

# PURTEC

## Produktkatalog

*Mit einem Flügelschlag  
Lasten bewegen.*

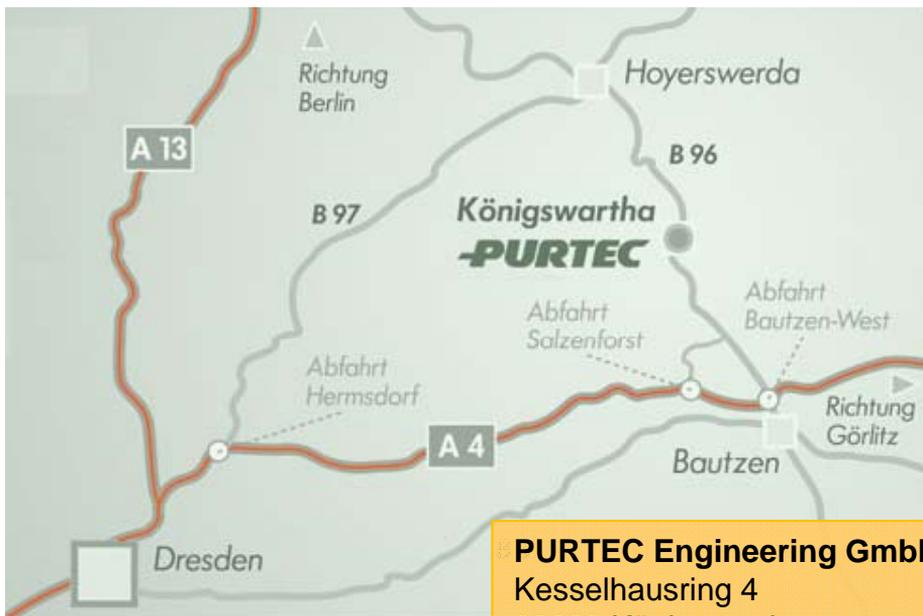
Die Spezialisten  
für Handhabungs-, Förder-  
und Automatisierungstechnik



Projektierung und Realisierung technischer Lösungen.

## Hier finden Sie uns!

Königswartha ist nur wenige Minuten von der 1.000jährigen 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 (0) 35931 166950  
Fax.: +49 (0) 035931 22431  
<http://www.purtec.bz>

### Ihr Anfahrtsweg aus Richtung A4

- A4 Dresden Richtung Görlitz
- Abfahrt Salzenforst (88b)
- Richtung Hoyerswerda
- nach 14 km erreichen Sie Königswartha
- nach ca. 500 m nach links Richtung Gewerbepark abbiegen
- Königswartha geradeaus in Richtung Wald verlassen
- Gewerbegebiet befindet sich im Wald
- im Gewerbegebiet an der 1. Kreuzung nach rechts abbiegen
- in ca. 100 m befindet sich PURTEC

**PURTEC Engineering GmbH** – Das auf 3.000 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 EN ISO 3834-3 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. abgehängt)
- 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

<b>SMP</b>	<b>S</b> äulen- <b>M</b> anipulator mit <b>P</b> arallelogrammausleger
<b>HMP</b>	<b>H</b> ängender <b>M</b> anipulator mit <b>P</b> arallelogrammausleger
<b>HMPP</b>	<b>H</b> ängender <b>M</b> anipulator mit <b>D</b> oppel- <b>P</b> arallelogramm
<b>SKK</b>	<b>S</b> äule mit <b>K</b> nickarm- <b>K</b> ranausleger
<b>SMK</b>	<b>S</b> äulen- <b>M</b> anipulator mit <b>K</b> nickarmausleger
<b>SMK S</b>	<b>S</b> äulen- <b>M</b> anipulator mit <b>K</b> nickarm + <b>S</b> tarrer Hubachse
<b>HMK</b>	<b>H</b> ängender <b>M</b> anipulator mit <b>K</b> nickarm
<b>HMK S</b>	<b>H</b> ängender <b>M</b> anipulator mit <b>K</b> nickarm + <b>S</b> tarrer Hubachse
<b>HMS</b>	<b>H</b> ängender <b>M</b> anipulator mit <b>S</b> tarrer Hubachse
<b>SMS</b>	<b>S</b> äulen- <b>M</b> anipulator mit <b>S</b> tarrer Hubachse

## **Zusatz**

<b>K</b>	Knickarm
<b>KK</b>	Knickarmkran
<b>M</b>	Manipulator
<b>S</b>	Starre Hubachse

## **Antriebsart**

- **ELA** Elektrischer **L**inear **A**ntrieb
- **ES** Elektrisch **S**eilzug
- **ESB** Elektronischer **S**eil-**B**alancer
- **EZ** Elektro- **Z**ylinder
- **K** **K**ettenzug
- **PLA** **P**neumatischer **L**inear **A**ntrieb
- **PS** **P**neumatischer **S**eilzug
- **PZ** **P**neumatik **Z**ylinder

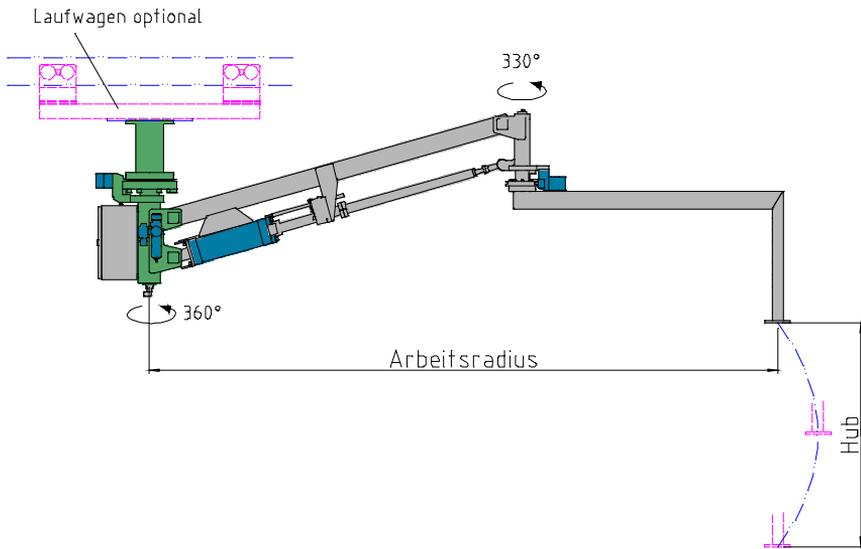
## Standard Manipulatoren hängend

- 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
- 1-10 Beispiele für Sonderlösungen
- 1-11 Beispiele für Sonderlösungen

