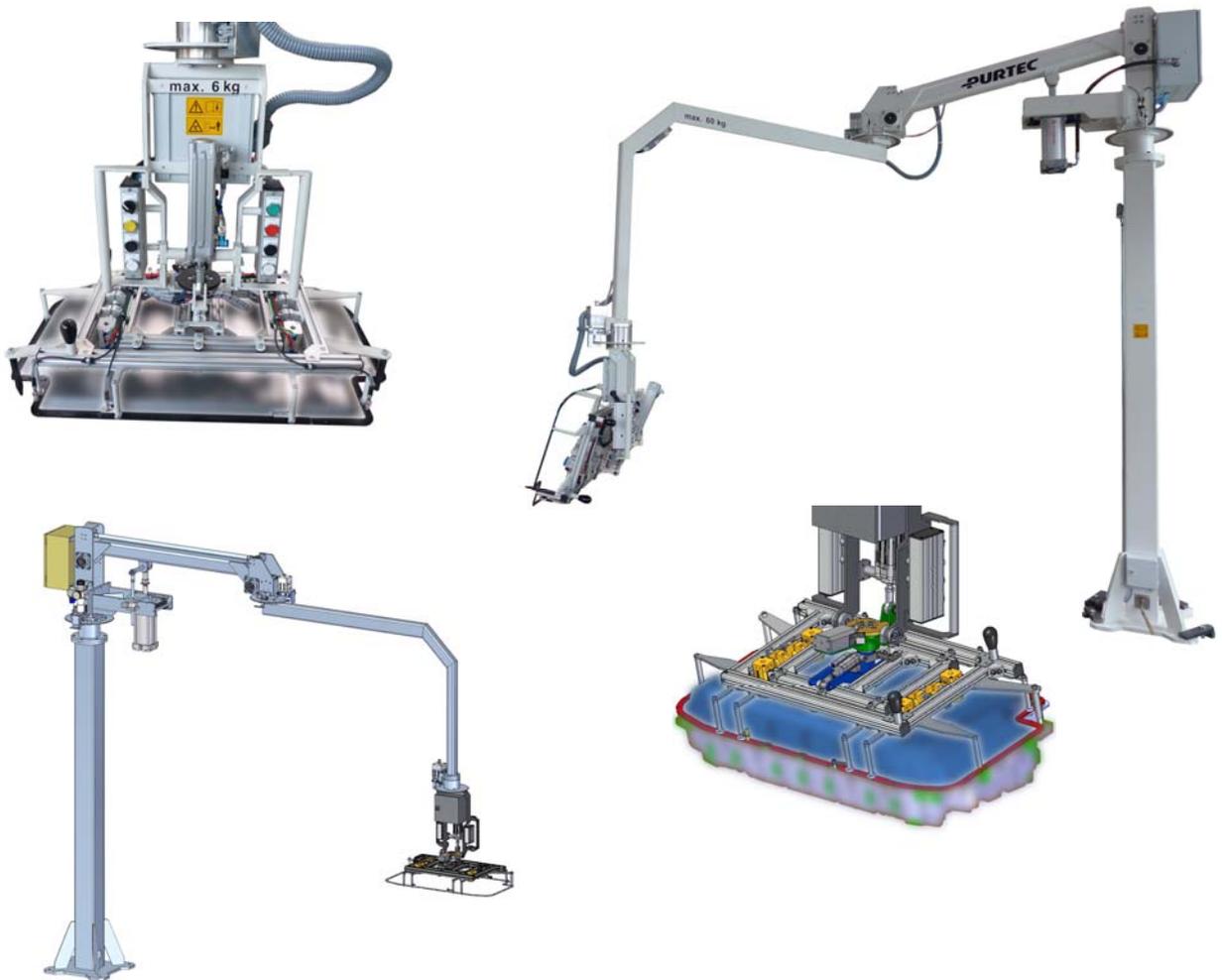


Säule mit Parallelogrammausleger und Magnetgreifer

- Manipulatorsäule mit Dübelplatte und Wartungseinheit für Druckluft
- Parallelogramm-Ausleger
- Pneumatische Balancersteuerung
- Pneumatische Drehlagerbremsen an den Z-Drehlagern
- Pneumatische Hubbremse
- Stellungs- und Höhenabfrage an den Drehlagern über Ini
- Medienanschluss an der Manipulatorsäule
- Pneumatischer Greifer mit Positionierdornen und Haltemagneten für die Verstärkungsleisten
- Erkennung des aufgenommenen Leistenrahmens (mehrteilig) über einzelne Sensoren
- Zusätzliche pneumatische Magnete für die Aufnahme des Deckels
- Pneumatisches Aufschwenken 0 - 100°
- Zusätzliches Kipplager 0 - 8,7°
- Manuelles Schwenken um die Z-Achse mit mechanischer Rastung bei 180°



Traglast Manipulator:	60 kg
Tragfähigkeit Greifer	6 kg
Arbeitsradius:	3.000 mm
Hub:	500 mm
Farbgebung:	RAL 9002
Betriebsdruck:	0,6 MPa; min. 1.000 l/min