	8= 9mm 9= 35mm	Č=	Smm	
Outiliage		<i>α</i> 105	Bag	ue ae cen	mage		-> MC)
Bag	ue de centrage :	Ø125	mm	Bag	ue de cer	itrage :		Ø100	MM
Cn .	anger la bague	e de centi	age	ou Rajouter u		bague		<u>י</u>	
	age de l'outille	age		Caracte	eristique	s du k	ploc fei	metui	re:
Diameti	re de l'anneau a	e levage :	M12	Force de ve	rrouiliage :		650	KIN	
NOIT		e levage :	<u> </u>	Course a ou Prossion hyd	raulique m		<u>440</u>	imm Suite :	
	injection :								
CAROTTE + C	CANAL + SEUIL S	OUS MAR	IN	Presse	e Electriqu	e	0	M	pa
	Ejection :		-	Caract	éristique	es du	bloc in	jectio	n :
Contrôler :	Oui	Non 📐		Pression d'in	jection mo	<mark>axi en b</mark>	out de v	is :	
Centrale :	Oui 🔀	Non					259	Мра	
Attelée :	Oui 🔀	Non		Diamètre de	e la vis :		Ø 28	mm	
Plaque	Oui	Non		Course de d	losage ma	xi :	95	mm	
Coulisseaux :	Oui	Non		Pression hyd	raulique m	naxi dai	ns les cira T	cuits :	
A	sservissemen	:					0	Мра	
Hydraulique :	Oui 📃	Non [Volume injed	ctable ma	xi :	58	CM ³	
Electrique	Oui 🔀	Non							
Pneumatique	Oui 🔀	Non							

Documents □ Affichage □ Elève □ Professeur □ Information ⊠ BAC 3 ans Objectif de la séance :	U Clos des Gardes 37400 AMBOISE 02 47	BOISE BTS Euro Plastics et Composites 7 23 46 20 (Atelier) http://lpchaptal.fr/	P 4/13 Version « F » : 15/05/2024 Date de création 13/05/2024 Réalisé par Éric DUBOIS plastichaptal@gmail.com Temps alloué : 8h TD & 2h TP Travaux Dirigés		
BTS 2 ans BTS 5 ans Autre	DOSSIER DE FABRI	CATION	 Travaux Dirigés Travail Personnel Ressources 	N°	
Bridage de l'outilla	ge				
Plateaux n	nachine	Outils pour l	e montage		
 Ø frous faraudés Cote plaque fixation Pm Cote plaque fixation PF 	M12 165 mm 55 mm	⊠ Clet Chc de 6 ⊠ Clef plate de 22 □	□ □		
Type de bride	e/ Bridage	Eject	ion/		
🗆 Plateau aimanté		⊠Øde la queue d'éjectio	n M16		
🛛 Montage rapide	LENKENS (MQ100-8)	🛛 Longueur de la tige d'éj	ection 230 mm		
🗆 A travers le plateau					
□ Avec lardons			e du moul		
□ Avec cale		Éjection Coupleur FasTie	Sté mobile Côté fixe		
□ Hauteur des cales PF					
□ Hauteur des cales PM		Embout mâle côte moul	e FasTie 1"		
🗆 Épaisseur plaque fixation Pr	n	Filetage M20X2,5	Adaptateur central 1" Coupleur 1"		
🗆 Épaisseur plaque fixation Pl	F	Filetage M12X1,75 Filetage M16X2	Seulement 93	Embout 1" côté moule	
🗆 Bridage auto référence		Thetage WIDAZ	S.J. Min		
🗆 Épaisseur de l'écrou		🛛 Référence du Fastie 1	FTMH S-M1	6x2	
🗆 Épaisseur de la rondelle		Régul	ation		
🗆 Épaisseur de la bride					
🗆 Épaisseur semelle					
□ Implantation de la vis					
□ Type de vis				and the second	
🗆 Épaisseur de l'écrou					
H d a Art. N mov rainures en mov trous tara H d a Art. N A	V k I B h HI IN 15-31 48 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 13-39 65 10 42 20 30 4 24 10 10 10 10 10 10 10 10	 PARTIE FIXE : Réseau Réfroidisseur I Températur PARTIE MOBILE : Réseau Réfroidisseur Températur 	Réchauffeur re affichée 40°C To Réchauffeur re affichée 40°C To Réchauffeur	ol. ± 5°C	