## HMP-2PZ (S - M - XL)

Hängender Manipulator mit Parallelogrammausleger

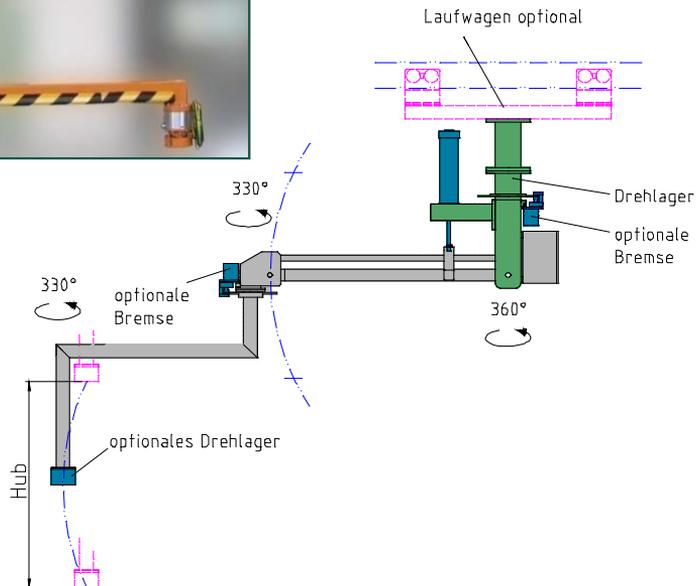
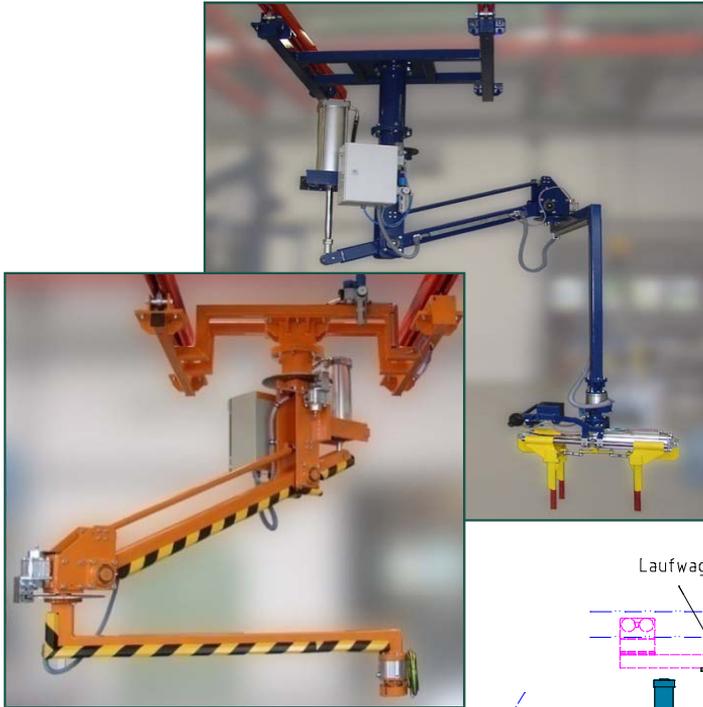
Huberzeugung:	2 Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Druckluftanschluss:	0,8 MPa



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

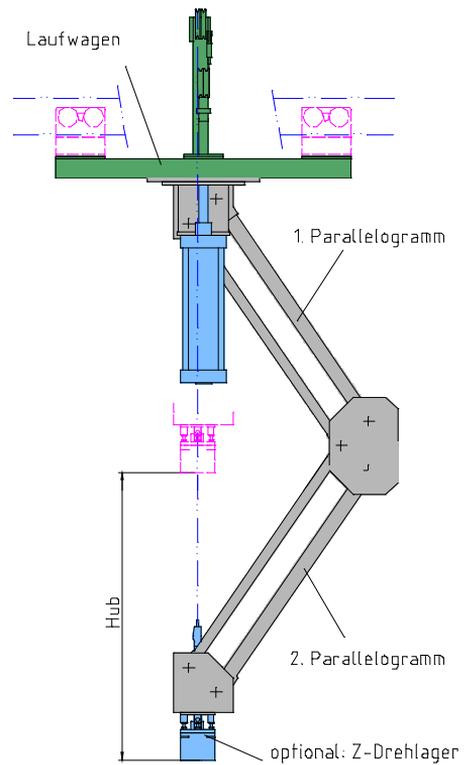
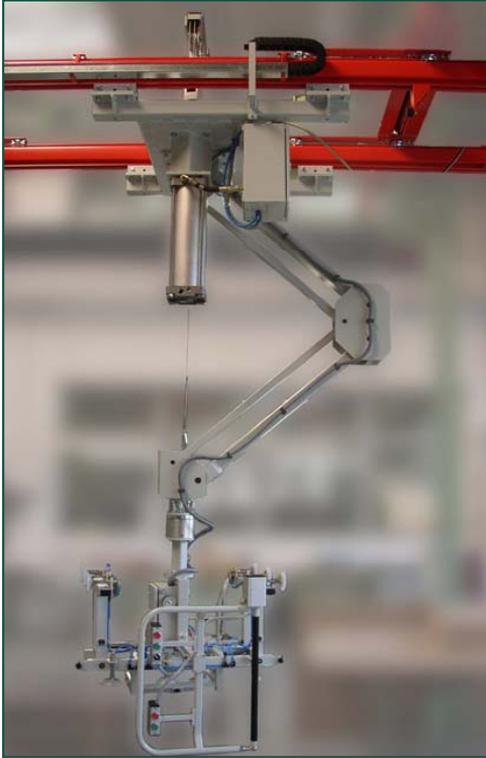
Hängender Manipulator mit Parallelogramm-Ausleger



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:	0,6 MPa

## HMPP-PZ

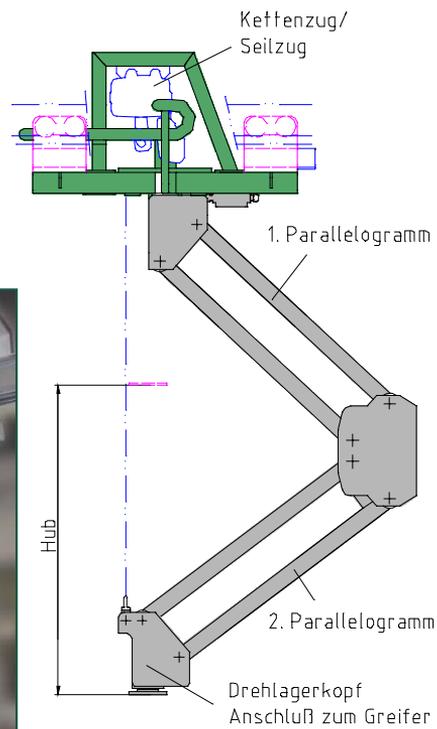
Hängender Manipulator mit Doppel-Parallelogramm



Huberzeugung:	Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	80 kg - 200 kg
Hub:	1.000 mm - 1.650 mm
Druckluftanschluss:	0,6 MPa

## HMPP-K / ES

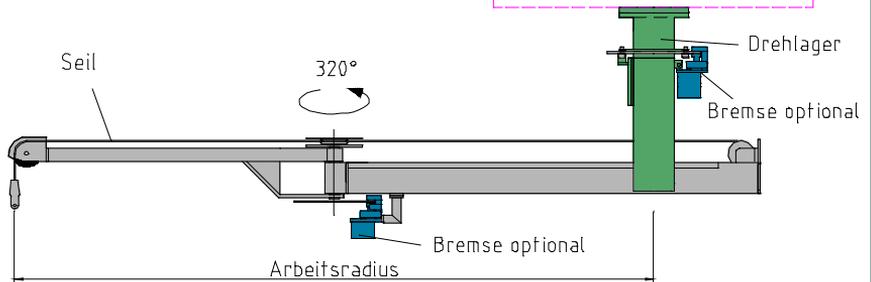
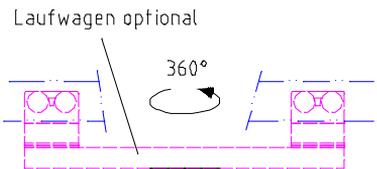
Hängender Manipulator mit Doppelparallelogramm



