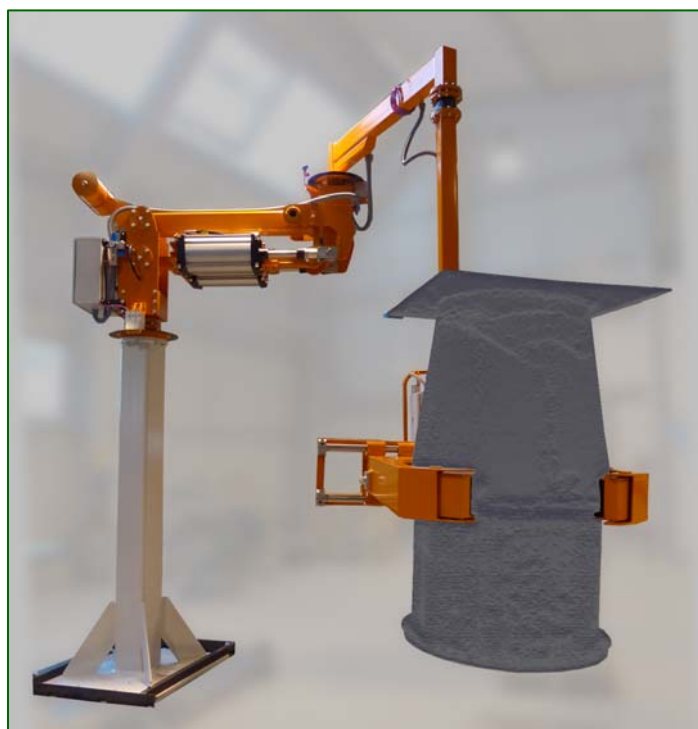


## Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger und Zylindergreifer (SMP-PZ)

Große zylindrische Teile sollen von einer Palette aufgenommen und um 180° geschwenkt auf einer weiteren Palette abgestellt werden.

### Aufbau:

- Säulenmanipulator mit Parallelogrammausleger
- 2 liegende pneumatische Hubzylinder
- Medienanschluss an der Säule
- Medienführung entlang der Säule und des Auslegers
- Wartungseinheit für die Druckluft
- pneumatische Bremsen für alle Drehgelenke am Manipulator
- Pneumatischer Parallelspanngreifer mit pneumatischer Schwenkeinheit
- Auf/Ab-Steuerung über Taster mit optionalem Schnellhub/Schnellsenken
- Ergonomischer Bediengriff



Tragfähigkeit Manipulator:	700 kg
Tragfähigkeit Greifer:	350 kg
Spanndurchmesser:	817 / 867 mm
Arbeitsradius:	3.000 mm
Hub:	1.200 mm
Farbgebung:	RAL 2000
Betriebsdruck:	0,5 MPa