



PURTEC

PRODUKTKATALOG



1. Hängende Manipulatoren



2. Säulenmanipulatoren



3. Hubwagen



4. Standardteile



5. Automatisierungstechnik

Hier finden Sie uns!

Königswartha ist wenige Minuten von der 1000jährigen Stadt Bautzen entfernt, die auch das „Zentrum der Oberlausitz“ genannt wird. Bekannt ist Bautzen nicht nur durch die wunderschöne historische Altstadt, sondern auch durch die Sorben, die Angehörige des kleinsten slawischen Volkes sind. Ihnen verdankt die Stadt ihre Zweisprachigkeit, etwas Einmaliges in Deutschland, denn neben Deutsch ist die zweite Amtssprache im Landkreis Bautzen Sorbisch.



PURTEC Engineering GmbH
Kesselhausring 4
02699 Königswartha

Tel.: +(49) 3 59 31 / 166950
Fax: +(49) 3 59 31 / 22431
E-mail: info @purtec.bz
<http://www.purtec.bz>

Ihr Anfahrtsweg zur PURTEC Engineering GmbH:

- A4 Dresden Richtung Görlitz
- A4 in Bautzen West verlassen
- nach links Richtung Hoyerswerda abbiegen
- nach 14 km erreichen Sie Königswartha
- nach ca. 500 m links in die Bahnhofstraße abbiegen (Gewerbepark)
- Richtung Gewerbepark außerhalb Königswartha fahren (geradeaus Richtung Wald)
- nach ca. 1 km der Ausschilderung im Gewerbegebiet folgen

PURTEC Engineering GmbH – Das auf 2500 qm in Königswartha ansässige Unternehmen wurde 1995 von Geschäftsführer Dipl.-Ing. Roland Lange gegründet. Es ging aus dem damaligen Ingenieur-Büro PURTEC hervor, dessen Schwerpunkt in der Beratung von Unternehmen zur Gestaltung ergonomischer Arbeitsplätze und Einsatz moderner Technologien bestand. Seitdem entwickelte sich PURTEC zu einem Spezialisten für Handhabungs-, Förder- und Automatisierungstechnik.

Qualifizierte Ingenieure, Techniker und Facharbeiter realisieren Projekte die in verschiedensten Industriezweigen weltweit Anerkennung finden. Das PURTEC Team qualifiziert seine zukünftigen Mitarbeiter über eine eigene Lehrausbildung seit 1998 und unterstützt Studenten bei ihren Praktika. Sehr stark ausgeprägt ist die Forschungs- und Entwicklungsarbeit im Unternehmen, auf dessen Basis innovative Lösungen in der Praxis entsprechende Anwendungen fanden.

Auf Basis vorzeigbarer Referenzen, der Zertifizierung nach DIN EN ISO 9001 und der Zulassung als anerkannter Schweißbetrieb nach DIN 18800-7 sichert PURTEC zuverlässig Qualitätsprodukte, mit termingerechter Auftragserfüllung.

PURTEC bietet aus eigener Konstruktion und Fertigung kundenspezifische Lösungen im Bereich des Sondermaschinenbaus mit folgenden Schwerpunkten an:

- Manipulatoren, Balancer (auf Säule oder deckenverfahrbar bzw. abgehangen)
- Portale mit Schienensystem zur Aufnahme von Lasthebesystemen
- Hebehilfen, Hubwagen, einfache Hebesysteme, Applikationen für Gabelstapler
- Fördereinrichtungen, Transportgestelle, Lagersysteme, Montagehilfsvorrichtungen
- Spezialgreifer, Vorrichtungen (mechanisch, pneumatisch, elektrisch, hydraulisch)
- Modifizierung vorhandener Anlagen, Generalüberholung, Montage und Serviceleistungen
- darüber hinaus bieten wir Kapazitäten in der Lohnfertigung für den Bereich CNC Bearbeitung, der Fertigung von Schweißkonstruktionen, der Konstruktion und Projektbetreuung an.

PURTEC übernimmt die UVV-Prüfung für unsere gelieferten Produkte sowie für Fremdgeräte in ihrem Haus und sichert Ihnen einen 24h Service!



Abkürzungsverzeichnis

SMP	S äulen- M anipulator mit P arallelogrammausleger
HMP	H ängender M anipulator mit P arallelogrammausleger
HMP	H ängender M anipulator mit Doppel - P arallelogramm
SMK	S äulen- M anipulator mit K nickarmausleger
SMK S	S äulen- M anipulator mit K nickarm + S tarrer Hubachse
HMK	H ängender M anipulator mit K nickarm
HMK	H ängender M anipulator mit K nickarm + S tarrer Hubachse
HMS	H ängender M anipulator mit S tarrer Hubachse
SMS	S äulen- M anipulator mit S tarrer Hubachse

Zusatz

K	Knickarm
S	Starre Hubachse
T	Teleskop

Antriebsart

- **ELA** Elektrischer **L**inear **A**ntrieb
- **ES** Elektrisch **S**eilzug
- **ESB** Elektrischer **S**eil-Balancer
- **EZ** Elektro- **Z**ylinder
- **K** Kettenzug
- **PLA** Pneumatischer **L**inear **A**ntrieb
- **PS** Pneumatischer **S**eilzug
- **PZ** Pneumatik **Z**ylinder

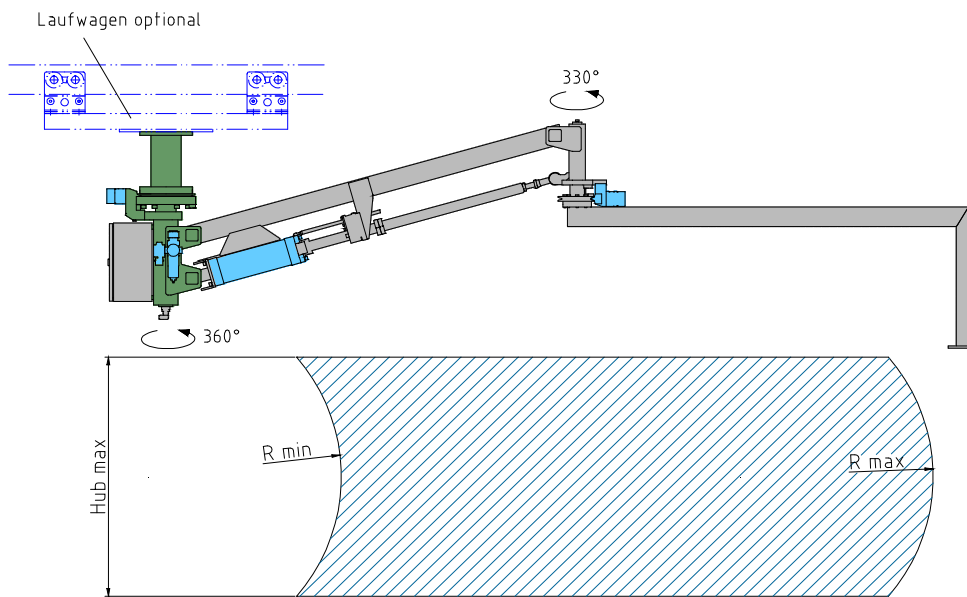
Standard Manipulatoren hängend

- 1-01 Hängender Manipulator mit Parallelogrammausleger (HMP-2PZ-S/M/XL)
- 1-02 Hängender Manipulator mit Parallelogrammausleger (HMP-PZ)
- 1-03 Hängender Manipulator mit Doppel-Parallelogramm (HMPP-PZ)
- 1-04 Hängender Manipulator mit Doppel-Parallelogramm (HMPP-K/ES)
- 1-05 Hängender Manipulator mit Knickarmausleger (HMK-PZ)
- 1-06 Hängender Manipulator mit Knickarmausleger (HMK-ES/ESB)
- 1-07 Hängender Manipulator mit Linearhubachse (HMS-K/ES)
- 1-08 Hängender Manipulator mit Linearhubachse (HMS-PZ)
- 1-09 Beispiele für Sonderlösungen

HMP-2PZ (S - M - XL)

Hängender Manipulator mit Parallelogrammausleger

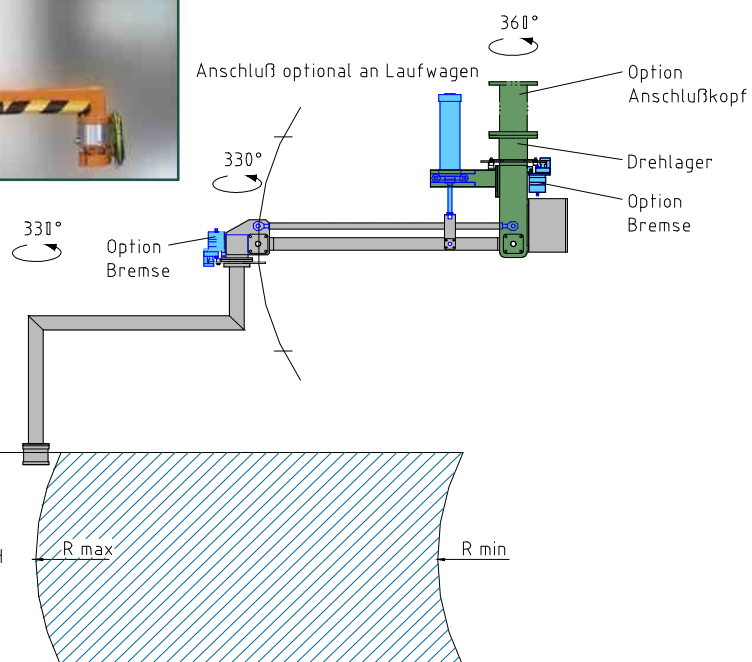
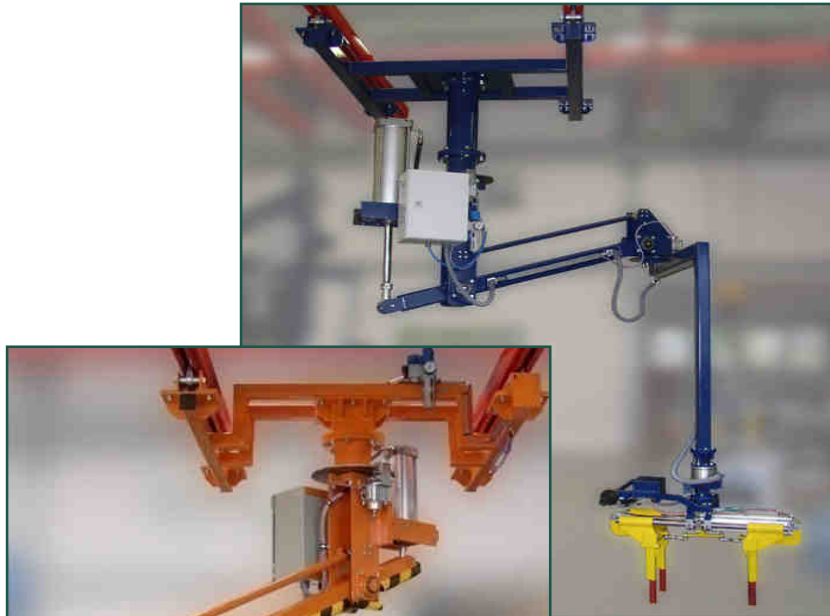
Huberzeugung:	2 Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Druckluftanschluss:	6 bar