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

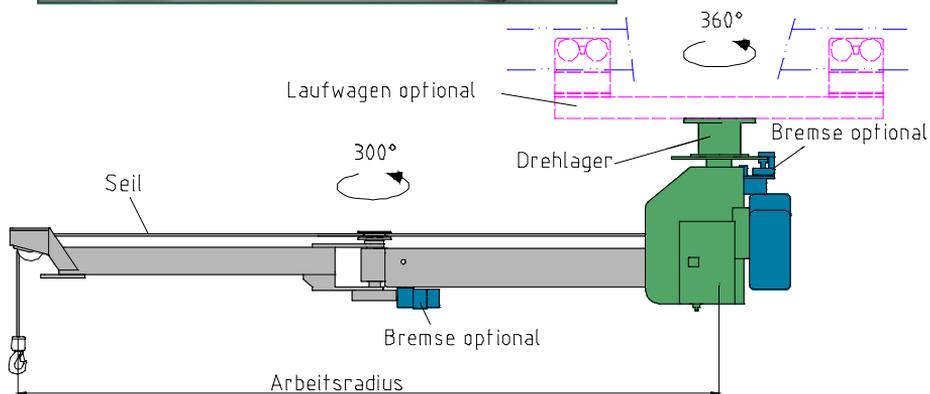
Hängender Manipulator mit Knickarm-Ausleger



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:	0,6 MPa

## HMK- ES

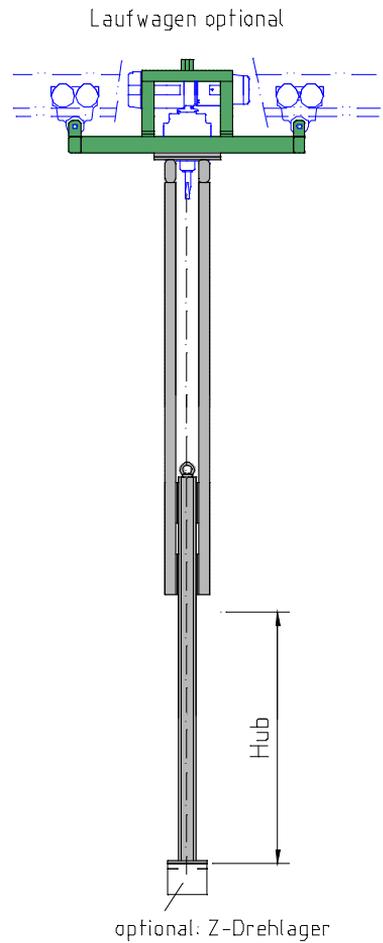
Hängender Manipulator mit Knickarm-Ausleger



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	230/400 V 50 Hz

## HMS - K / ES

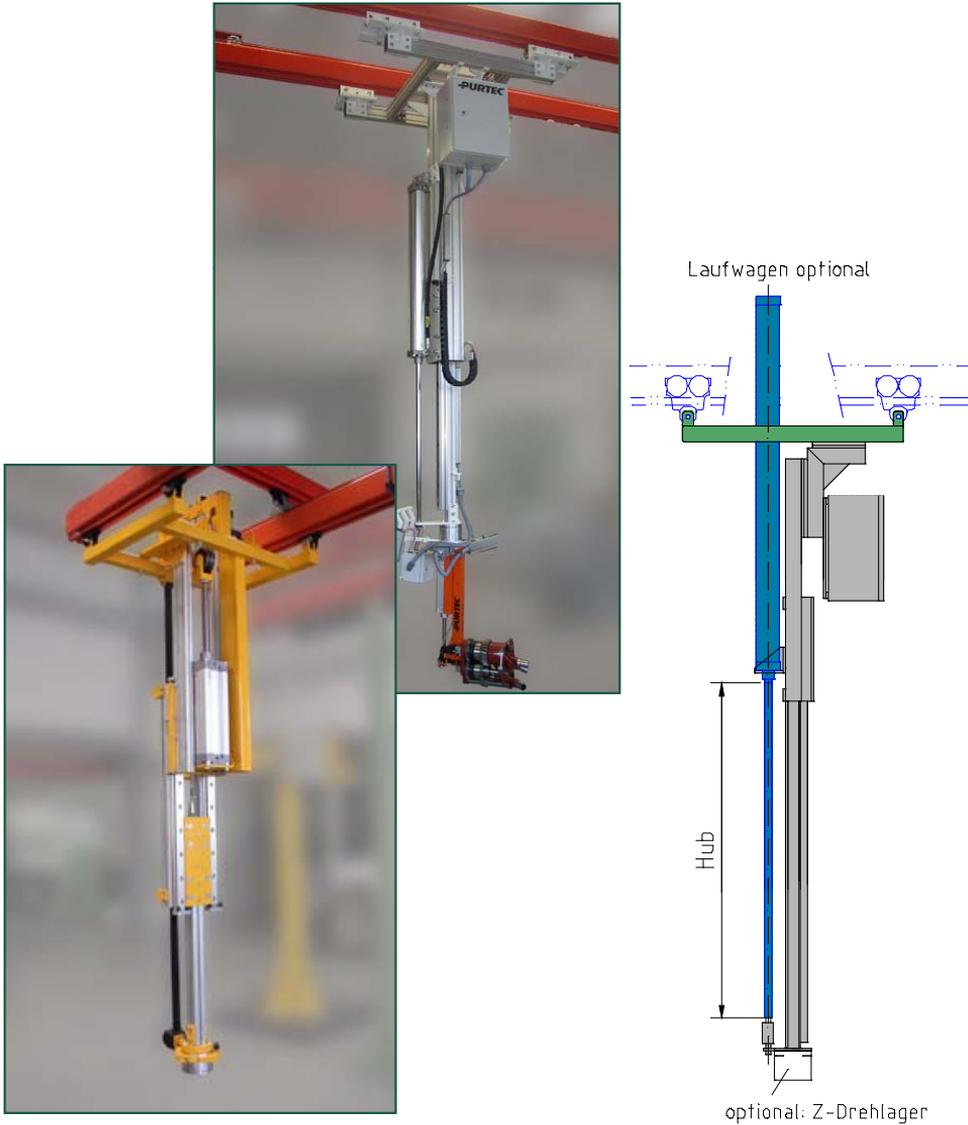
Schienenverfahrbare Hubachse



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:	0,6 MPa

Hängende Manipulatoren

## Beispiele für Sonderlösungen



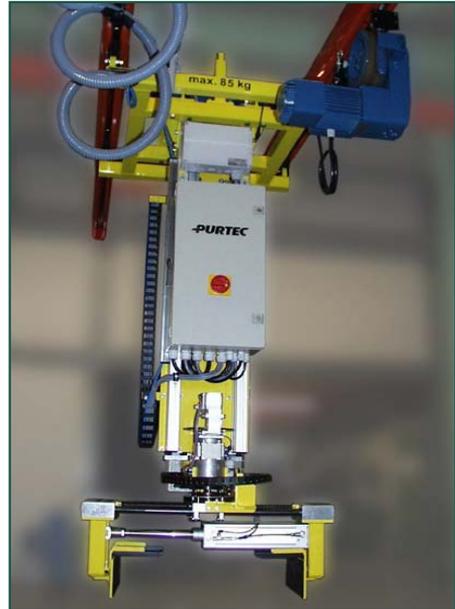
Schienenverfahbarer Manipulator mit Teleskopausleger, Huberzeugung durch Kettenzug



Kettenzug im Laufwagen mit Fahrtrieb verfahrbar in einem Schienen-System mit Greifer für Achsmodule

