

# WINNER | ER



Modello Model	Winner 250   ER	Winner 300   ER	Winner 400   ER	Winner 500   ER
Potenzialità cicli ora Capacity (cycle/hour)	240 ÷ 300	300 ÷ 360	360 ÷ 420	420 ÷ 480
Colli movimentabili ciclo Handling packages/cycle	1 - 4	1 - 4	1 - 4	1 - 4
Portata utile max Max load	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg
Azionamenti Drives	Inverter	Inverter	Inverter	Inverter
Potenza assorbita Absorbed power	1,2 kW	1,8 kW	2,5 kW	4 kW
Assi controllati Controlled axes	4	4	4	4
Linee servite Served lines	1	1 - 2	1 - 2	1 - 2
Pallet serviti Served pallets	1	1 - 2	1 - 2	1 - 2



- Il Robot **WINNER/ER** rivoluziona il mondo della pallettizzazione con un innovativo sistema che, anziché disperdere l'energia cinetica in forma di calore durante la frenata, ne consente il recupero sotto forma di energia elettrica, nuovamente spendibile per l'alimentazione dei suoi dispositivi elettrici.
- Il sistema di contenimento e recupero dei costi energetici denominato **K.E.R.S.** (Kinetic Energy Recovery System) applicato in seguito ad una evoluzione tecnologica progettuale, consente una importante "riduzione di energia spesa per ogni ciclo di pallettizzazione".
- Struttura in carpenteria metallica verniciata.
- Basamento con ralla dentata e riduttore coassiale.
- Colonna verticale con guide di scorrimento per il braccio.
- Braccio rigido con guide per la traslazione del carrello.
- Carrello scorrevole lungo il braccio con fissaggio per la testa di presa prodotto.
- Testa di presa prodotto rotante di 360° sul proprio asse.
- Soffietto in poliammide a protezione delle guide di scorrimento verticali.
- Linee di produzione servite 1+2 (anche con formati diversi di prodotto contemporaneamente).
- Pallet in pallettizzazione 1+2.
- Numero assi servocontrollati 4.
- Con **WINNER 250/ER** potenzialità di 240 ÷ 300 cicli/ora.
- Con **WINNER 300/ER** potenzialità di 300 ÷ 360 cicli/ora.
- Con **WINNER 400/ER** potenzialità di 360 ÷ 420 cicli/ora.
- Con **WINNER 500/ER** potenzialità di 420 ÷ 480 cicli/ora.
- La potenzialità massima del robot si intende a produzione continua, esclusi i tempi morti derivati dall'eventuale arresto del robot durante le fasi di lavorazione.
- Motoriduttori in corrente alternata e inverter **SEW EURODRIVE**.

The **WINNER/ER** robot revolutionizes the world of palletising with an innovative system which, instead of dispersing the kinetic energy in the form of heat during braking, it allows a recovery in the form of electric power, spendable again for the power supply of its electrical devices.

The controlling and recovery of energy costs system called **K.E.R.S.** (Kinetic Energy Recovery System) applied in response to a design technological evolution, allows an important "energy reduction for each palletising cycle".

- Painted metal frame.
- Base with toothed fifth wheel and coaxial reduction gear.
- Vertical column with slipping guides for the arm.
- Fixed arm with guides for carriage traverse.
- Carriage slipping on the arm with fixing of product picking up head.
- Product picking-up head rotating 360° on its axis.
- Polyamide bellows to protect the vertical sliding guides.
- Production lines served 1+2 (with different product sizes simultaneously also).
- Palletising pallet 1+2.
- Number of servocontrolled axes 4.
- With **WINNER 250/ER** capacity of 240 ÷ 300 cycles/hour.
- With **WINNER 300/ER** capacity of 300 ÷ 360 cycles/hour.
- With **WINNER 400/ER** capacity of 360 ÷ 420 cycles/hour.
- With **WINNER 500/ER** capacity of 420 ÷ 480 cycles/hour.
- The maximum capacity of the robot is referred to continuous production, excluding dead times coming from the eventual stop of the robot during working phases.
- SEW EURODRIVE** gearmotors in A/C and inverter.