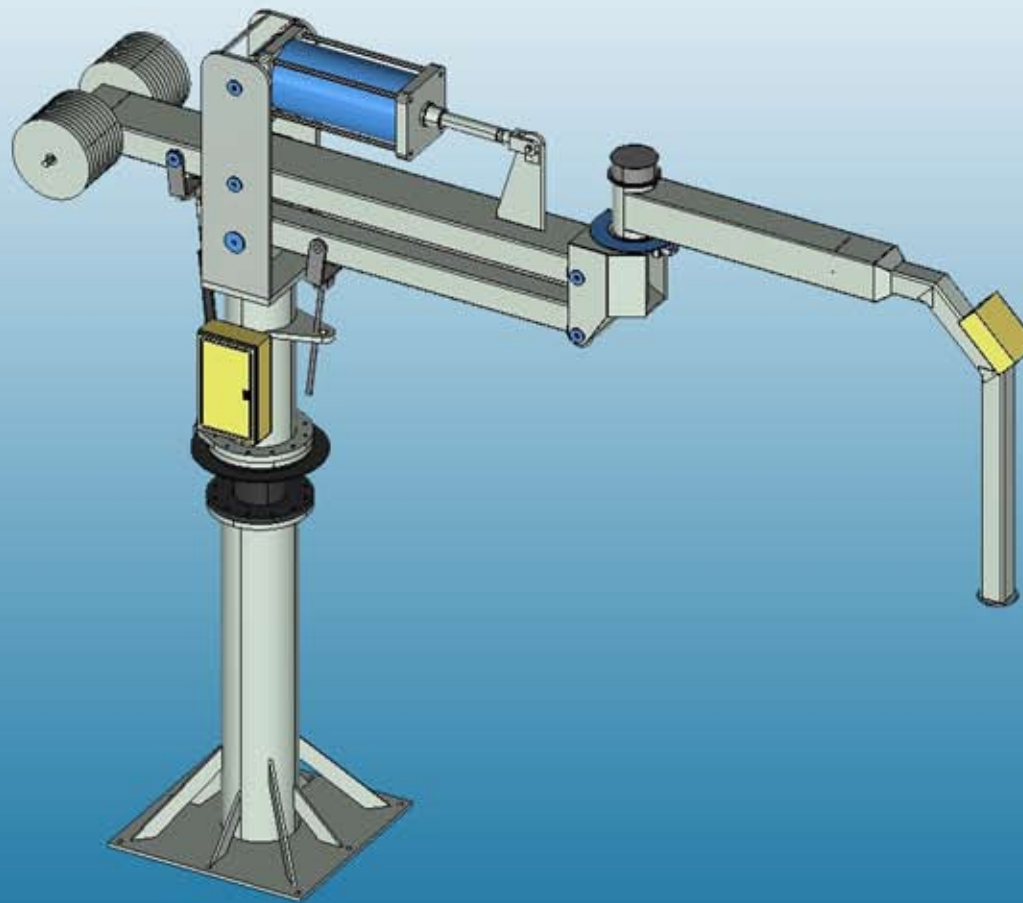


PNEUMATISCHER INDUSTRIESCH
WENKARMANIPULATOR

MANIPULATOR 1000 C 1.75

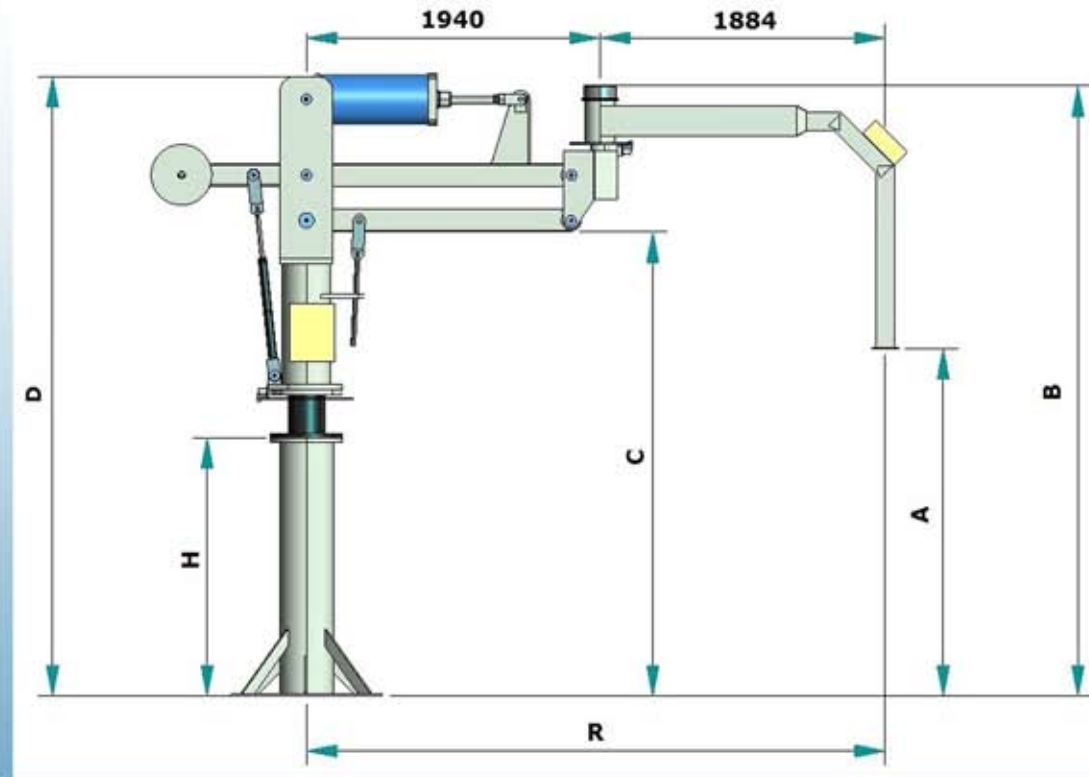


MANIBO s.r.l.
Werkstatt: Via Armaroli, 16/a-b
40012 Calderara di Reno BO

Tel. 051 6468143
Fax 051 6468179

Web: www.mani-bo.com
Email: manibo@mani-bo.com

PNEUMATISCHER INDUSTRIESCH WENKARMANIPULATOR



Technische Daten:

- Druckluftbedarf 7 bar
- Tragfähigkeit bis 1000 kg (bis 847 kg bei 6 bar)
- Ausladung maximal 3824 mm
- Schwenkbereich 360° durchgängig
- Schwenkbereich zwischen den Armen 270°
- Maximaler sofortiger Luftverbrauch 700 NI/min
- Luftverbrauch für einen vollständigen Arbeitsgang 250 NI

Maße:

A_{max}	: 1564 + H
A_{min}	: H - 365
B_{max}	: 3300 + H
C_{min}	: H + 418
D_{max}	: 2388 + H
R_{max}	: 3824
R_{min}	: 1464
R_{utile}	: 3548
H	: nach Wahl