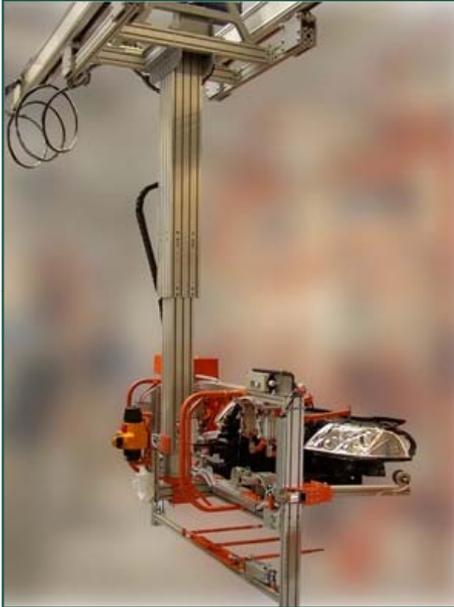


Schienenverfahbarer Manipulator mit Einfachausleger, Huberzeugung durch Kettenzug



Funkferngesteuerte schienenverfahbare Hubachse mit Kistengreifer, alle Bewegungen angetrieben

## Beispiele für Sonderlösungen



Schienenverfahbarer Manipulator mit starrer Hubachse, Huberzeugung durch Kettenzug



Schienenverfahbarer Manipulator mit Teleskop-Hubachse, Huberzeugung durch Kettenzug



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



Schienenverfahbarer Manipulator mit starrer Hubachse, Huberzeugung durch pneumatischen Seilzug

## Beispiele für Sonderlösungen



Schienen-verfahrbarer Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



Schienenverfahrbarer Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder, Laufwagen mit integriertem Fahrtrieb und Bremse



Hängend montierter Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



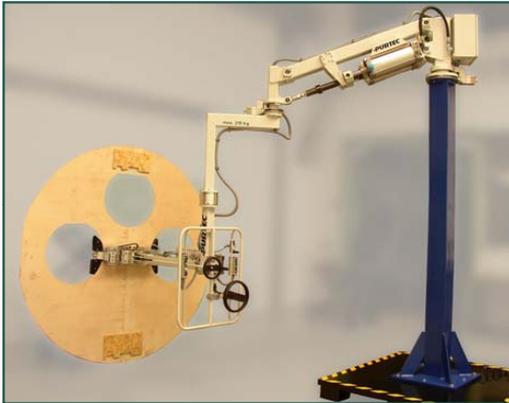
Schienenverfahrbarer Manipulator mit Parallelogrammausleger, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder, Laufwagen mit iFahrtrieb

## Standard Manipulatoren Säule

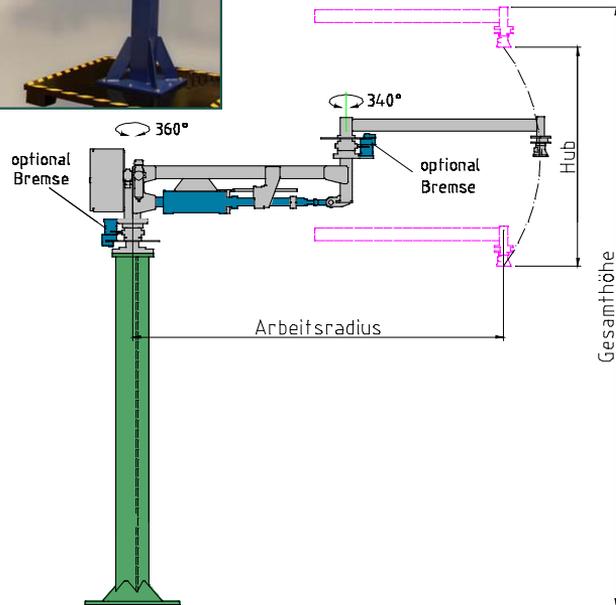
- 2-01 Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger (SMP-2PZ S/M/XL))
- 2-02 Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger (SMP-PZ)
- 2-03 Säulenmanipulator mit Knickarm (SMK-ES/PS eco)
- 2-04 Säulenmanipulator mit Knickarm (SMK-ES/PS)
- 2-05 Säulenmanipulator mit Knickarm (SMK-K)
- 2-06 Säulenmanipulator mit Knickarm (SMK – K alo)
- 2-07 Säulenmanipulator mit Knickarm (SMK S)
- 2-08 Säulen mit Ausleger und Kettenzug / Seilzug (SKK)
- 2-09 Hubsäule mit Knickarm (SMS-K/ES)
- 2-10 Hubsäule mit Knickarm und Linearantrieb (SMS K-PLA)
- 2-11 Säulenschwenkkran (SSK-K/ES)
- 2-12 Beispiele für Sonderlösungen
- 2-13 Beispiele für Sonderlösungen
- 2-14 Beispiele für Sonderlösungen
- 2-15 Beispiele für Sonderlösungen

## SMP-2PZ (S – M – XL)

Säulenmanipulator mit Parallelogramm-Ausleger



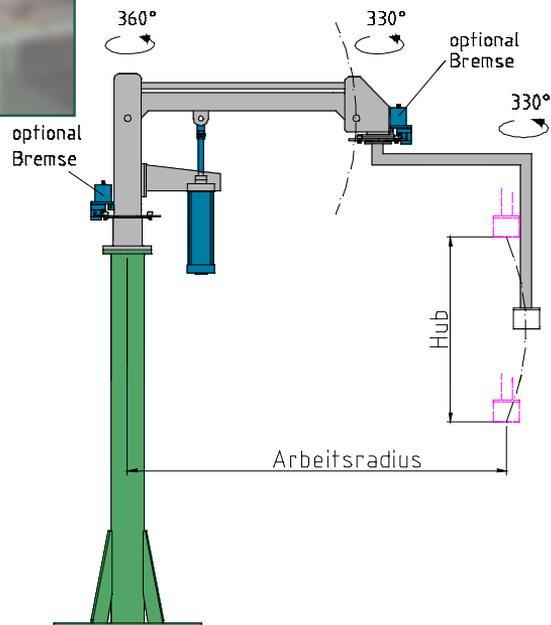
Huberzeugung:	2 Pneumatikzylinder
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Druckluftanschluss:	0,5 - 0,8 MPa



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

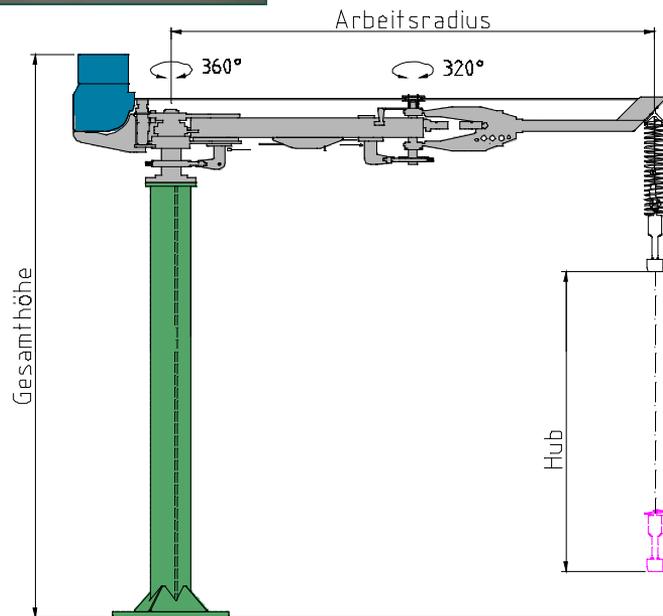
Säulenmanipulator mit Parallelogramm-Ausleger



