

Säulenmanipulator mit Gelenkwelengreifer (SMP-PZ)

Gelenkwellen sollen aus einem Transportgestell senkrecht hängend entnommen und anschließend um 90° in die Waagerechte geschwenkt in eine Verpackungskiste gelegt werden. Der Manipulator soll individuell mittels Gabelstapler umgesetzt werden können. (kein festes Verdübeln am Hallenboden)

Aufbau:

- Säulenmanipulator mit Parallelogramm-Ausleger
- Pneumatische Balancer-Steuerung mittels Drehselektor
- Pneumatische Drehlagerbremsen an den Z-Drehlagern
- Medienanschluss an der Manipulatorsäule
- staplerverfahrbare Bodenplatte mit kleiner Grundfläche
- Traverse mit 2 pneumatischen Spanngreifern
- Traverse manuell um 150° (Z-Achse) drehbar mit mechanischen Rastbolzen zur Lagesicherung
- Pneumatische Schwenkeinheit 0-90°
- Ergonomischer Bediengriff mit allen Bedientastern



Tragfähigkeit Manipulator:	150 kg
Tragfähigkeit Greifer:	60 kg
Arbeitsradius:	2.000 mm
Hub:	1.100 mm
Farbgebung:	RAL 1007
Betriebsdruck:	0,6 MPa
Gewicht Manipulator:	380 kg
Gewicht Bodenplatte:	1.500 kg