ľ



Découverte Prép	paration > Réalisation > Conduite	Pilotage Professionnalisation	Intégration 🔰 Approfondiss	ement Spécialisation > N	laitrise 🔷 Conception	Industrialisation Innovation
Docume	ents	-			,	P 6/13
Affichage		- Jean C'h	antal BTSE	uro Plastics	Version	« F » : 15/05/2024
🖾 Elève		LYCÉE PROFESSIONNEL	-AMBOISE	t Compositos	Date de	création 13/05/2024
Professeur			CO 47 00 46 00 (A) - 1		Realise	par Eric DUBOIS antal@gmail.com
	Chiectif de la séance :	los des Gardes 37400 AMBOISE	02 47 23 46 20 (Ateliei	r) <u>http://ipchaptal.fr/</u>	Temps allou	
\square BTS 2 ans						Dirigés
□ BTS 5 ans	D	JSSIER DE FAB	RICATION			ersonnel N°
□ Autre					🛛 Ressourc	es
LA GAI	MME DE CON	TROLE				
	SCHE	MATISATION DE	LA PIECE	A CONTRC	DLER	
Bruygnce	Touché Touché suivi	Tenue Visuel	Dimensionnel (Couleur Etat de sur	face Fonction	alité Environnement
Dioyunce						
5						
	Point à surveille	r	Fiche nost	FICHE D'A	Fiche service	e contrôle qualité
Dev					Fré.	
kepere D	resignation des operations	Criteres	Moyens	Fre. Operateur	Encadrement	Lieu
CA1 Reta	ssures	Aucune	Visuel	1 Pièce / 15min	1 pièce / 8 h	Sur poste
CA 3 Aras	age des points d'iniection	Aucun	Visuel	1 Pièce / 15min	1 pièce / 8 h	Sur poste
CA 4						
Repère D	ésignation des opérations	Critères	Moyens	Fré. Opérateur	Fré.	Lieu
CD 1 Mag	se pièce	VOIR OF	Visuel	1 Pièce / 15min	1 pièce / 9 b	Sur poste
CD 2 Plan	éité des pièces	0.1 mm± 0.05	Comparateur	/	1 pièce / 8 h	
CD 3		-,				
CD 4						
Repère D	ésignation des opérations	Critères	Moyens	Fré. Opérateur	Fré. Encadrement	Lieu
CF 1					Lite dialer field	
CF 2						
Observations Constructions	s particulieres :					
Légendo	CA · Contrôla d'ar		ntrôle dimensionn		CE · Contrôla fa	nctionnel
Legende.						
	sionnal Plastiques E	t Compositor (Brow			Euro Dischie	