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:	0,6 MPa

## SMK-ES/PS eco

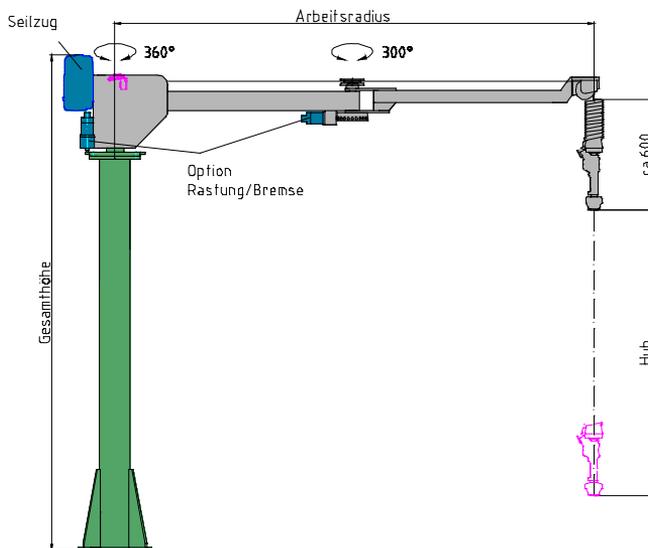
Säulenmanipulator mit Knickarm-Ausleger



Huberzeugung:	Seilzug (elektrisch/pneumatisch)
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	80 kg - 250 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm – 4.000 mm
Hub:	max. 2.000 mm
Anschluss:	400 V / 0,6 MPa

## SMK-ES / PS

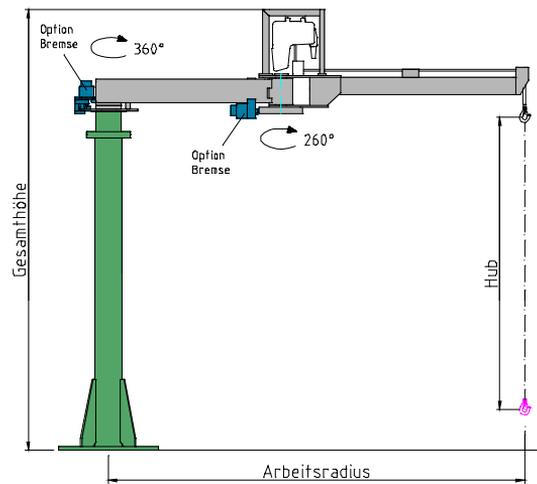
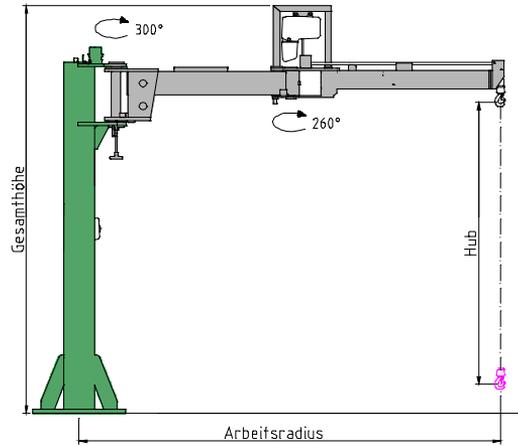
Säulenmanipulator mit Knickarmausleger



Huberzeugung:	Seilzug / Seilbalancer
Steuerung:	Auf-Ab oder Balance
Tragfähigkeit:	80 kg - 250 kg
Arbeitsradius:	2.500 – 4.000 mm
Hub:	1.000 mm – 2.000 mm
Anschluss:	400 V 50 Hz / 230V / 0,8 MPa

## SMK-K

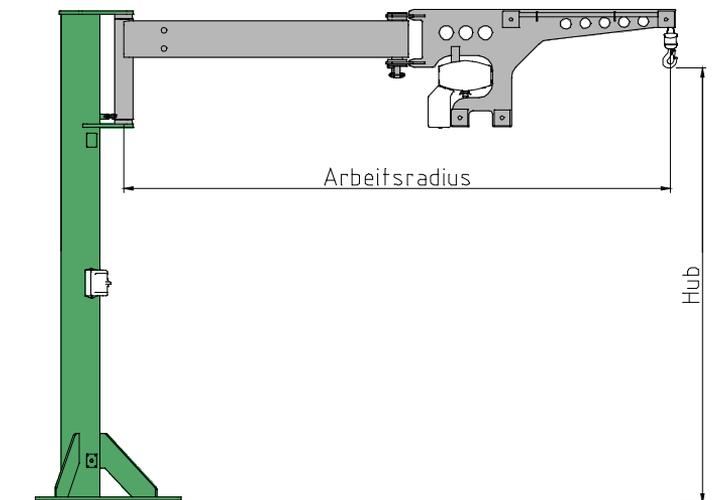
Säulen mit Knickarm-Ausleger



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 – K alo

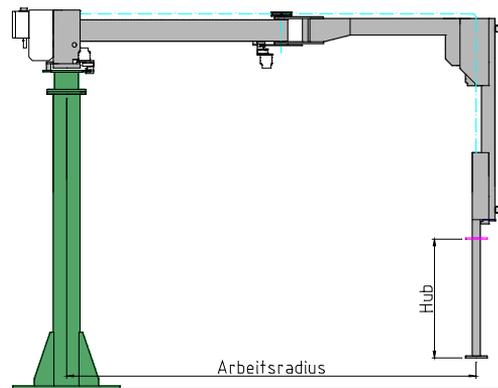
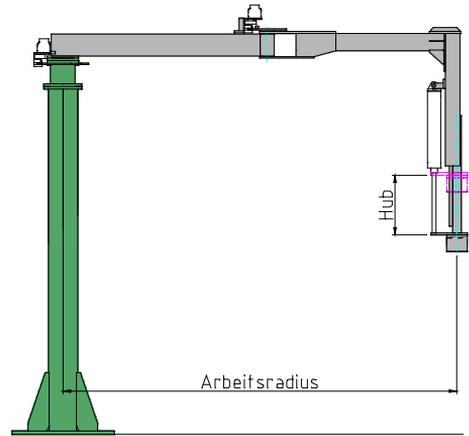
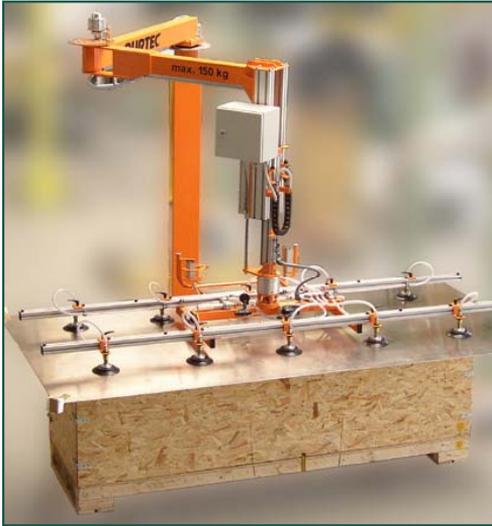
Säulen mit Knickarmausleger



Huberzeugung:	Kettenzug
Steuerung:	Auf-Ab
Tragfähigkeit:	80 kg – 250 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm – 4.000 mm
Hub:	2.000 mm
Betriebsspannung:	400 V / 50 Hz

