

Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger und Vakuumsauggreifer

Die komplette Anlage dient dem Beschicken einer Presse mit Silikonplatten von einem Transportwagen vor der Presse in den Presseninnenraum. Nach erfolgtem Vulkanisiervorgang wird das komplette Paket mit dem gleichen Handlingsystem wieder entnommen.

Ausführung:

- Säule mit Drehlagerkopf und Parallelogrammausleger
- pneumatische Drehlagerbremsen am Knickgelenk und am Säulendrehlager
- manueller Hub-Höhenanschlag
- pneumatische Balancersteuerung mit Drehselektor (zur Regulierung des Lastgewichtes)
- Vakuumgreifer mit 8 Einzelsaugern
- Z-Drehlager am Greifer für 360°
- Ejektor zur Vakuumerzeugung
- Vakuumanzeige-Manometer
- Bediengriff per Taster in der Länge einstellbar sowie 2-Hand Lösen
- ausgelegt für eine Produkttemperatur von 180°



Traglast Manipulator:	80 kg
Traglast Greifer:	30 kg
Eigengewicht :	460 kg
max. Ausladung:	3.400 mm
Hub:	1.500 mm
Druckluftanschluss:	0,6 MPa