Docu	iments			a destruction	_	_							P 7/13	
 □ Affichage ∞ Elève □ Professeu □ Information 	ır on			Rue du Cl	LYCE os des G	Bardes 37400		ар - Амво - 02 47 23	46 20 (et Cor (Atelier) http:/	hastics Provide American Ame American American Americ American American Ameri Americ	Version « I Date de cru Réalisé par plastichap	F » : 15/05/20 éation 13/05, r Éric DUBOIS tal@gmail.co)24 /2024 m
🛛 BAC 3 an	s Obje	ctif de l	a séance	e :								Temps alloué :	8h TD & 2h	ТР
□ BTS 2 ans □ BTS 5 ans □ Autre	s s			DC)SSI	ER DE	FAE	BRIC	ATI	ON		 □ Travaux Dir □ Travail Pers ⊠ Ressources 	gés onnel	N°
LA FI	ICHE	E DI	E PF	RE-RE	GLA	٩GE								
Désignatio	on prod	uit :						Ré	férenc	e produit :				
Caractéri	stiques o	de la p	oresse											
Machine	:							C	Diamèt	tre de la vis	;	 		
Force de	verrouille	age n	naxi :					Т	emps	de cycle :				
Pression d	l'injectic	n ma	xi:					C	Caden	ce horaire	:			
Moule n°	:							P	rograi	mme n° :		 		
Matière														
Abréviatio	on		_					Ré	férenc	e				
Broyé			_					Po	urcent	age		 		
Colorant														
Référence	е		_					Ро	urcent	age		%	, ,	
Contrôle	colorimè	ètre												
Δ		L	_			А			_	В		Tolérance		
						VALEUR	UNITE						<u>VALEUR</u>	<u>UNITE</u>
Ouve	erture									Ouvertur	e palier nº 1			
Sécu	urité outi	llage								Ouvertur	e palier nº 2			

n 🔰 Intégration 🔪 Apj

Innovation

	Sécurité outillage			Ouverture palier nº 2	
	Verrouillage			Ouverture palier nº 3	
	Ejection			Fermeture palier nº 1	
	Commande éjection			Fermeture palier nº 2	
S	Vitesse lente rapide en fermeture		6	Fermeture palier nº 3	
RSE	Vitesse rapide lente en fermeture		SSE	Verrouillage	
OO	Vitesse lente rapide en ouverture		,ILE	Sortie éjection	
U	Vitesse rapide lente en ouverture		>	Rentrée éjection	
	Contact buse			Injection palier n°1	
	Recul ponton			Injection palier n°2	
	Point de commutation			Injection palier n°3	
	Dosage			Injection palier n°4	
	Décompression avant dosage			Dosage	
	Décompression après dosage			Avance ponton	
				Recul ponton	
	Ouverture			Zone nº 1 (buse)	
	Fermeture			Zone nº 2	
	Sécurité outillage		RES	Zone nº 3	
	Verrouillage		IUF.	Zone nº 4	
NS	Ejection sortie		ERA	Zone nº 5	
00	Ejection rentrée		MPI	Buse chaude du moule	
SES	Avance ponton		Ë	Bloc chaud zone nº 1/2/3	
đ	Injection affichée			Bloc chaud zone nº 4/5/6	
	Injection réelle			Régulation PF du moule	
	Maintien palier N°1 / 2 / 3			Régulation PM du moule	
	Maintien palier N°4 / 5 / 6			Injection	
	Réelle sur la matière			De maintien palier N°1 / 2 / 3	
	Contre pression			De maintien palier N°4 / 5 / 6	
	Temps de durée de réglage			De refroidissement	
	Production horaire		PS	Entre cycle	
ŝ	Retard dosage		TEN	De cycle	
UTR	Température de masse			D'incident	
∢				De contrôle de cycle	