## SMK S

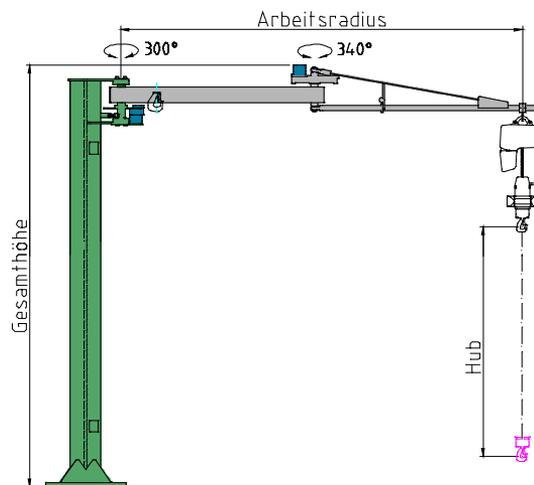
Säule mit Knickarmausleger und starrer Hubachse am vorderen Ausleger



Huberzeugung:	Pneumatikzylinder / Seilzug
Steuerung:	Auf-Ab / Balance
Tragfähigkeit:	60 kg - 220 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm
Hub:	200 mm – 1.200 mm
Anschluss	je nach Huberzeuger

## SKK

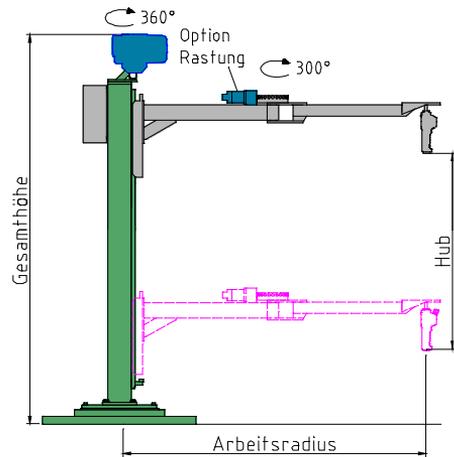
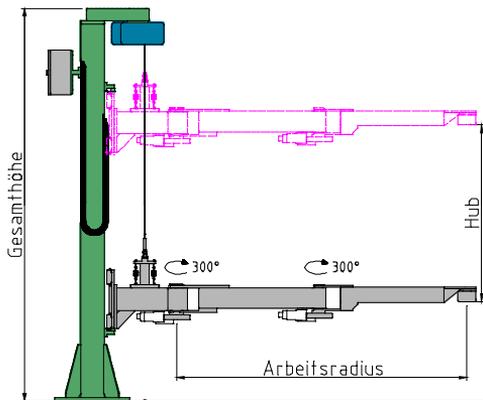
Säule mit Knickarmkranausleger



Huberzeugung:	optional: 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

## SMS – K / ES

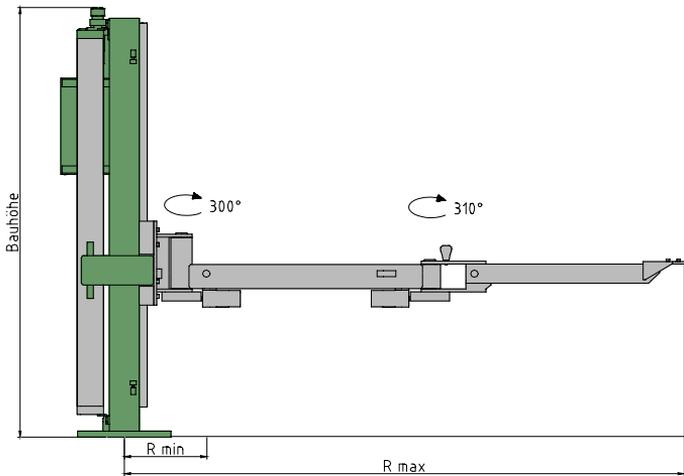
Hubsäule mit Knickarm-Ausleger



Huberzeugung:	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

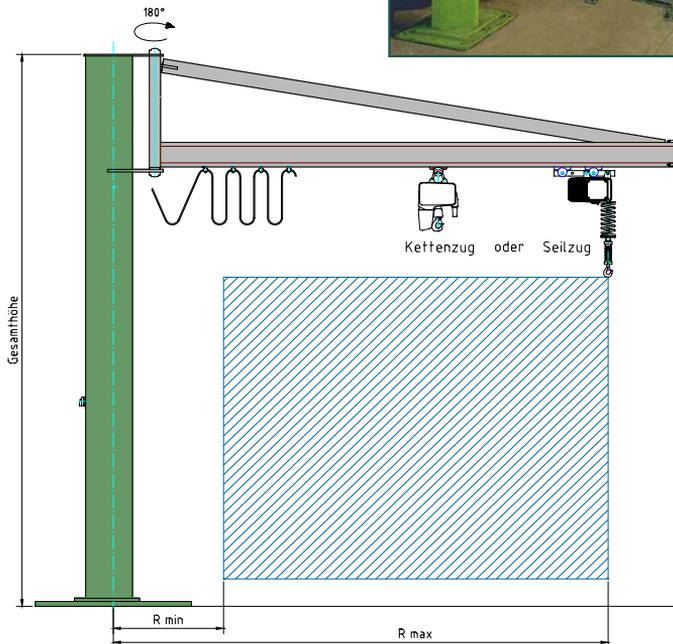
Hubsäule mit Knickarm-Ausleger



Huberzeugung:	Pneumatischer Linearantrieb
Steuerung:	Auf-/Ab
Tragfähigkeit:	80 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm
Hub:	500 mm - 1.600 mm
Druckluftanschluss:	0,6 MPa

## SSK-K/ES

Säulenschwenkran



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

## 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 2 Pneumatikzylinder (stehend),



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

## Beispiele für Sonderlösungen



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger, und starrer Hubachse, Huberzeugung durch Pneumatikzylinder



Säule mit starrem Ausleger, Huberzeugung durch pneumatischen Zylinder mit Balancersteuerung



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 integriertem Z-Drehlager, Knickarmausleger, Huberzeugung durch elektr. Linearzylinder



Hubsäule mit vorgesetztem Hauptdrehlager, Knickarmausleger und Teleskopausleger, Huberzeugung durch Kettenzug



Hubsäule mit schwenkbarem Teleskopausleger, alle Bewegungen elektrisch angetrieben, Bedienung über Funkfernsteuerung mit Monitorüberwachung, stapelverfahrbare Bodenplatte

## Beispiele für Sonderlösungen



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



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger und starrer Hubachse, Huberzeugung durch Kettenzug

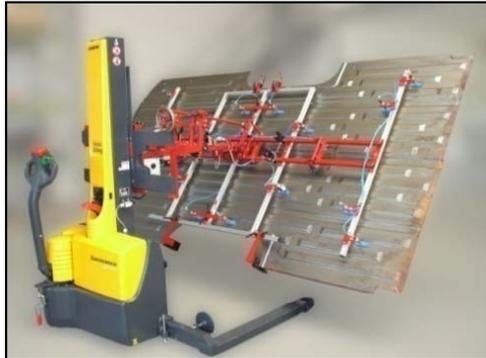


Säulenmanipulator mit starrem Ausleger, Huberzeugung durch elektrischen Kettenzug



Säulenmanipulator mit Knickarmausleger, Huberzeugung durch innenliegenden Pneumatikzylinder

