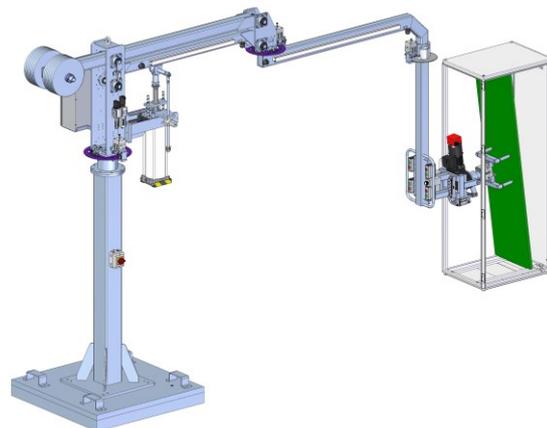


Parallelogramm-Manipulator mit Greifer zum Einbau von Montageplatten

- Säule mit Fußplatte auf staplerverfahrbarer Bodenplatte
- Drehlagerkopf mit Parallelogrammausleger
- Gegengewichte zur Reduzierung der Zylinderkraft
- Huberzeugung durch pneumatischen Zylinder
- Pneumatische Drehlagerbremsen an den Drehgelenken
- Pneumatischer Greifer für Montageplatten
- Neigemöglichkeit 0°-10°
- Drehwinkel (Greifer) um Z-Achse +/- 90 °



Traglast Manipulator:	170 kg
Traglast Greifer:	90 kg
Arbeitsradius:	3.500 mm
Hub:	1.200 mm
Abmessung Montageplatte:	499 – 1.099 x 1.296 – 2.096 mm
Druckluftanschluss:	6 bar
Farbgebung:	RAL 1007
Abmessung Transportplatte:	1.200 x 1.200 x 150 mm