• Fiche de conditionnement

Découverte > Préparation > Réalisation > Conduite > Pilotage > Professionnalisation > Intégrat	ion > Approfondissement > Spécialisation > Maitrise	Conception Industrialisation Innovation
Documents		P 8/13
Affichage	BTS Euro Plastics	Version « F » : 15/05/2024
Elève	oise et Composites	Date de création 13/05/2024
□ Information Bue du Clos des Gardes 37400 AMBOISE 02 47 2	23 46 20 (Atelier) http://lpchaptal.fr/	plastichaptal@gmail.com
BAC 3 ans Objectif de la séance :		Temps alloué : 8h TD & 2h TP
DOSSIER DE FABRIC	ATION	Travaux Dirigés
		Travail Personnel N° Ressources
	\square Dimension(s) :	
	Dimension(s):	
Nombre total pour la production :		Dauction :
	• PALETTE	
INTERCALAIRES	Référence tournisseur : _	
Référence fournisseur :	Référence espace indus	striel :
Référence espace industriel :		
□ Dimension(s) :	Nombre de cartons / co	uche :
Nombre / carton :	Nombre de couches / p	alette :
□ Nombre total pour la production :	Nombre de cartons / pc	llette :
Détails :	Nombre total pour la pro	oduction :
ETIQUETTES	🗆 Filmer la palette :	
Référence Client :	Type de palette de chai	rgement :
□ Référence espace industriel :		
□ Dimension(s) :		
□ Nombre / carton :		
□ Nombre total pour la production :		
□ Position de l'étiquette :		
Identifier chaque carton avec une étiquette	🗆 Emballage / unité Schér	mal:
suivant modèle :		
L.P Jean Chaptal		4
37400 AMBOISE		
		37.
Réf. :	13	
	15.	as Al
N° Commande		1.07
N° lot		
Date : Equipe : Pourse : Nº OP : Nº San		
	K- P	
🗆 Unité d'emballage :		tto Cobérs - O :
Autre (préciser) :	L Conditionnement / pale	arie schema z :
Gerbable :	1	
Carton :		
Conteneur :		
Palette :		
Emballage de rotation :		
🗆 Quantité emballée / unité :		-
□ Pièces :		I I I I I I I I I I I I I I I I I I I
🗆 Quantité à peser avant expédition :		-
🗆 Emballage / unité :		
Conditionnement / palette :		
Cartons		
Référence fournisseur :		
Bac Professionnel Plastiques Et Composites / Brevet D	e Technicien Supérieur Euro	o Plastics Et Composites



☐ Affich ⊠ Elève □ Profe □ Inforr ⊠ BAC	Documer hage sseur mation 3 ans	Obje	ectif d	e la sé	P 10/13 Version « F » : 15/05/2024 Date de création 13/05/2024 Rue du Clos des Gardes 37400 AMBOISE 02 47 23 46 20 (Atelier) http://lpchaptal.fr/ séance :																													
BTS 2 BTS 2 Autre	2 ans 5 ans						C	00	SS	SIE	R	DI	EF	FA	B	RI	CA	T	10	N								Trava Trava Resso	iux D iil Pe ource	irigé rsoni es	s nel		N	°
• C	arte a		onti	rõle					Т			_	= /	014	u				- v	٨o	AI		uue	na			шоя	ອາອມ	v		רב	ABC	STE	<u>ه</u> (
		$\left \right $					= >		4	\vdash					•										1		1.0.		~		NO	ISI		
mité	orocédé								-	\vdash																								améliorer le
Confor	apacité p	e contrôl																																tives pour
	0	oyen d			\vdash				-	\vdash	\vdash						-																	IIS COLLEC
		2								\vdash																						_		des actio
ge	s nnelles																																	a prendre
urveillar	Valeur																																	aideront
S	p uou	Date :			\vdash				-	\vdash	\vdash	\vdash																						es notes
										\vdash																						_		
RES																																		locédé
SU		duence							_																									rnal du pr
W		_ Fré			┝				+	┝	\vdash	\vdash																						sur le iou
PA	 																															-		être noté
Ľ۳	ristique	ces :													_		-																	ment doit
H	Caracté	Toléran																						_								-		environne
S S					\vdash				-	\vdash	\vdash																							odes ou e
Ш	èce :									\vdash						+								-					-		+	-		inel. méth
E	de la pi																																	eres. mate
CAF	jnation	ine :							-							+			-					-					_		-	-		es premié
	Dési <u>c</u>	Mach		$\left \right $					_	\vdash	\vdash						+															-		is. matière
	apla			$\left \right $	-	2	ĉ	4	ç	S	\times	ш																						Dersonne
	ົບ)ate	eure		evé	SS	seru		nme	enne	Jdue	(:	ΓІС	l) ə	lôn	lno:	с с	р ә.)	îtêri	ui é	ətin	μįη		əp	C) IG	N9İ	lè (us ôth	eti noc) Mir	,	érateur ement de
						Rel	ğ	mes		Son	لتوامط الت المراجع							out change																
	·											X enneyoM 3 eubnet3																						