Typ S			Typ M			Typ XL		
Radius	Tragfähigkeit	Hub	Radius	Tragfähigkeit	Hub	Radius	Tragfähigkeit	Hub
2.200	90	1.200	2.500	160	1.400	2.500	400	1.250
2.400	85	1.300	2.600	155	1.450	2.600	385	1.300
2.500	80	1.400	2.800	140	1.600	2.800	350	1.450
2.600	75	1.450	3.000	130	1.700	3.000	330	1.550
2.800	70	1.550	3.250	120	1.890	3.250	300	1.700
3.000	65	1.700	3.500	110	2.050	3.500	280	1.850
3.250	60	1.850	3.750	95	2.200	3.750	240	2.000
3.500	55	2.000	4.000	80	2.350	4.000	200	2.150

HMP-PZ

Hängender Manipulator mit Parallelogrammausleger

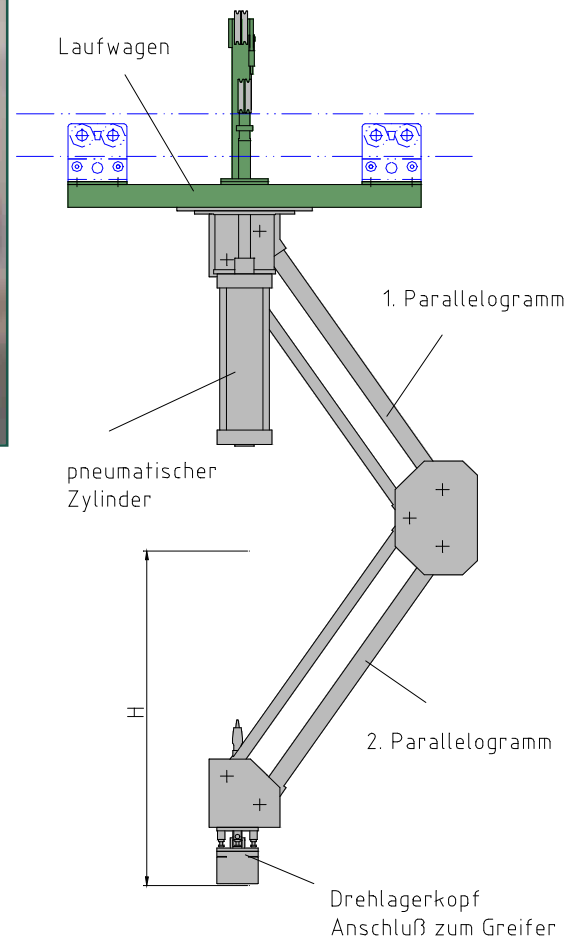


Huberzeugung:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	50 kg – 400 kg
Arbeitsradius max.:	2.500 mm – 4.000 mm
Arbeitsradius min.:	500 mm
Hub:	200 mm – 1.600 mm
Druckluftanschluss:	6 bar

Hängende Manipulatoren

HMPP-PZ

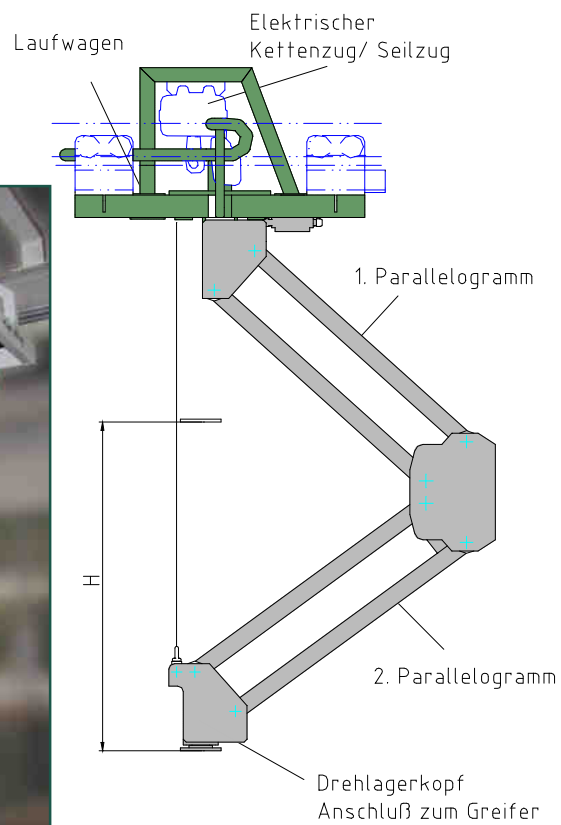
Hängender Manipulator mit Doppel-Parallelogramm



Huberzeugung:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	80 kg - 200 kg
Hub:	1.000 mm - 1.650 mm
Druckluftanschluss:	6 bar

HMPP-K / ES

Hängender Manipulator mit Doppelparallelogramm



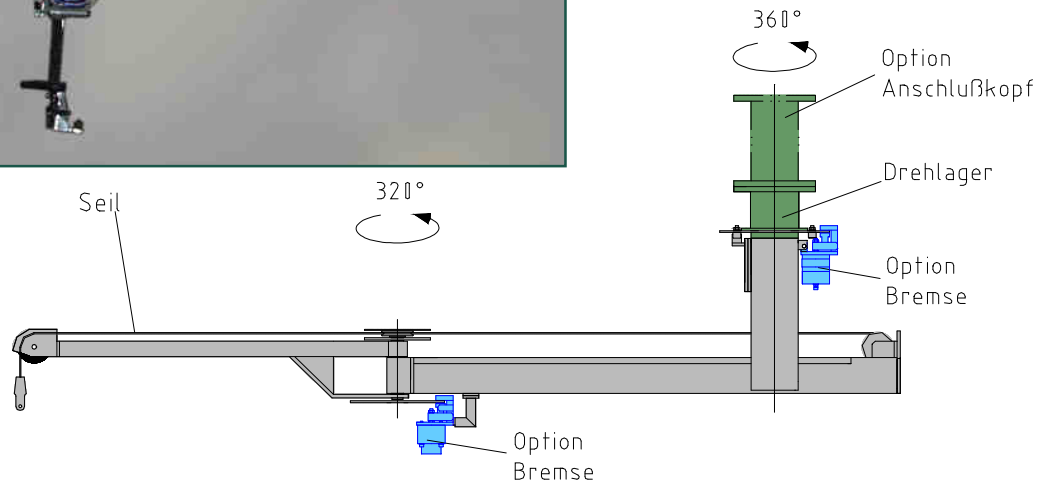
Huberzeugung:	Kettenzug / Seilzug
Steuerung:	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	80 kg - 400 kg
Hub:	1.000 mm – 1.600 mm
Betriebsspannung:	400 V / 50 Hz

HMK-PZ

Hängender Manipulator mit Knickarmausleger



Anschluß optional an Laufwagen



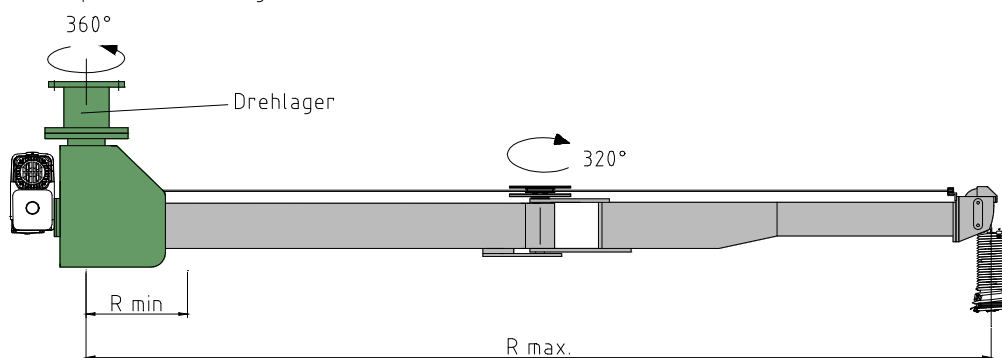
Huberzeugung:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	40 kg – 110 kg
Arbeitsradius:	2.400 mm – 2.800 mm
Hub:	400 mm - 1.100 mm
Druckluftanschluss:	6 bar

HMK- ES

Hängender Manipulator mit Knickarmausleger



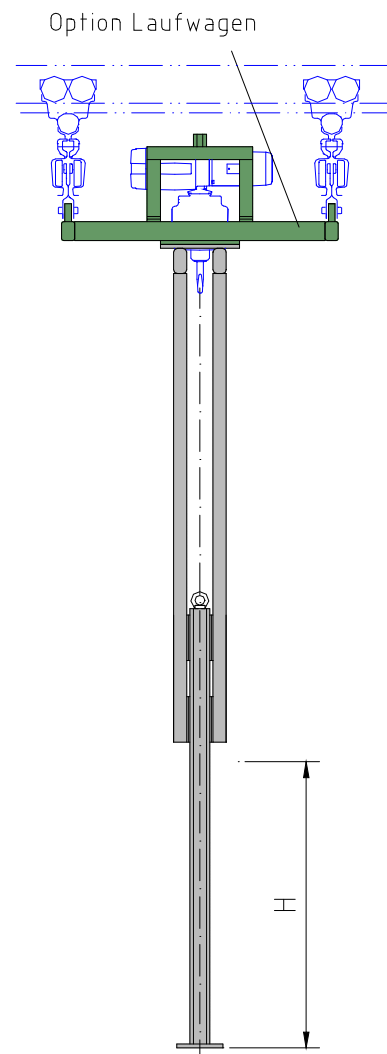
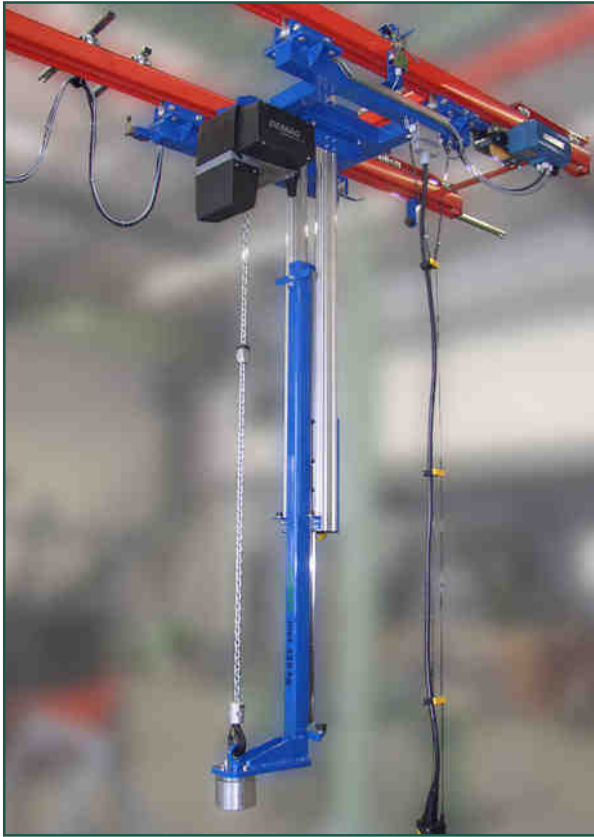
Anschluß optimal an Laufwagen



