

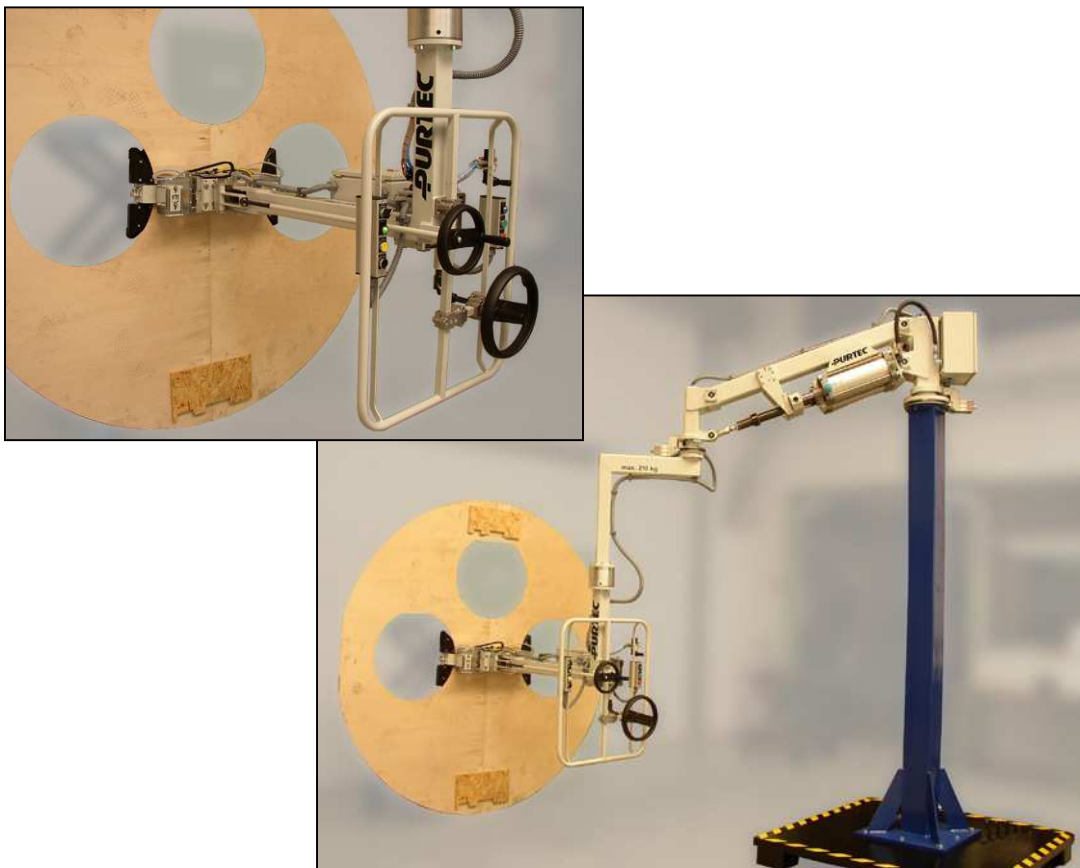
Handling für Abdeckplatten (SMP-PZ)

Dieses Gerät ist ein Säulenmanipulator, der mit einem speziellen Greifer für die Aufnahme und den Einbau von Abschlussplattformen (Abdeckplatten) an einem Rotorblatt konzipiert ist. Zusätzlich ist der Manipulator auf einer mobilen, mittels Stapler verfahrbaren Bodenplatte montiert. Für den Manipulator mit unbelastetem und eingeknicktem Ausleger kann somit individuell sein Standort gewählt werden. Die Abschlussplatte kann über die Handräder gedreht und um 10° gekippt werden.

Produktgewicht: max. 80 kg +/- 20 kg
Aufnahmeöffnung: Ø 280 – 650 mm

Lösung:

- Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger
- Huberzeugung durch Pneumatikzylinder
- Auf-Ab Steuerung mit Lastspeicherung => Balance
- Pneumatische Drehlagerbremsen zur Arretierung einer beliebigen Position
- staplerverfahrbare Bodenplatte
- pneumatischer Greifer für Abschlussplatte
- mechanische Drehung und Kippung der Platte mittels Handräder



Traglast Manipulator:	210 kg
Arbeitsradius Manipulator:	3.000 mm
Hub Manipulator:	1.600 mm
Betriebsdruck:	6 bar
Gewicht Manipulator:	540 kg
Gewicht Bodenplatte:	950 kg