Intégration

Innovation

BTS 2 and DATE DOSSIER DE FABRICATION Invalue Dingle Resources Invalue Dinvalue Dingle Re	Documents □ Affichage ☑ Elève □ Professeur □ Information ☑ BAC 3 ans Objettion	Realisation Conduite	Plastics Plastics omposites	P 11/13 Version « F » : 15/05/2024 Date de création 13/05/2024 Réalisé par Éric DUBOIS plastichaptal@gmail.com Temps alloué : 8h TD & 2h TP	
Jourdi de bord Date Defauit / INCIDENTS ANCIENNE VALEUR NOUVELLE VALEUR OBSERVATIONS DATE FEURE FEURE FEURE FEURE FEURE OBSERVATIONS Image: Service	□ BTS 2 ans □ BTS 5 ans □ Autre	DO		 □ Travaux Dirigés □ Travail Personnel № № Ressources 	
Image: state stat	Jounal de b DATE HEURE	DEFAUTS / INCIDENTS	ANCIENNE VALEUR	NOUVELLE VALEUR	OBSERVATIONS
Image: selection of the					
Image: selection of the					
Image: selection of the					
Image: boot stateImage: boot state					
Image: selection of the					
Image: selection of the					
Image: selection of the					
Image: selection of the					
Image: series of the series					
Image: selection of the					
Image: selection of the					
Image: state of the state of					
Image: Note of the second s					
Image: selection of the					
Image: selection of the					
Image: second					

Découverte Prépa	aration > R	téalisation 💙 Conduite	Pilotage Profession	nalisation $>$ Intégration $>$ A	.pprofondissement $>$ Spécialisation $>$ Mai	itrise 🔷 Conception 🔪 Industrialisa	ation Innovation
Documer □ Affichage ⊠ Elève □ Professeur	nts		LYCEE PROFESS		BTS Euro Plastics	P 12 Version « F » : 15/ Date de création 1 Réalisé oar Éric DL	/13 05/2024 3/05/2024 JBOIS
		Rue du Cl	os des Gardes 37400 A	AMBOISE 02 47 23 46 2	0 (Atelier) <u>http://lpchaptal.fr/</u>	plastichaptal@gm	ail.com
 ☑ BAC 3 ans □ BTS 2 ans □ BTS 5 ans □ Autre 	Objectif de	e la séance : DC	SSIER DE	FABRICAT	ION	Temps alloué : 8h TD □ Travaux Dirigés □ Travail Personnel ⊠ Ressources	& 2h TP
• Plan pie	èce						

Découverte Prépa	aration > R	Réalisation 🔪 Conduite 🔪 Pilotage 💙 Professionnalisation 🖉 Intégration 🔰 Approfondissement 💙 Spécialisation 义 Maitrise	Conception > Industrialisation	Innovation
Documer	nts		P 13/13	
Affichage			Version « F » : 15/05/2	2024
🛛 Elève		LYCEE PROFESSIONNEL-AMBOISE	Date de création 13/05	5/2024
Professeur		et Composites	Réalisé par Éric DUBOI	S
□ Information		Rue du Clos des Gardes 37400 AMBOISE 02 47 23 46 20 (Atelier) http://lpchaptal.fr/	plastichaptal@gmail.co	om
🖾 BAC 3 ans	Objectif de	le la séance :	Temps alloué : 8h TD & 2h	n TP
□ BTS 2 ans		DOSSIER DE EARRICATION	Travaux Dirigés	
□ BTS 5 ans		DOJJILK DLI ADNICATION	Travail Personnel	N°
Autre			Ressources	
• Plan ou	tillage			