Huberzeugung:	Seilzug	Seilbalancer
Steuerung:	Auf-Ab	Balance
Tragfähigkeit:	80 kg – 320 kg	60 - 240 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm – 4.000 mm	2.500 mm – 4.000 mm
Hub:	600 mm - 2.000 mm	2.000 mm
Betriebsspannung:	400 V 50 Hz	230 V 50 Hz

HMS - K / ES

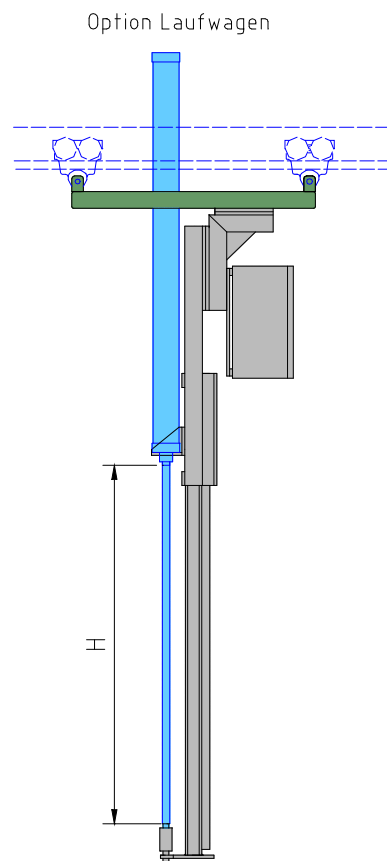
Schienenverfahrbare Hubachse



Huberzeugung:	Elektrischer Kettenzug	Elektrischer Seilzug
Steuerung:	Auf-Ab	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	60 kg - 500 kg	max. 250 kg
Hub:	300 mm - 1.800 mm	max. 2.000 mm
Betriebsspannung:	400V / 50 Hz	400V / 50 Hz

HMS- PZ

Schienenverfahrbare Hubachse



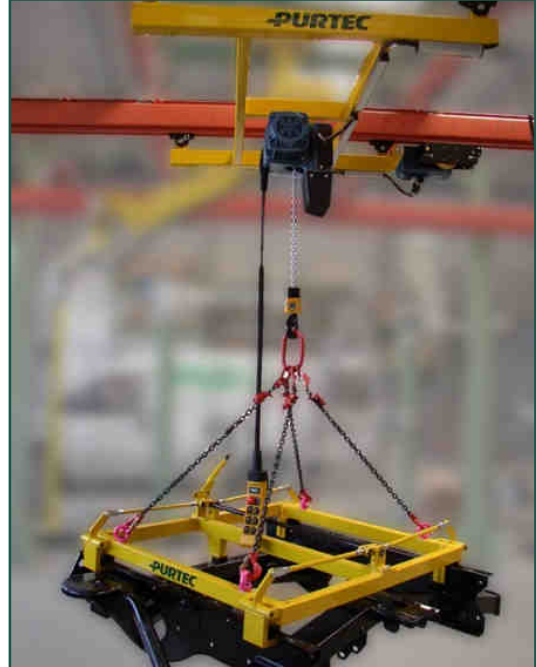
Huberzeugung durch:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	80 kg – 300 kg
Hub:	500 mm - 1.600 mm
Druckluftanschluss:	6 bar

Hängende Manipulatoren

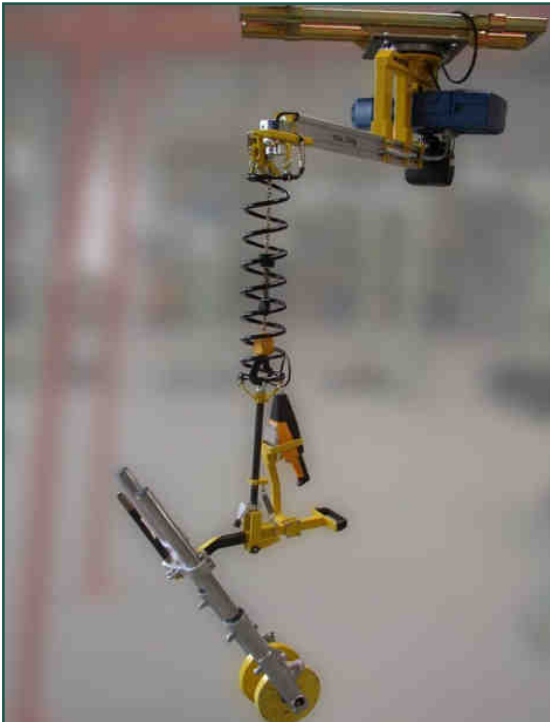
Beispiele für Sonderlösungen



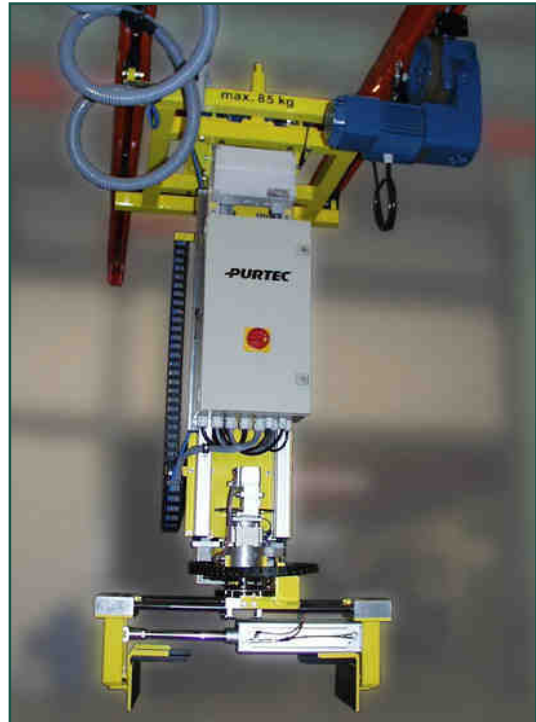
Schienenverfahrbarer Manipulator mit Teleskopausleger, Huberzeugung durch Kettenzug



Kettenzug im Laufwagen mit Fahrtrieb im Schienen-System mit Greifer für Achsmodule



Schienenverfahrbarer Manipulator mit Einfachausleger, Huberzeugung durch Kettenzug



Funkferngesteuerte schienenverfahrbare Hubachse mit Kistengreifer, alle Bewegungen angetrieben

Beispiele für Sonderlösungen



Schienenverfahbarer Manipulator mit starrer Hubachse, Huberzeugung durch Kettenzug



Schienenverfahbarer Manipulator mit starrer Hubachse, Huberzeugung durch Kettenzug



Schienenverfahbarer Manipulator mit starrer Hubachse, Huberzeugung durch liegenden Pneumatikzylinder mit Seilumlenkung



Schienenverfahbarer Manipulator mit starrer Hubachse, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder

Hängende Manipulatoren

Beispiele für Sonderlösungen



Schienen-verfahrbare Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



Schienenverfahrbare Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder, Laufwagen mit integriertem Fahrantrieb und Bremse



Hängend montierter Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



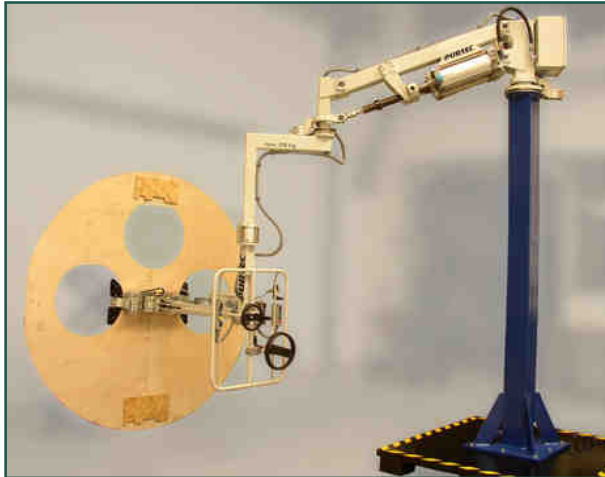
Schienenverfahrbare Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder, Laufwagen mit integriertem Bremse

Standard Manipulatoren Säule

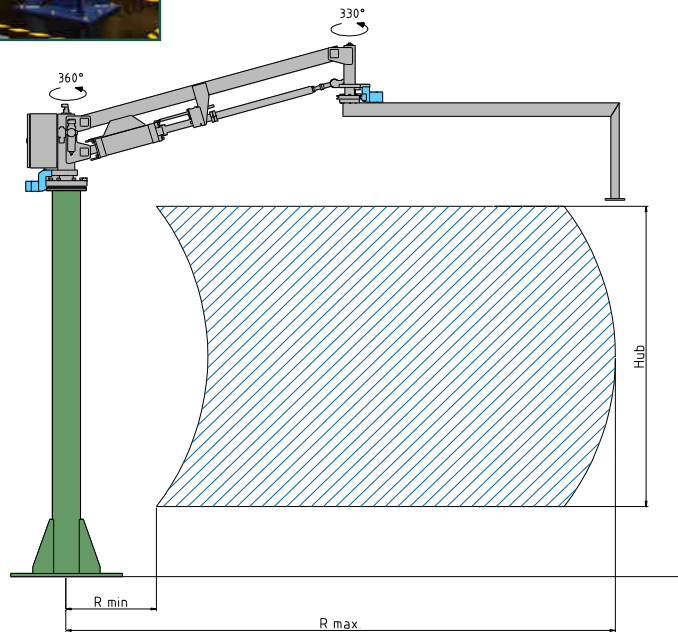
- 2-01 Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger
(SMP-2PZ S/M/XL))
- 2-02 Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger
(SMP-PZ)
- 2-03 Säulenmanipulator mit Knickarm
(SMK-PZ)
- 2-04 Säulenmanipulator mit Knickarm
(SMK-ES/ESB)
- 2-05 Säulenmanipulator mit Knickarm
(SMK-K)
- 2-06 Säulenmanipulator mit Knickarm
(SMK S-ES)
- 2-07 Säulenmanipulator mit Knickarm
(SMK S-PZ)
- 2-08 Säulen mit Ausleger und Kettenzug / Seilzug
(SSK-K/ES)
- 2-09 Hubsäule mit Knickarm
(SMS-K/ES)
- 2-10 Hubsäule mit Knickarm und Linearantrieb
(SMS K-PLA)
- 2-11 Säulenmanipulator mit Knickarm
(SAPALEM)
- 2-12 Beispiele für Sonderlösungen