## Kundenspezifische Lösungen



Hubwagen

**Kundenspezifische Lösungen**



## Kundenspezifische Lösungen



Hubwagen

**Kundenspezifische Lösungen**



## Kundenspezifische Lösungen



Hubwagen

## Kundenspezifische Lösungen

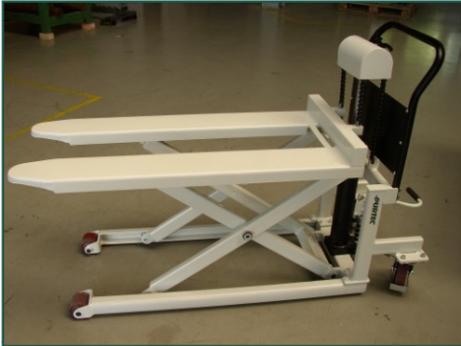


## Kundenspezifische Lösungen



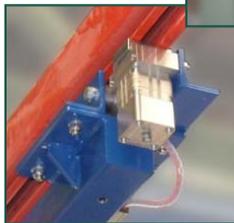
Hubwagen

## Kundenspezifische Lösungen

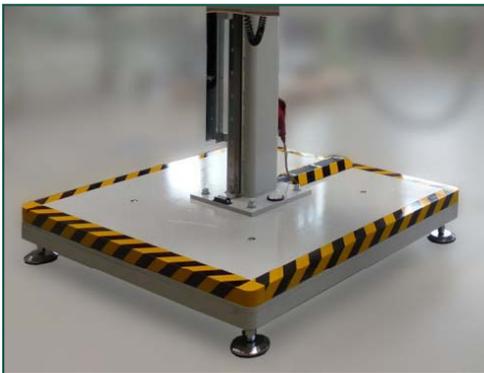
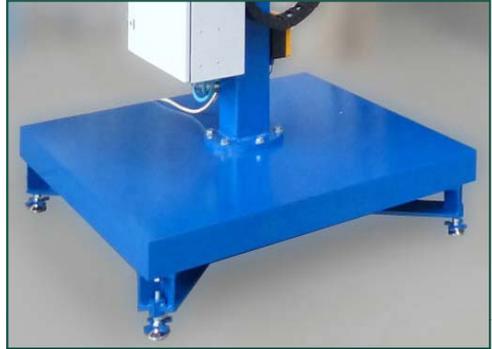


## 4. Standardteile

- 4-01 Staplerverfahrbare Bodenplatte
- 4-02 Pneumatischer Drehsteuergriff/ Drehselektor
- 4-03 Elektrische Rastung / Bremse
- 4-04 Pneumatische Bremse
- 4-05 Produktwaage mit Digitalanzeige
- 4-06 Pneumatischer Fahrtrieb
- 4-07 Mobiler Montagekran
- 4-08 weitere Standardelemente
- 4-09 weitere Standardelemente
- 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 (SMK)	1.200 x 1.200 mm
160 kg / 3.500 mm (SMK)	1.500 x 1.500 mm

## Pneumatischer Drehgriff / Drehselektor

### Pneumatischer Drehsteuergriff Balanciersteuerung mit Null-Stellungsschalter



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.

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

### Pneumatischer Drehselektor

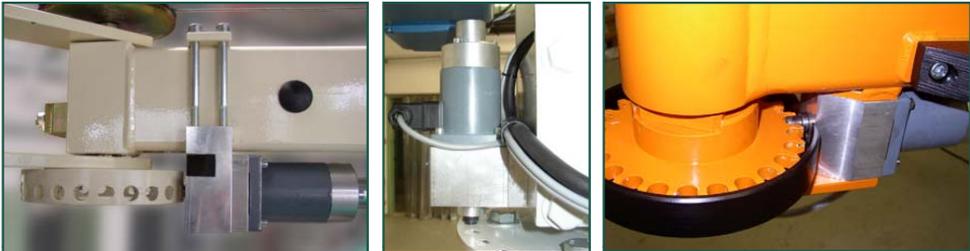


Der Drehselektor dient der pneumatischen Steuerung von Manipulatoren mittels Druckänderung. Die Anpassung des Regelbereiches erfolgt entsprechend den gewünschten Min / Max - Werten. Der Drehselektor wird am Bediengriff der Anlage bzw. des Greifers angebaut. Ein Null-Stellungsschalter ist optional erhältlich.

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

## Elektrische Rastung / Bremse

### Elektrische Rastung



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.

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

### Elektro-mechanische Bremse



Die Bremse dient dem Sichern der jeweiligen Auslegerstellung. Die Ansteuerung kann über einen Bremstaster oder in Auswertung der Griffsteuerung per Lichtschranke erfolgen.

Steuerspannung:	24 V
Bremsmoment:	180 Nm - 450 Nm
Abmaß Grundkörper:	200 x 84 / 258 x 116

## Pneumatische Bremse

### Pneumatische Bremse doppelseitig

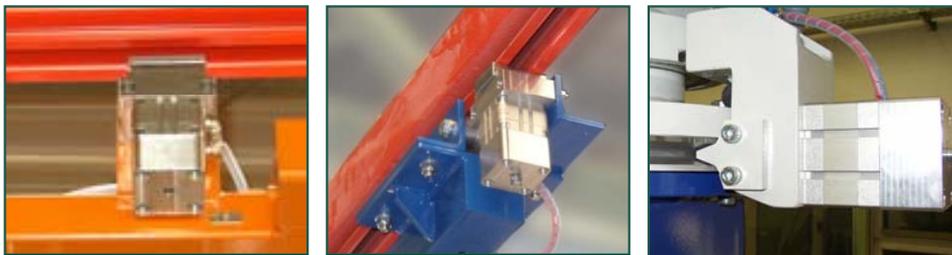


Die Bremse dient zum Bremsen der jeweiligen Dreh-Position (Parkstellung, Endstellung). Der Anbau der Bremse erfolgt am Drehlager an deiner jeweils angepassten Halterung. Durch Betätigen des Schalter „Bremse „1“ wird die Bremsscheibe über eine Bremszange blockiert und erst wieder durch einstellen Bremse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

Außenmaße:	H / B / T	190 x 120 x 90 mm
Betriebsdruck:		0,6 MPa
Medienanschluss:		Ø 4x 0,75 mm
Öffnungsdruck:	min	0,45 MPa
Reibkraft:	bei 0,5 MPa	ca. 1.300 N
	bei 0,6 MPa	ca. 1.500 N

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

### Pneumatische Bremse einseitig



Diese Bremse findet Einsatz als Fahrwagenbremse. 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.

Außenmaße:	H / B / T	150 x 96 x 70 mm
Betriebsdruck:		0,6 MPa
Medienanschluss:		Ø 4x 0,75 mm
Öffnungsdruck:	min	0,45 MPa
Reibkraft:	bei 0,5 MPa	ca. 850 N
	bei 0,6 MPa	ca. 1.000 N

## Waage

P – W - 050



### 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

## Pneumatischer Fahrtrieb

### Pneumatischer Fahrtrieb

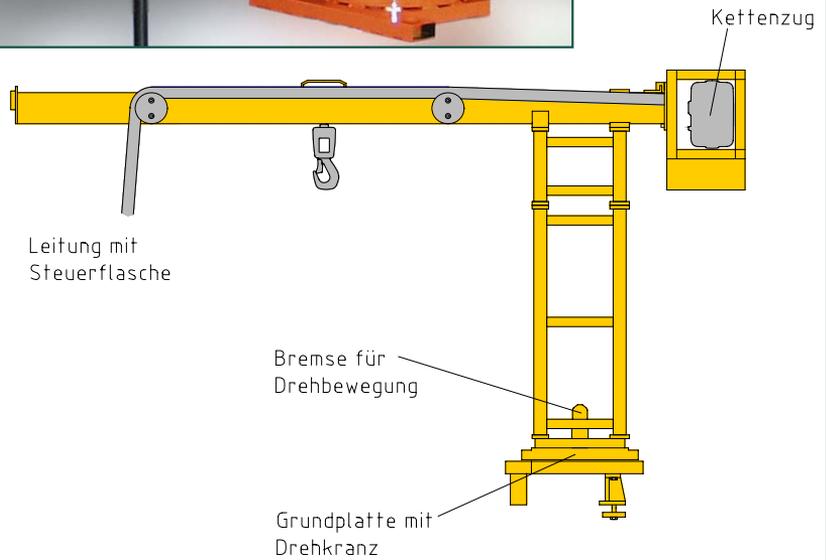


Der pneum. Fahrtrieb wird zum Verfahren von Laufwagen und Manipulatoren innerhalb eines Schienensystems eingesetzt. Er besteht im wesentlichen aus einem einrückbaren und mittels Druckluftmotor und Planetengetriebe angetriebenen Reibrad.

