

Parallelogramm-Manipulator mit Rollenschwenkgreifer

- Säule mit Fußplatte zur Bodenbefestigung mittels Verbundanker
- *optional* mit staplerverfahrbarer Bodenplatte
- Drehlagerkopf mit Parallelogrammausleger
- Huberzeugung durch pneumatischen Zylinder
- Pneumatische Drehlagerbremsen an den Drehgelenken mit Bremshebel
- Endlosdrehlager zwischen Manipulator und Greifer
- Pneumatischer Rollenschwenkgreifer
- Formschlüssige Spannbacken
- Langer senkrechter Drehgriff für Balancersteuerung



Traglast Manipulator:	220 kg
Traglast Greifer:	100 kg
Arbeitsradius:	2.000 mm
Hub:	1.600 mm
Rollendurchmesser:	250 – 500 mm
Farbgebung:	RAL 9006/ 1023
Betriebsdruck:	0,6 MPa / mind. 1.000 l/min konstant
Schwenkbereich um die Säule:	+/- 330 °
Schwenkbereich Knickarm:	+/- 270 °