

## Handling für unterschiedliche Lagerringe(SMP-PZ)

Die komplette Anlage dient dem Einlegen von unterschiedlichen Lagerringen in ein Spannfutter einer Karusselldrehmaschine.

Die Lagerringe werden entweder liegend aufgenommen und lagegleich in dem Spannfutter abgelegt, oder stehend aufgenommen und um 90° gewendet horizontal in das Spannfutter eingebracht. Nach der Bearbeitung wird der Ring wieder entnommen und auf einer Palette abgelegt.

Der Manipulator mit Parallelogramm-Ausleger kommt mit einer hängenden Befestigung an einer Säule mit Ausleger zum Einsatz. Dadurch ist es möglich, den Manipulator bei späteren Erweiterungen an einen Laufwagen zu montieren und in einem Schienensystem einzusetzen.

Produktgewicht: max. 60 kg  
 Abmessung : Ø 800 – 1.300 mm x 50 - 95 mm

### Lösung:

- Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger
- mechanische Weitenvoreinstellung
- pneumatischer Spannmechanismus wahlweise außen oder innen greifend per Tipfbetrieb
- pneumatische Schwenkeinheit 90°
- ergonomischer Bediengriff mit Bedientaster für Manipulator und Greifer



Traglast Manipulator:	160 kg
Traglast Greifer:	60 kg
Arbeitsradius:	2.500 mm
Hub:	1.360 mm
Arbeitsdruck:	6 bar, min. 1.000 l/min