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

## Mobiler Montagekran



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



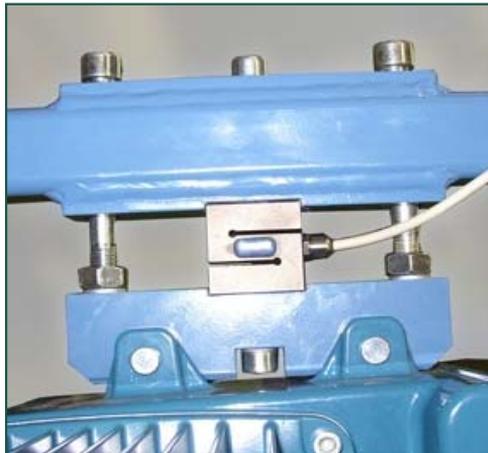
Mechanische Schnellwechselkupplung



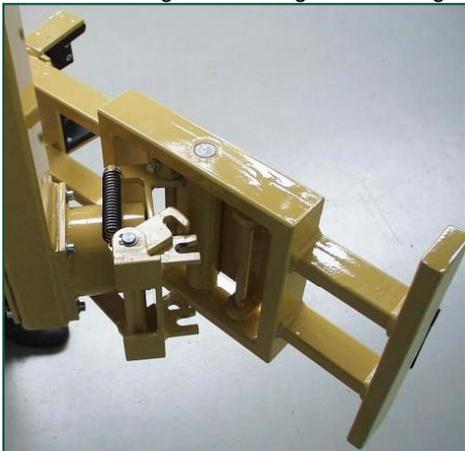
Kettenschlaffschaltung



Höhenanschlag mit Stellungsauswertung



Lastsensor für Kettenzug



Mechanische Schnellwechselbacke



Säulenfußabdeckung



doppeltes Kippgelenk



Hubbremse für Manipulator SMP-PZ



Kippgelenk mit Schellwechsellkupplung



höhenverstellbare Manipulatorsäule

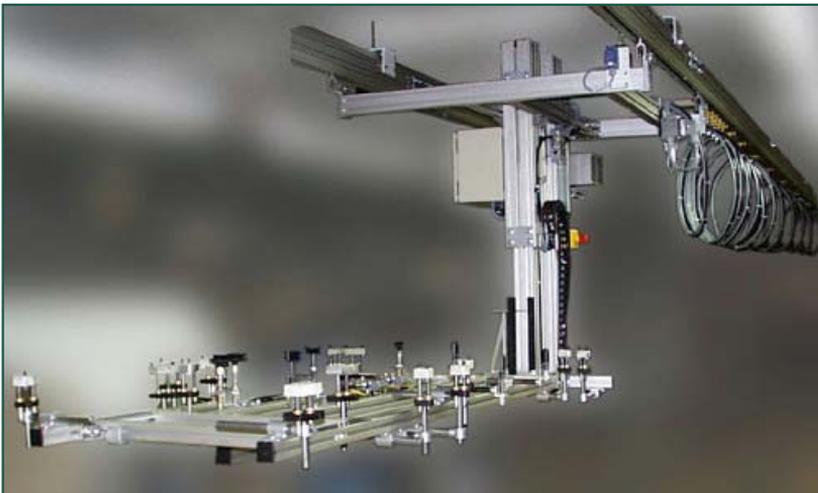
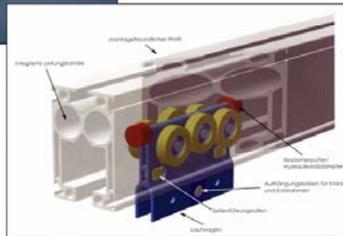
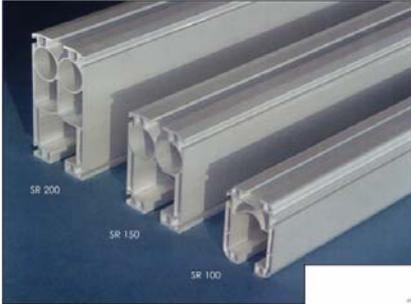


Z-Drehlagerrastung



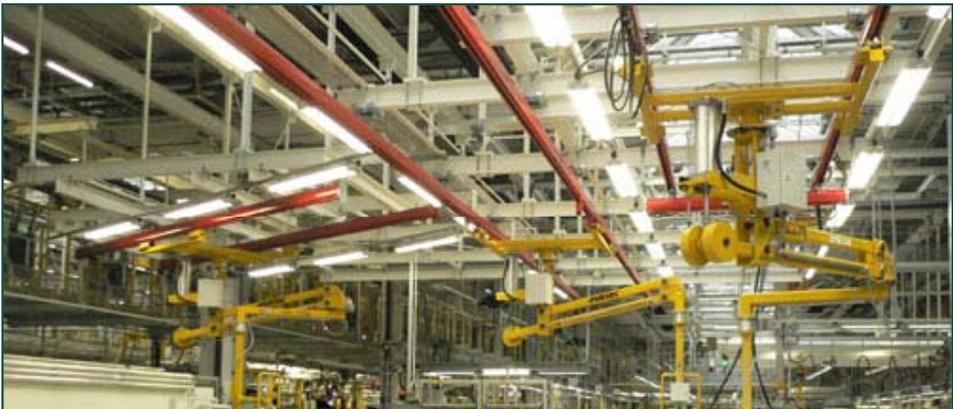
Kippgelenk mit Schellwechsellkupplung

## Alu-Schienensystem



Standardteile

### Stahl-Schienensystem



## Automatisierungstechnik



Automatisierungstechnik

# Auszug aus unserer Referenzliste



BMW Motorrad



**BOMBARDIER**  
the evolution of mobility



**BOSCH**  
Technik fürs Leben



**HALBERG GUSS**



**ematec**<sup>®</sup>  
Technik, die greift



**SIEMENS**



OPEL

Somac



Volkswagen Sachsen GmbH



**ENGEL**  
ElektroMotoren

**VIESMANN**

climate of innovation

DAS HERZ DER FRISCHE

**+GF+** GEORG FISCHER  
AUTOMOTIVE

**ebmpapst**



**NÜRMONT**  
Montage und Installation von Maschinen & Anlagen



**GFC**



Instrument Transformers



ALOtec Dresden



**OSTER RATH**  
Verbindungstechnische Präzision



**TMS**



**TRUMPF**



**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
- Laserschneidanlage mit dem Einsatz bis 20 mm Materialstärke
- Gesenkbiegepresse bis 3m Länge mit einer Biegekraft von 160 t
- 3D Messarm bis max. 2.700 mm nach Messplan



## 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](http://www.purtec.bz)