SMP-2PZ (S – M – XL)

Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger



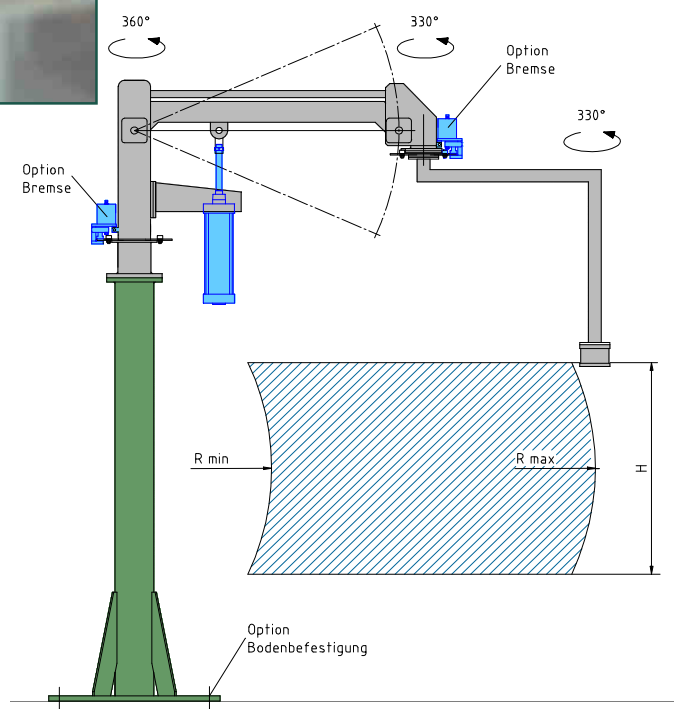
Huberzeugung:	2 Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Druckluftanschluss:	6 bar



Typ S			Typ M			Typ XL		
Radius	Tragfähigkeit	Hub	Radius	Tragfähigkeit	Hub	Radius	Tragfähigkeit	Hub
2.200	90	1.200	2.500	160	1.400	2.500	400	1.250
2.400	85	1.300	2.600	155	1.450	2.600	385	1.300
2.500	80	1.400	2.800	140	1.600	2.800	350	1.450
2.600	75	1.450	3.000	130	1.700	3.000	330	1.550
2.800	70	1.550	3.250	120	1.890	3.250	300	1.700
3.000	65	1.700	3.500	110	2.050	3.500	280	1.850
3.250	60	1.850	3.750	95	2.200	3.750	240	2.000
3.500	55	2.000	4.000	80	2.350	4.000	200	2.150

SMP-PZ

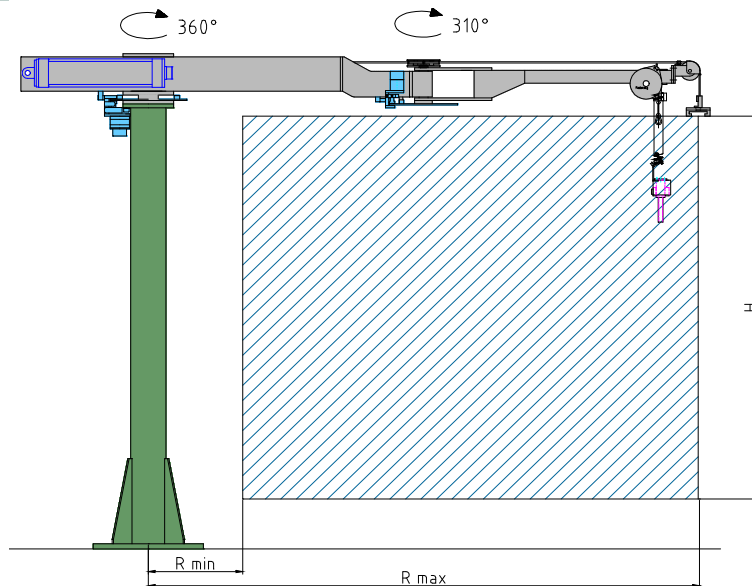
Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger



Huberzeugung:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	50 kg – 400 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm – 3.600 mm
Hub:	500 mm – 1.900 mm
Druckluftanschluss:	6 bar

SMK-PZ

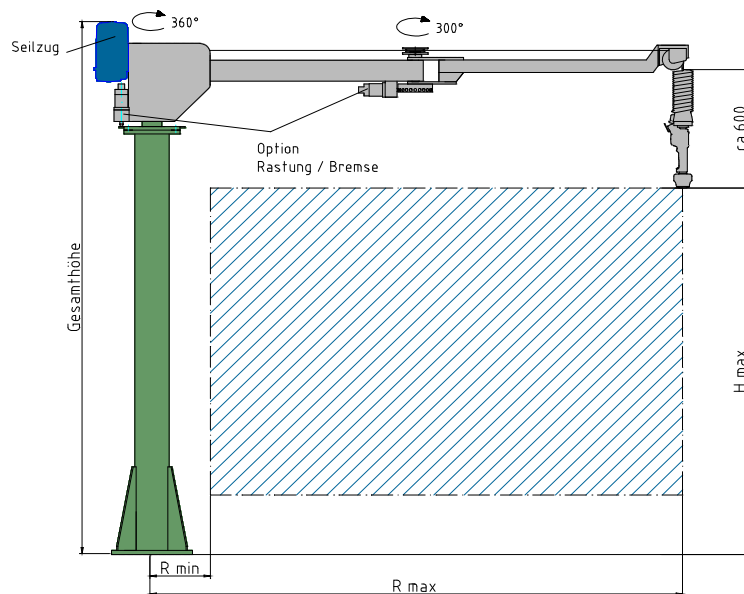
Säulenmanipulator mit Knickarmausleger



Huberzeugung:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	40 kg - 110 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm – 3.000 mm
Hub:	400 mm - 1.800 mm
Druckluftanschluss:	6 bar

SMK-ES / ESB

Säulenmanipulator mit Knickarmausleger



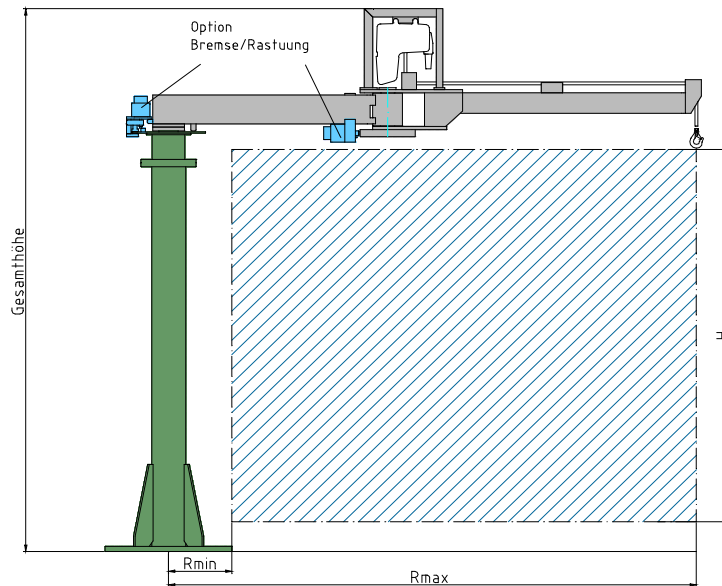
Huberzeugung:	Elektrischer Seilzug / Seilbalancer
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	80 kg - 320 kg
Arbeitsradius:	2.500 – 4.000 mm
Hub:	1.000 mm – 2.000 mm
Betriebsspannung:	400 V 50 Hz / 230V

SMK-K

Säulen mit Knickarmausleger



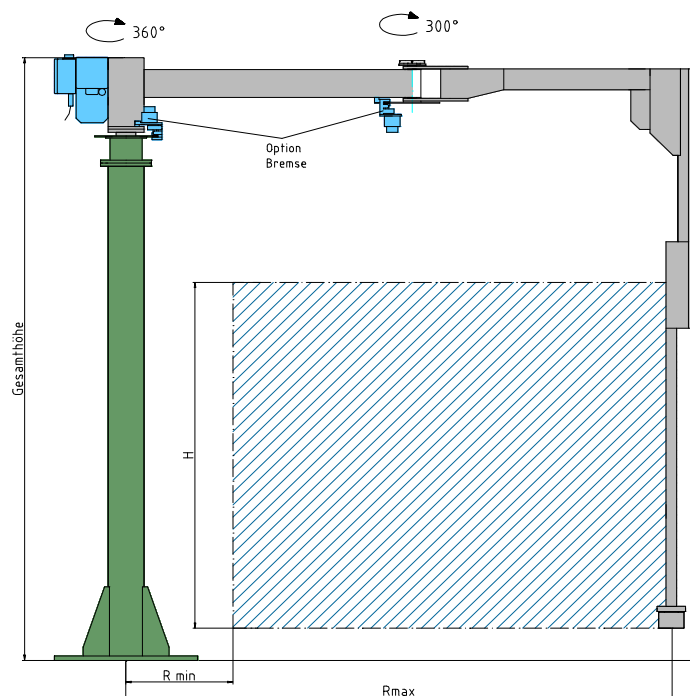
360° 260°



Huberzeugung:	elektrischer Kettenzug
Steuerung:	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	80 kg – 400 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm – 4.000 mm
Hub:	400 mm - 2.000 mm
Betriebsspannung:	400 V / 50 Hz

