

Handling Sitz (SMK S-PZ)

Aufgabenstellung:

Für das Umsetzen von Vordersitzen wird ein geeigneter Manipulator mit Greifer benötigt.

Gewicht Sitz:	max. 40 kg
Hub:	max. 400 mm
Arbeitsradius:	3.500 mm

Lösung:

- Säulenmanipulator mit Knickarmausleger und starrer Hubachse am vorderen Ausleger
- Huberzeugung durch pneumatischen Zylinder
- Balancer-Steuerung mit Drehselektor
- Mechanischer Sitzgreifer in teilweise Edelstahlausführung
- Ergonomischer Führungsriff mit Drehselektor zur Balanceeinstellung



Traglast Manipulator	60 kg
Traglast Greifer	40 kg
Hub	400 mm
Arbeitsradius	3.500 mm
Betriebsdruck	6 bar