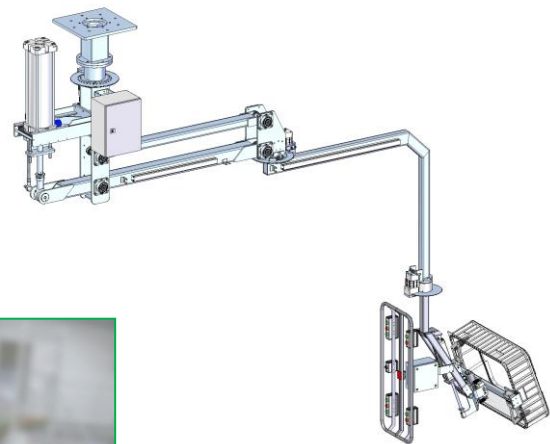


Hängender Parallelogramm-Manipulator mit Greifer für Boxen

- Grundgestell zur festen Montage an kundenseitigen Stahlbau oder Hallendecke
- Parallelogrammausleger
- Huberzeugung durch Pneumatikzylinder
- Drehlager als Anschluss zum Greifer
- Pneumatische Drehlagerbremse an allen Drehlagern
- Pneumatischer Schwenkgreifer für Box 600 x 800 x 215 mm
- Pneumatisches Schwenken der Box 0-90 °



Traglast Manipulator:	70 kg
Traglast Greifer:	25 kg
Hub:	1.500 mm
Arbeitsradius:	2.800 mm
Drehung um Z-Achse:	360 °
Greifer Schwenken:	0 – 90 °
Farbgebung:	RAL 1003
Druckluftanschluss:	0,6 MPa / mind. 1.000 l/min konstant, Luft gefiltert und trocken