SMK S - ES

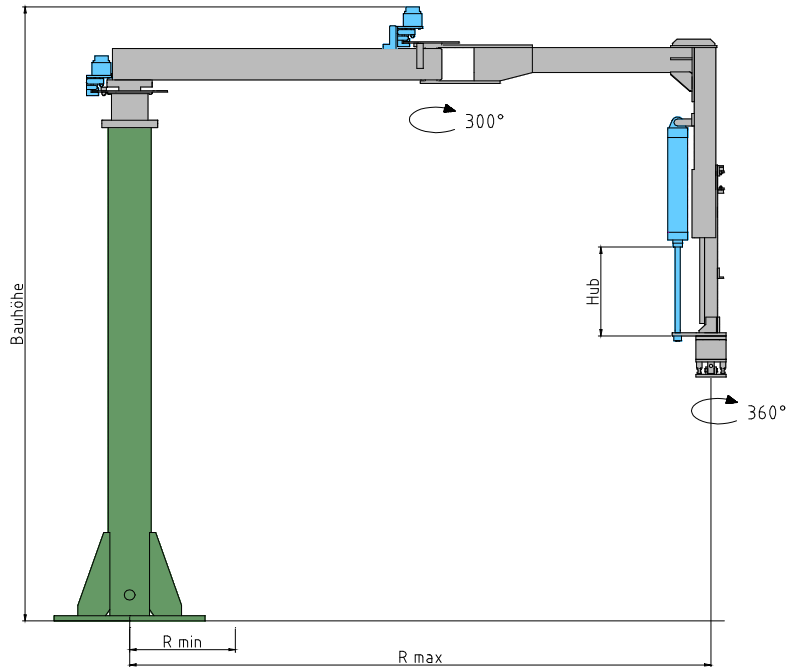
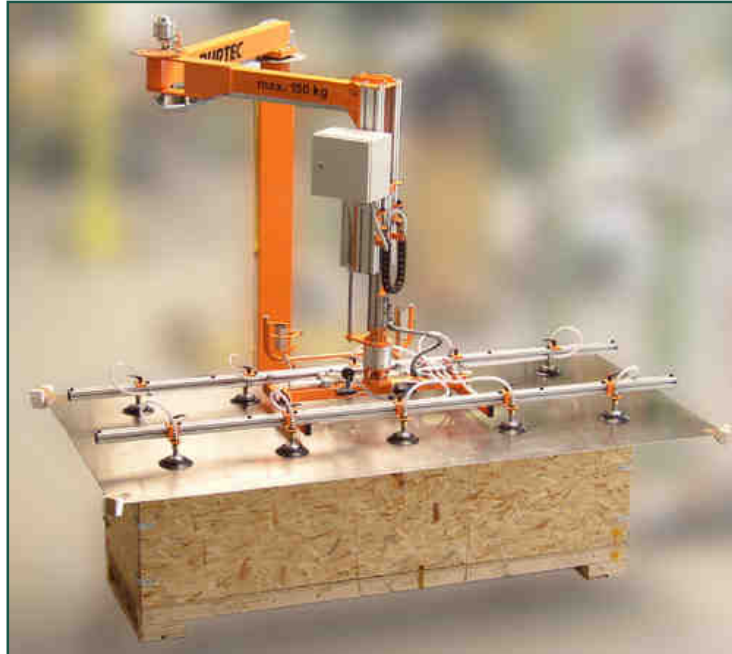
Säulen mit Knickarmausleger und starrer Hubachse am vorderen Ausleger



Huberzeugung:	elektrischer Seilzug
Steuerung:	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	80 kg – 160 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm – 3.000 mm
Hub:	600 mm - 2.000 mm
Betriebsspannung:	400 V / 50 Hz

SMK S - PZ

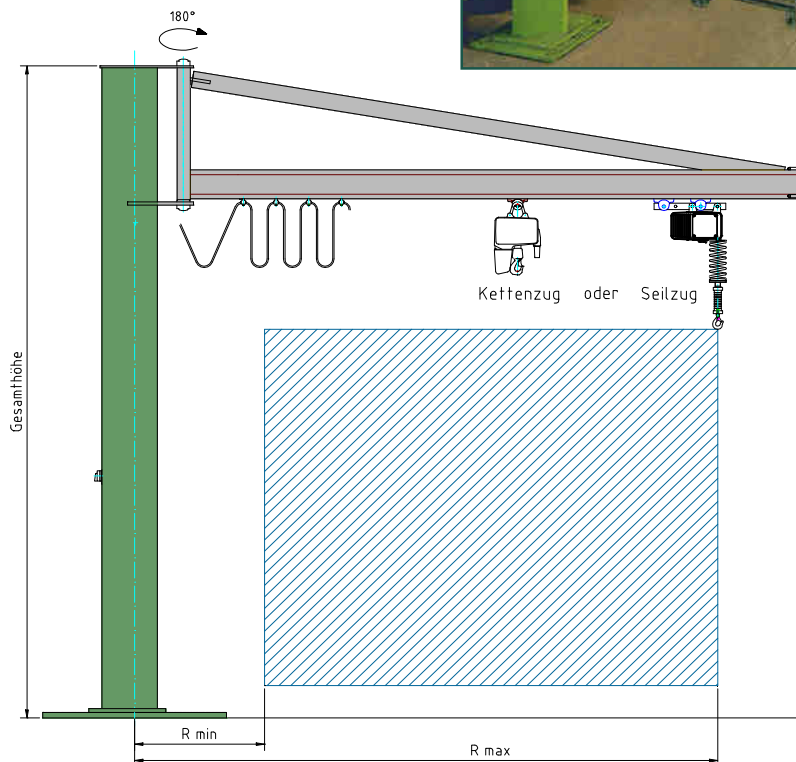
Säule mit Knickarmausleger und starrer Hubachse am vorderen Ausleger



Huberzeugung:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	60 kg - 220 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm
Hub:	300 mm - 800 mm
Betriebsdruck:	6 bar

SSK – K / ES

Säulenschwenkkran

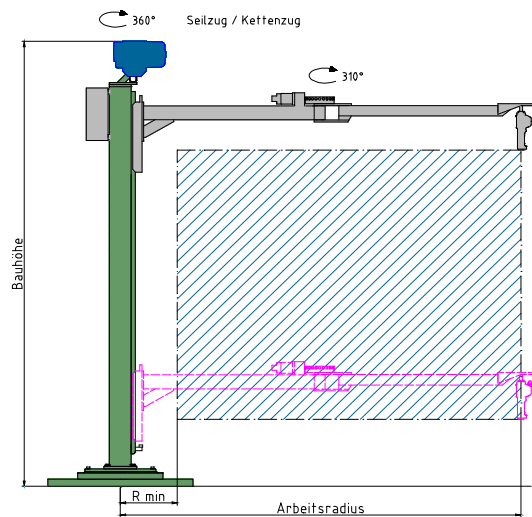
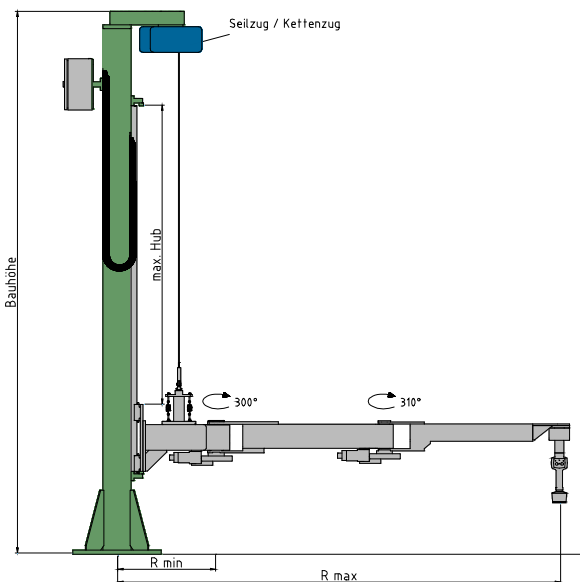


Huberzeugung:	Kettenzug / Seilzug
Steuerung:	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	80 kg – 500 kg / 80 kg – 300 kg
Arbeitsradius:	2.000 mm – 6.000 mm
Hub:	2.000 mm
Betriebsspannung:	400 V / 50 Hz

Säulenmanipulatoren

SMS – K / ES

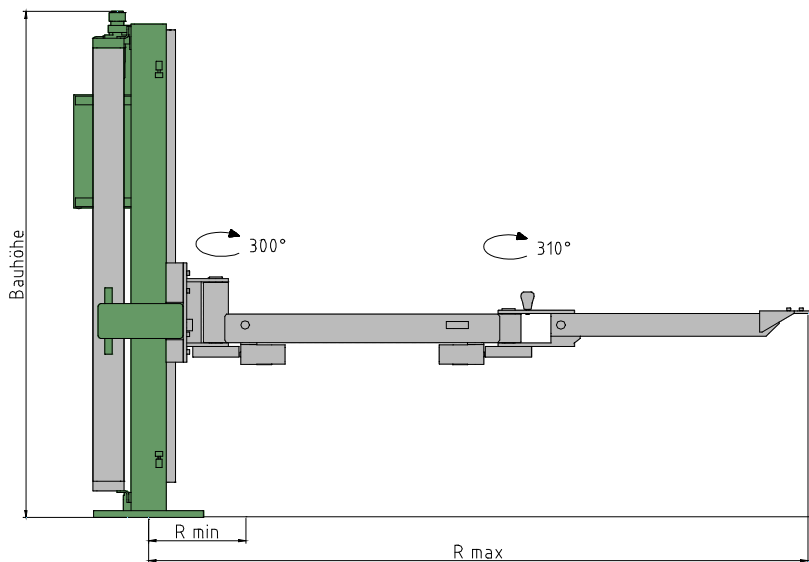
Hubsäule mit Knickarm-Ausleger



Huberzeugung:	Elektrischer Kettenzug / Seilzug
Steuerung:	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	80 kg – 400 kg
Arbeitsradius:	1.250 mm - 3.000 mm
Hub:	500 mm - 1.600 mm
Betriebsspannung:	400V / 50Hz

SMS – PLA

Hubsäule mit Knickarmausleger



Huberzeugung:	Pneumatischer Linearantrieb
Steuerung:	Auf-/Ab
Tragfähigkeit:	80 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm
Hub:	500 mm - 1.600 mm
Druckluftanschluss:	6 bar

SMK SAPALEM



Huberzeugung:	elektrischer Seil-Balancer
Steuerung:	Auf- Ab
Tragfähigkeit:	50 kg - 300 kg
Arbeitsradius:	2.700 mm - 4.700 mm
Hub:	300 mm - 1.800 mm
Betriebsspannung:	230V / 400V (optional)

Beispiele für Sonderlösungen



Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder (liegend)



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger und starrer Hubachse am vorderen Arm, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder

