

## Manipulator - Wemo 4-5 SRP (2 szt.) - Nowość

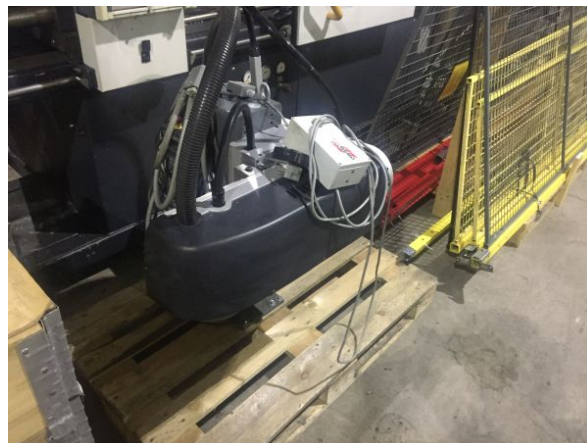
**Rok produkcji: 2007**  
**Lokalizacja: Łódź**

**Cena: na zapytanie**



### Opis:

Manipulator pneumatyczny, 3-osiowy





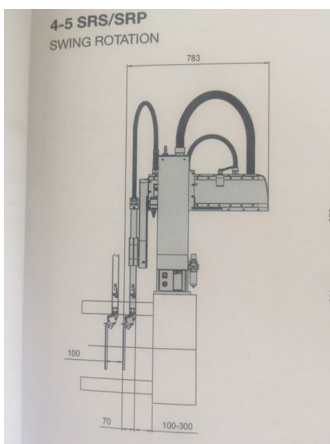
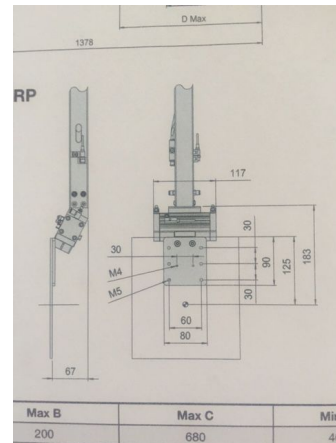
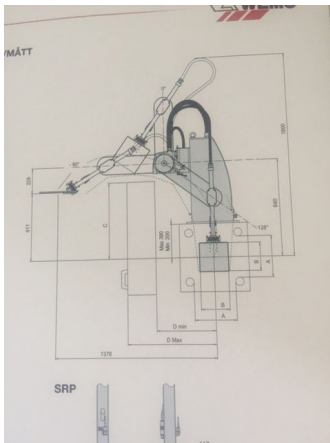
SRD VERSION / STANDARD AUSFÜHRUNG / STANDARD VERSION

Robot Typ	Robotyp	4-5 SRD	4-5 SRP
Maschinengröße	Maschinenfabrik	250-1 500	250-1 500
Flachbewegungswinkel	Flachbewegungswinkel	1,7	0,7
Rotationsgeschwindigkeit X	Rotationsgeschwindigkeit X	100	100
Drehung Achse A	Rotationsgeschwindigkeit A	210°	210°
Geschwindigkeit X	Handgriff X	0,5	0,5
Geschwindigkeit A	Handgriff A	210	210
D-Achse	D-Achse	(max. AC servo)	1
Vakuumkreisläufe	Vakuumkreisläufe	(Cy/Anzahl)	1
Greifertische	Greifertische	(Cy/Anzahl)	1
Mechanische Schnittstelle	Mechanische Schnittstelle	(Europa) IS	ES-E5
Handbediengerät	Handbediengerät	(W-APB)	●
Freie Eingänge	Freie Eingänge	—	2
Freie Ausgänge	Freie Ausgänge	—	2
Förderbandrückmeldung	Förderbandrückmeldung	Bandrückmeldung	○
Elektrische Schnittstelle	Elektrische Schnittstelle	(Europa)	ES7
Netzanschluss	Netzanschluss	(NACH DIN)	200/0-10
Pneumatischer Anschluss	Pneumatischer Anschluss	(Bar)	5-7

OPTIONEN / OPTIONEN

Robot Typ	Robotyp	4-5 SRD	4-5 SRP
Achsenverlängerung X	Umlaufverlängerung X	(mm)	175
Vakuumkreisläufe	Vakuumkreisläufe	(total)	1
Extra Eingänge	Extra Eingänge	(2)	○
Extra Ausgänge	Extra Ausgänge	(2)	○
Förderbandrückmeldung	Bandrückmeldung		○
Adapterplatte	Mellanplatte	(E7)	○
Adapterplatte	Mellanplatte	(ES-E5)	○
Isolierplatte	Isolierplatte		○
Staplerbehälter	Staplerbehälter		○
Elektrische Schnittstelle	Elektrische Schnittstelle	(E12/SRP)	○

Not available / Nicht verfügbar / E möglich



FROM OVERALL SIZE	A	Max B	Max C	Min/max D
ES	315	200	680	400-700
ES	355	250	680	500-750
E7	400	250	740	580-700
E7	400	250	700	500-850
ES	450	300	700	600-900
ES	500	300	700	600-900