Angaben in mm

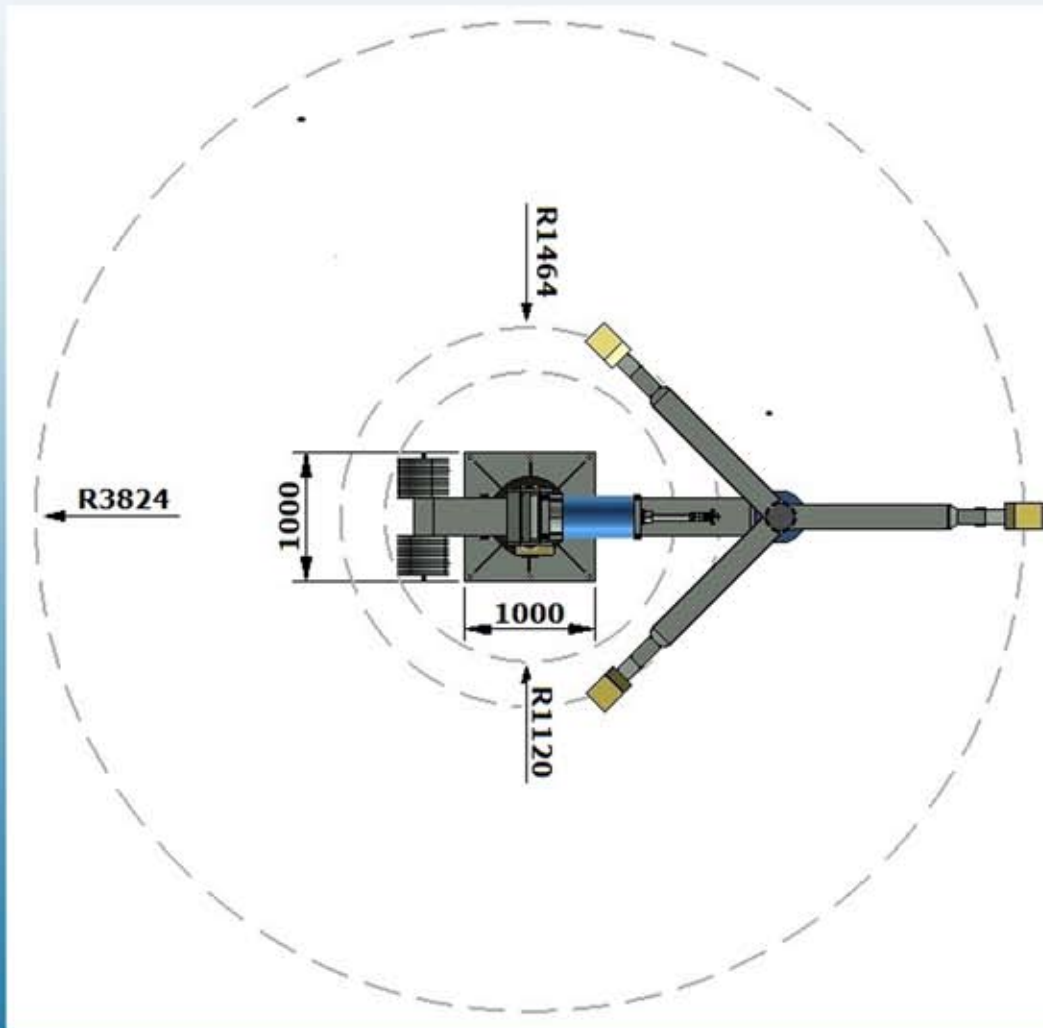


MANIBO s.r.l.
Werkstatt: Via Armaroli, 16/a-b
40012 Calderara di Reno BO

Tel. 051 6468143
Fax 051 6468179

Web: www.mani-bo.com
Email: manibo@mani-bo.com

PNEUMATISCHER INDUSTRIESCH WENKARM MANIPULATOR



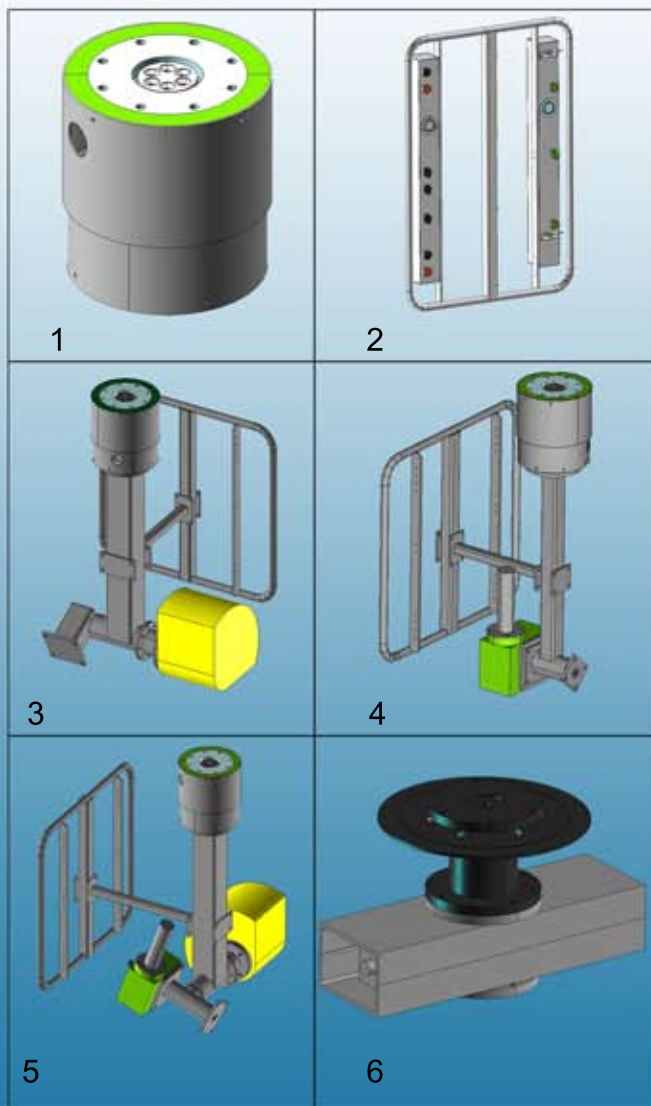
Maße Bodenplatte 1000 x 1000 mm
Bodenbefestigung durch 8 Bolzen
M20 x 240 mm

Sicherheitseinrichtungen:

- Hydraulik Zylinder zur Reduzierung der maximalen Hubgeschwindigkeit, auch im Fall von fehlerhaften Bewegungen oder schnellem Wechsel der gehobenen Last
- Ventil um den Arm und das Lastaufnahmemittel, falls installiert, bei Druckabfall zu arretieren
- Feststellbremsen an den Gelenken gegen spontane Armbewegungen
- Installationsmöglichkeit einer Vorrichtung zur Begrenzung der Armrotation

Der Manipulator kann mit einem Kranhaken oder einem speziell für die jeweilige Anwendung entwickeltes Lastaufnahmemittel geliefert werden.

PNEUMATISCHER INDUSTRIESCH WENKARM MANIPULATOR



1. 360° durchgängige Drehverbindung mit 7 innenliegenden Luftdurchgängen, um das Lastaufnahmemittel mit dem Manipulatorarm zu verbinden, mit freier Rotation um die vertikale Achse.
2. Am Bediengriff sind sowohl die Steuerung des Manipulators als auch die Steuerung des Lastaufnahmemittels angebracht. Lieferbar in verschiedenen Größen und, falls erforderlich, mit zwei Steuerungseinheiten für unterschiedliche Arbeitshöhen.
3. 90° Kippeinheit um Teile aus der horizontalen in eine vertikale Position zu verlagern und umgekehrt.
4. 180° Drehung um die horizontale Achse des Lastaufnahmemittels.
5. Kombination von Dreh- und Kippbewegungen.
6. Druckluftbetriebene Rotation um die senkrechte Manipulatorhauptachse.