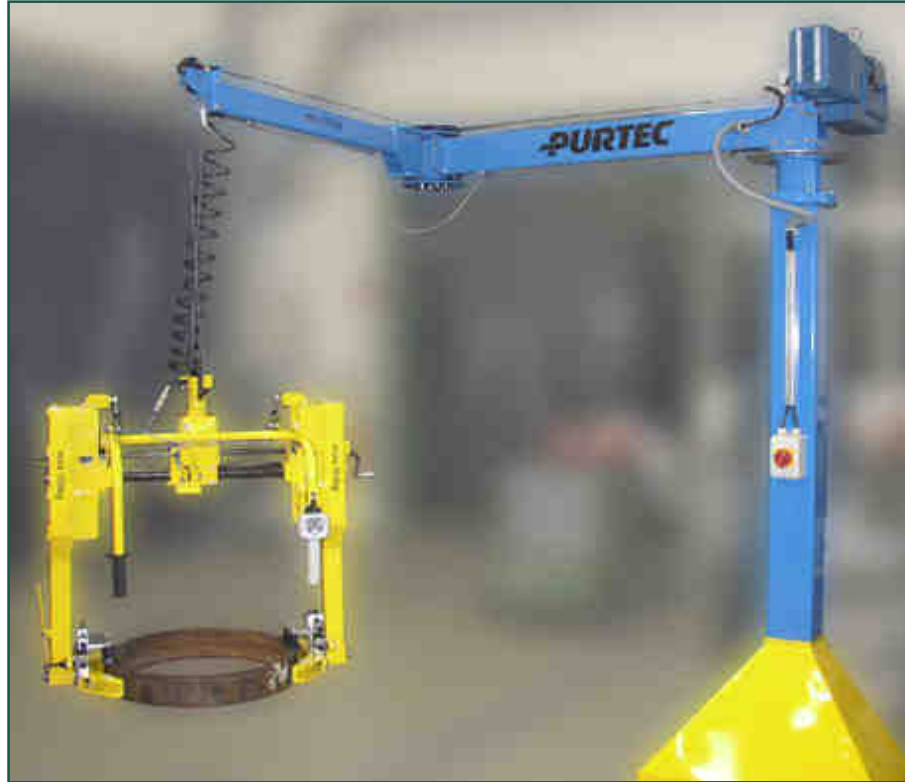


Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder (stehend), vorderer Ausleger hoch



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger, Huberzeugung durch elektrischen Seilzug, stabiler Stand ohne Dübelanker da Säulenfuß aufgelastet ist, Gesamtsystem staplervorfahrbar

Beispiele für Sonderlösungen



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger, Huberzeugung durch elektrischen Seilzug mit Handkraftsteuerung, extra Schutzabdeckung für Manipulator-fuß



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger, Huberzeugung durch elektrischen Seilzug mit Handkraftsteuerung, staplerverfahrbare Bodenplatte



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger, Huberzeugung durch elektrischen Seilzug mit Handkraftsteuerung, Hauptsäule abgewinkelt

Beispiele für Sonderlösungen



Hubsäule mit vorgesetztem Hauptdrehlager (vor Säule), Knickarmausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



Hubsäule mit integriertem Hauptdrehlager und kurzem Teleskopausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



Hubsäule mit integriertem Hauptdrehlager, Knickarmausleger mit elektrischer Rastung, Huberzeugung durch elektrischen Seilbalancer mit Handkraftsteuerung

Beispiele für Sonderlösungen



Kurze Säulen zur Montage auf vorhandener Säule, Ausleger mit manuell verfahrbaren pneumatischen Balancer



Säulenmanipulator mit abgewinkelter Säule und Knickarm-ausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



Säulenmanipulator mit starrem Ausleger, Huberzeugung durch elektrischen Kettenzug



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger, Huberzeugung durch pneumatischen Seilzug

Hubwagen mit kundenspezifischen An-/ Umbauten

3-01 bis 07 Beispiellösungen



Kundenspezifische Lösungen



Kundenspezifische Lösungen



Hubwagen mit telekopierbarer und schwenkbarer Rollenaufnahme, max. 250 kg,



Elektrohydraulischer Hubwagen mit Außenspanngreifer zur Kristallentnahme, max. 250 kg, feinfühliges Fahrsteuerung über Sensorgriffe



Gestellwagen mit Türhaltevorrichtung, max. 30 kg



Elektrohydraulischer Hubwagen mit hydraulischer Rollenwendevorrichtung, max. 1.300 kg

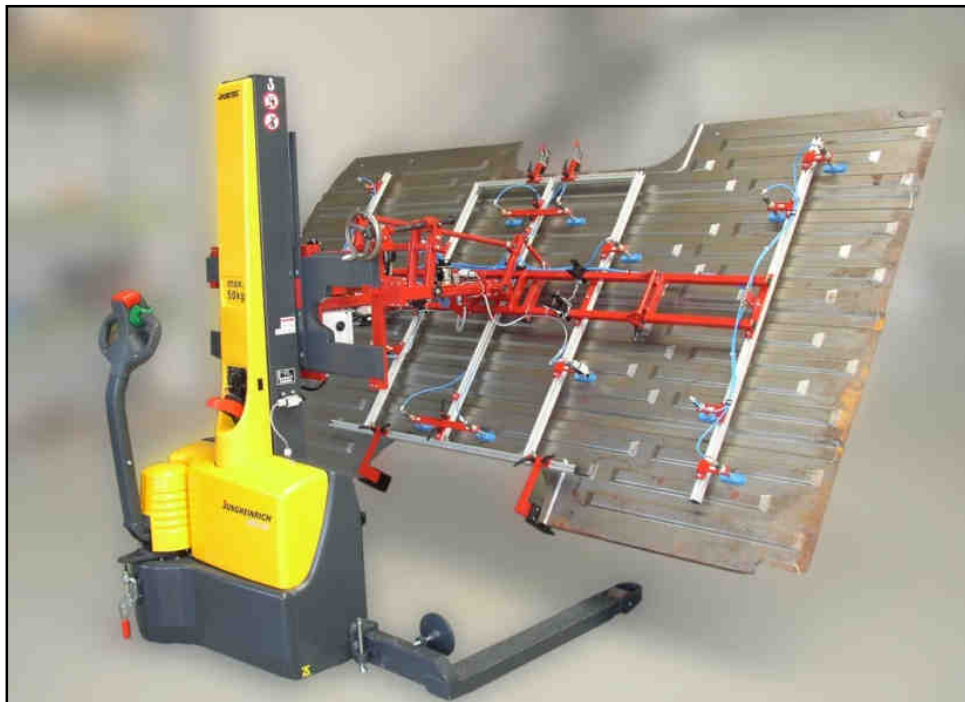
Kundenspezifische Lösungen



Elektrohydraulischer Hubwagen mit Kurbelwellengreifer teleskopierbar, max. 50 kg



Elektromechanischer Hubwagen mit Kurbelwellengreifer schwenkbar, max. 35 kg



Hubwagen mit Sauggreifer für Blechhandling, max. 50 kg

Kundenspezifische Lösungen



Elektromechanischer Hubwagen mit manuellem Fasshandling, max. 50 kg



Elektromechanischer Hubwagen mit Kurbelwellen-greifer, max. 20 kg



Hubwagen mit Schwenkvorrichtung (90°) für Folienspulen max. 300kg



Hubwagen mit Hebevorrichtung für Folienspulen und mechanischer Schwenkvorrichtung (90°)

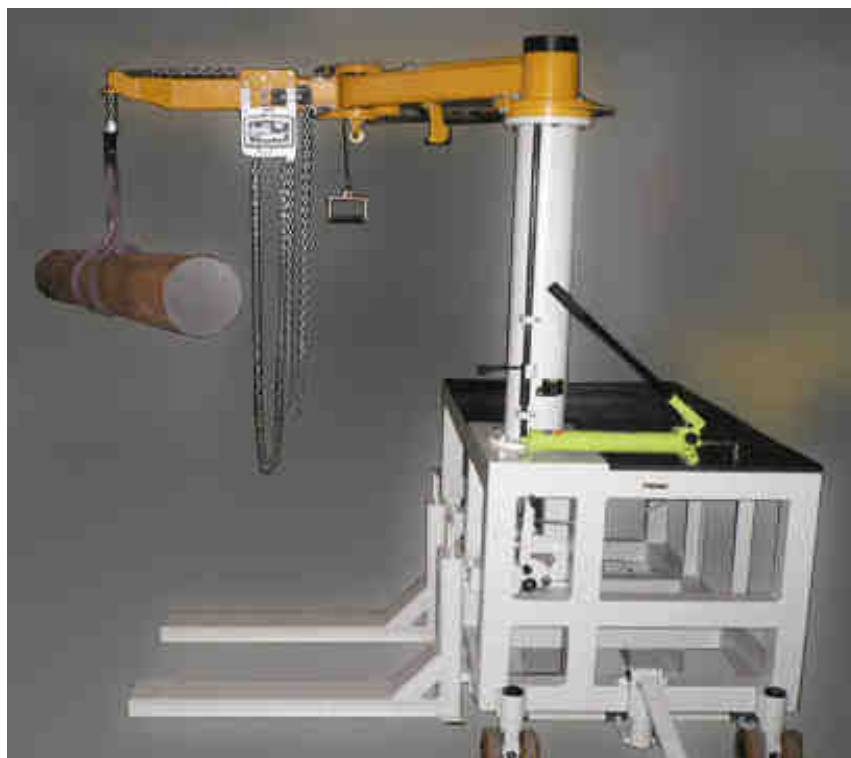
Kundenspezifische Lösungen



Hubwagen für den Vorrichtungswchsel an Bearbeitungszentren, max. 500 kg



Elektrohydraulischer Hochhubwagen mit Außenspanngreifer zur Kristallentnahme, feinfühligste Fahrsteuerung über Sensorgriffe, elektr. Abschneidvorrichtung, max. 250 kg



Montagekranwagen mit Knickarmausleger und mechanischer Abstützung, 1.500 mm Hub über Handkettenzug, Traglast max. 400 kg

Kundenspezifische Lösungen



Elektrohydraulischer Hubwagen mit Spulen-aufnahme, max. 200 kg



Elektrohydraulischer Hubwagen mit mechanischer Faßwendevorrichtung, max. 300 kg



Elektrohydraulischer Hubwagen mit teleskopierbaren schwenkbaren Ausleger und Sauggreifer für Quaderabschnitte, max. 100 kg



Elektrohydraulischer Hubwagen mit Schwenkausleger und Spulengreifer, max. 200 kg

Kundenspezifische Lösungen



Elektromechanischer Hubwagen mit Aufnahmedorn für Differentialgehäuse, max. 35 kg



Exoskelettlare Hebehilfe: zur Unterstützung von Bewegungsabläufen unter Einsatz von minimalem Kraftaufwand



Elektrohydraulischer Hubwagen mit 4-Wegefahwerk, max. 1400 kg



Elektrohydraulischer Hubwagen mit Servoantrieb, Traglast max. 100 kg

4. Standardteile

- 4-01 Staplerverfahrbare Bodenplatte
- 4-02 Mobiler Montagekran
- 4-03 Produktwaage mit Digitalanzeige (P-W-050)
- 4-04 Pneumatischer Fahrtrieb (P-F-038)
- 4-05 Elektromechanische Rastung (P-P-042)
- 4-06 Pneumatische Drehlagerbremse (P-B-029)
- 4-07 Pneumatische Laufwagenbremse (P-B-028)
- 4-08 Pneumatischer Drehsteuergriff (P-P-014)
- 4-09 Pneumatischer Drehselektor (P-P-022)
- 4-10 Schienensystem – Aluminium
- 4-11 Schienensystem – Stahl



Staplerverfahrbare Bodenplatten



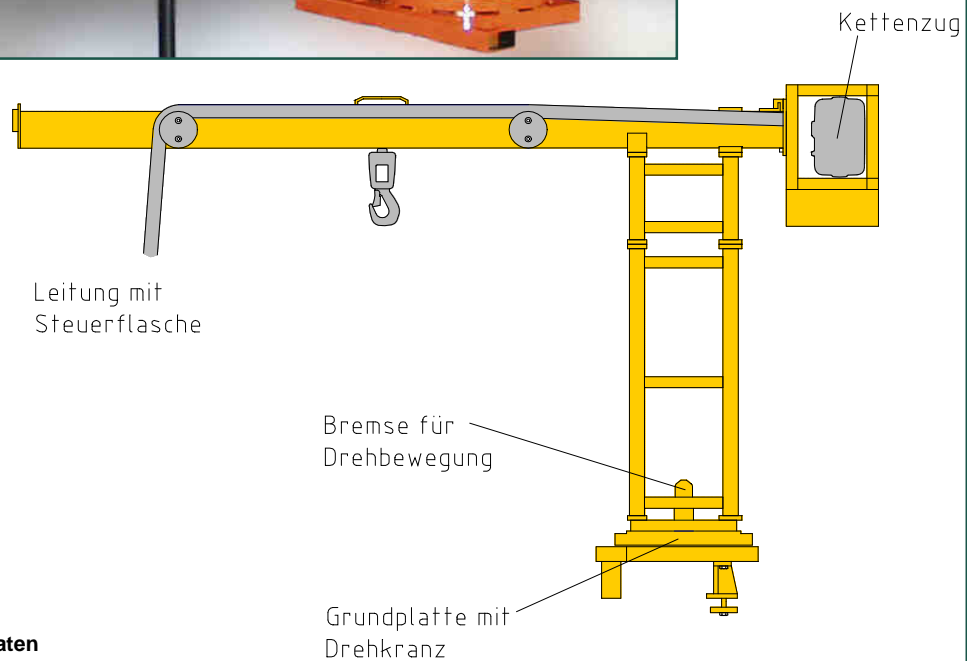
Allgemeine Beschreibung

Eine staplerverfahrbare Bodenplatte ermöglicht eine individuelle Positionierung eines jeden Säulenmanipulators. Mit Hilfe eines Staplers kann die Position jederzeit verändert werden. Ein Andübeln der Grundplatte entfällt somit. Die Größe der Grundplatte richtet sich nach der maximalen Momentbelastung des Manipulators.

Beispielgrößen:

Traglast/ Arbeitsradius	Größe der Bodenplatte
80 kg / 2.500 mm	1.200 x 1.200 mm
160 kg / 3.500 mm	1.600 x 1.600 mm

Mobiler Montagekran



Technische Daten

Tragfähigkeit:	300 kg
Länge Ausleger:	1.500 mm
variable Säulenhöhe:	250 mm, 750 mm
max. Hub:	5.000 mm
Elektr. Anschluss:	220V / 400V
Gewicht:	120 kg

Standardteile

P – W - 050

Waage



Allgemeine Beschreibung

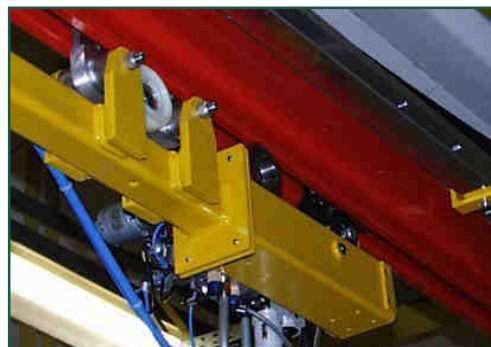
Die Waage dient zur Ermittlung des aktuellen Produktgewichtes während eines Handhabungsvorganges. Die Montage erfolgt an der Anschlussstelle zwischen Manipulator und Greifer. Das Handterminal verfügt über einen separaten Akku mit externem Ladegerät. Eine Weiterleitung der erfassten Messdaten kann über eine Schnittstelle(RS232) erfolgen.

Technische Daten:

Messbereich:	bis max. 200 kg
Genauigkeit:	+/- 100 g

P – P - 038

Pneumatischer Fahrtrieb



Allgemeine Beschreibung

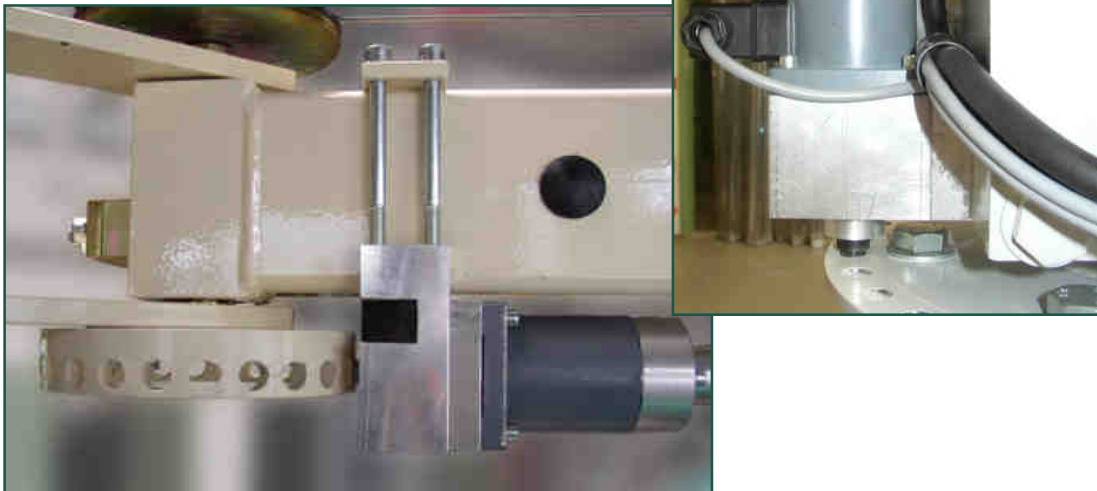
Der pneum. Fahrtrieb wird zum Verfahren von Laufwagen und Manipulatoren innerhalb eines Schienensystems eingesetzt. Er besteht im wesentlichen aus einem einrückbaren und mittels Druckluftmotor und Planetengetriebe angetriebenen Reibrad.

Die Betätigung des pneumatischen Fahrtriebs erfolgt über Bedienelemente am Bediengriff. Die Fahrgeschwindigkeit kann für beide Antriebsrichtungen rechts bzw. links unabhängig voneinander mittels Abluftdrosseln eingestellt werden.

Gewicht:	41 kg
Außenmaße:	360 x 110 x 190 mm
Betriebsdruck:	6 bar
Max. Leistungsaufnahme:	620 W
Medienanschluss:	Ø 12 x 2 mm
Max. Geschwindigkeit:	20 m/min
Max. Umgebungstemperatur:	0 – 40 °C
Relative Luftfeuchtigkeit:	30 – 90 %

P – P - 042

Elektrische Rastung



Allgemeine Beschreibung

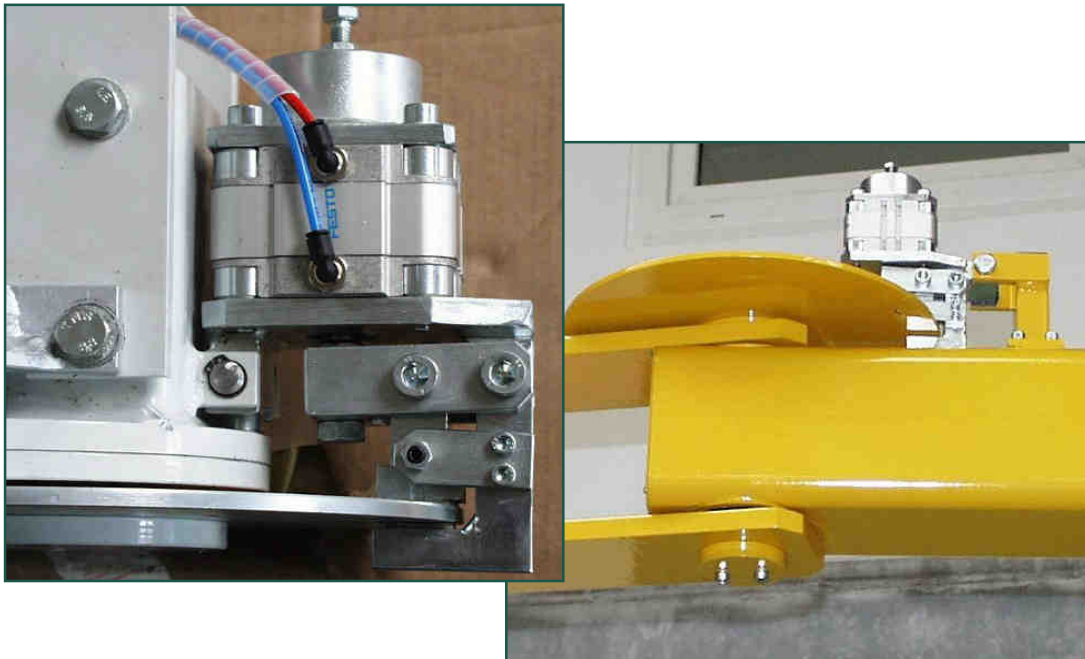
Die Rastung dient der mechanische Verriegelung der Drehachsen. Durch Betätigen des Schalter „Rastung „1““ wird der Rastbolzen in die Rastöffnung gefahren. (Drehachsen werden blockiert) Bei Auswahl der Stellung „0“ wird die Drehbewegung wieder frei gegeben.

Technische Daten

Steuerspannung:	24 V
Medienanschluss:	3 x 0,75
Abmaß Grundkörper:	180 x 70
Abmaß Rastscheibe:	Ø 160 x 30

P – P - 029

Pneumatische Bremse



Allgemeine Beschreibung

Die Bremse dient zum Bremsen der jeweiligen Dreh-Position (Parkstellung, Endstellung). Der Anbau der Bremse erfolgt am Drehlager an der jeweils angepassten Halterung. Durch Betätigen des Schalter „Bremse „1““ wird die Bremsscheibe über eine Bremszange blockiert und erst wieder durch einstellen Bremse „0“ freigegeben.

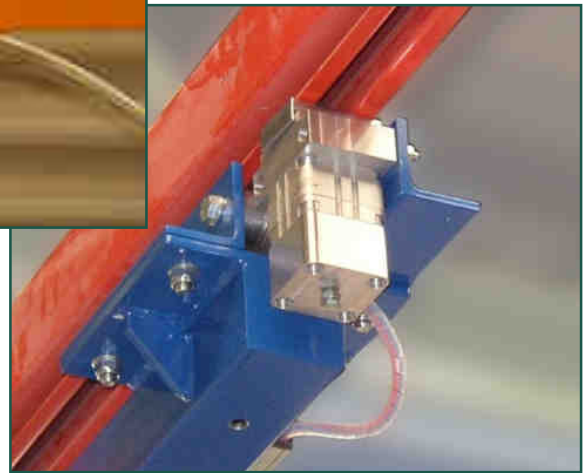
Technische Daten

Außenmaße:	H / B / T	190 x 120 x 90 mm
Betriebsdruck:		6 bar
Medienanschluss:		Ø 4x 0,75 mm
Öffnungsdruck:	min	4,5 bar
Reibkraft:	bei 5 bar	ca. 1.300 N
	bei 6 bar	ca. 1.500 N

Bei einer Bremsscheibe mit Ø 350 mm ergibt sich ein max. Bremsmoment von 227 Nm bzw. 250Nm (5 / 6 bar).

P – P - 028

Pneumatische Laufwagenbremse (Bremse einseitig)



Allgemeine Beschreibung

Die Fahrwagenbremse dient zum Bremsen der jeweiligen Position (Parkstellung, Endstellung). Der Anbau der Bremse erfolgt am Laufwagen mittig zur Laufschiene.

Durch Betätigen des Schalter „Bremse „1“ wird der gesamte Laufwagen in seiner Bewegung innerhalb der Schiene gebremst. Bei der Auswahl „Bremse 0“ wird die Bewegung in der Schiene wieder frei gegeben.

Die einseitig wirkende Bremse kann auch für andere Einsatzfälle modifiziert Anwendung finden.

Technische Daten

Außenmaße:	H / B / T	150 x 96 x 70 mm
Betriebsdruck:		6 bar
Medienanschluss:		Ø 4x 0,75 mm
Öffnungsdruck:	min	4,5 bar
Reibkraft:	bei 5 bar	ca. 850 N
	bei 6 bar	ca. 1.000 N

P – P - 014

Pneumatischer Drehsteuergriff Balanciersteuerung mit Null-Stellungsschalter



Allgemeine Beschreibung

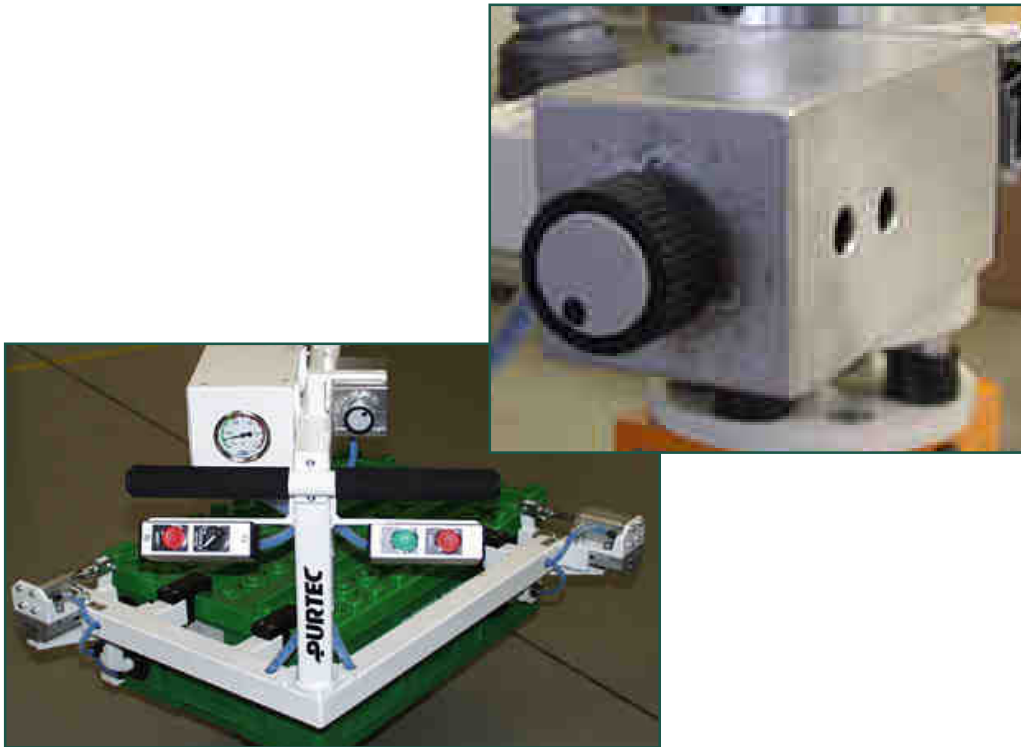
Der Drehgriff dient der pneumatischen Steuerung von Manipulatoren mittels Druckänderung. Die Anpassung des Regelbereiches erfolgt entsprechend den gewünschten Min - Max - Werten. Der Drehgriff wird am Bediengriff der Anlage bzw. des Greifers angebaut. Ein Null-Stellungsschalter ist optional erhältlich.

Technische Daten

Außenmaße:	D / L	Ø 50 x 200 mm
Betriebsdruck:		6 bar
Medienanschluss:		Ø 4x 0,75 mm
Anschlussmaß:	Lochkreis	Ø 30 mm
	Gewinde	4 x M4

P – P - 022

Pneumatischer Drehselektor



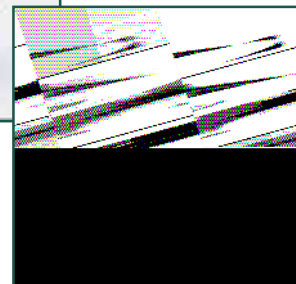
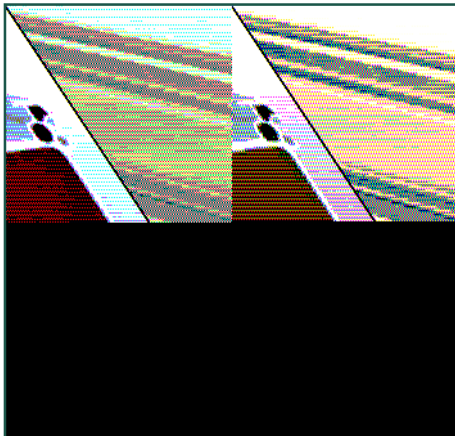
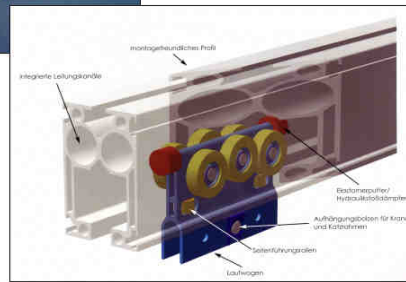
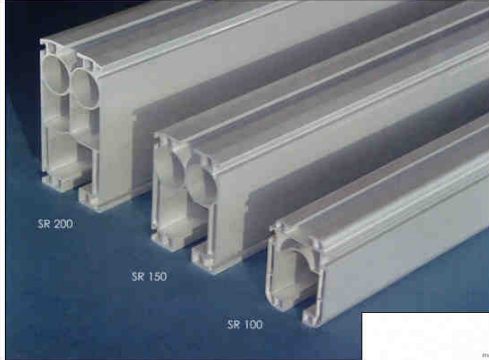
Allgemeine Beschreibung

Der Drehselektor dient der pneumatischen Steuerung von Manipulatoren mittels Druckänderung. Die Anpassung des Regelbereiches erfolgt entsprechend den gewünschten Min / Max - Werten. Der Drehselektor wird am Bediengriff der Anlage bzw. des Greifers angebaut. Ein Null-Stellungsschalter ist optional erhältlich.

Technische Daten

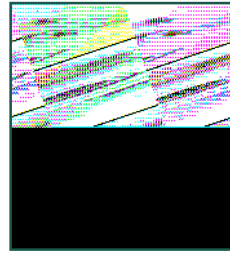
Außenmaße:	D / L	Ø 50 x 200 mm
Betriebsdruck:		6 bar
Medienanschluss:		Ø 4x 0,75 mm
Anschlussmaß:	Lochkreis	Ø 30 mm
	Gewinde	4 x M4

Alu-Schienensystem



Standardteile

Stahl-Schienensystem

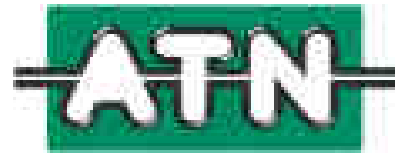


Automatisierungstechnik



Automatisierungstechnik

Auszug aus der Referenzliste



BMW Motorrad



Rexroth
Bosch Group



BOSCH
Technik fürs Leben

Brandenburger



Volkswagen Sachsen GmbH



Somac



GEORG FISCHER
AUTOMOTIVE



HALBERG GUSS

ebmpapst



TMS



GEORG FISCHER
AUTOMOTIVE

TRUMPF

GFC

zusätzlich können wir kurzfristige und qualitätsgerechte Arbeiten anbieten u.a. durch unseren Maschinenpark von:

- drei CNC Bearbeitungszentren mit 3-Achsen mit Bearbeitungsflächen bis zu einer Größe von 1270 x 660 x 610 mm
- einer CNC Drehmaschine mit einer Spitzenhöhe von 170 mm und einer Spitzenweite von 500 mm
- mehreren Konventionellen Drehbänken, Fräs- und Bohrmaschinen
- einem Förster Schweißtische zur Fertigung von Schweißbaugruppen
- sowie einem konventionellen Bohrwerk mit einer Bearbeitungsfläche von 1.060 x 800 x 710 mm



Beispiele für Greifer / Vorrichtungen



PURTEC Engineering GmbH
 Kesselhausring 4
 02699 Königswartha
 Tel. 035931 166950 / Fax 035931 22431
 info@purtec.bz / www.purtec.bz



weitere Anwendungen unter www.purtec.bz