



Handhabungs-Manipulatoren



Geräte zur Aufnahme und «schwerelosen» Handhabung durch spezielle Aufnahmevorrichtungen von unterschiedlichen mechanischen Teilen.

Sie sind einfach zu bedienen und ermöglichen dem Bediener das Handhaben der Produkte am Arbeitsplatz auf eine rasche, genaue und sichere Weise.

Der Typ, die Ausführung, die Maße und die Vorrichtung dieser Handhabungs-Manipulatoren werden nach den speziellen Bedürfnissen des Kunden und nach den verschiedenen Arbeitsplätzen konzipiert.





1188

Handhabungs-Manipulator "Posifil" Typ PFC, Säulengerät mit einer gabelförmig Greifereinheit zum Aufnehmen der Kästen an den Längsseiten.



P04

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMS, Deckengerät verfahrbar, mit pneumatischer Greifvorrichtung zur Aufnahme von Gussteilen. Die Teile werden aus einem Kettenförderer entnommen, um 90° pneumatisch geschwenkt und auf Palette abgelegt. Befestigungseinheiten und Laufschienen aus dem Dalmecc Lieferprogramm.



P03

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät mit verkürzter Säuleneinheit speziell für den Einsatz in niedrigen Räumen konzipiert. Hier werden Kollektoren in eine Presse eingelegt. Die Greifeinheit ermöglicht, die Produkte in versetzter Lage zur vertikalen Drehachse der Greifvorrichtung zu handhaben.



1199

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät mit pneumatischer Greifvorrichtung zur Aufnahme von Behältern.



1233

Ein müheloses Umsetzen der Isolatoren ermöglicht dieser Handhabungs-Manipulator "Posivel" Typ PVC. Das Säulengerät ist mit einem Ladegeschirr ausgestattet.



Das Beschicken von Bearbeitungsmaschinen erfolgt mit diesem Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät. Eine pneumatisch betätigte Greifereinheit sorgt für ein sicheres Handling. Mühelos können die mechanischen Teile von Paletten aufgenommen, um 180° manuell mit Handrad gedreht und in der Maschine abgelegt werden.



Mit diesem an Laufschienen deckenverfahrbaren Handhabungs-Manipulator "Minipartner" Typ MPS werden mit einer pneumatischen Greifvorrichtung die Zylinderköpfe von einer Rollenbahn aufgenommen und auf Paletten abgelegt.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät mit pneumatischer Greifvorrichtung zum Aufnehmen und Drehen von mechanischen Teilen.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät zum Handhaben von Zylinderköpfen.



Diese Saugvorrichtung dient zum Handhaben von KFZ-Bodengruppen für die Beschickung einer automatischen Schweißanlage.

MECHANISCHE TEILE



Auch Elektro-Permanent-Magneten werden in Aufnahmevorrichtungen integriert. Bei diesem Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät ist eine pneumatische Schwenkung um 90 ° erforderlich. Es können pro Arbeitshub sogar zwei oder drei Bauteile umgesetzt werden.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät mit Greifvorrichtung zur Aufnahme und Handhabung von mechanischen Teilen mit unterschiedlichen Durchmessern.



Handhabungs-Manipulator mit einer Vorrichtung mit pneumatischen Greiferbacken zur Aufnahme von Rohrbögen. Pneumatische Schwenkung um 90° und manuelle Drehung um 180°.



Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Greifvorrichtung zum Handhaben von Kurbelwellen an unterschiedlichen Arbeitsplätzen.



Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Greifvorrichtung für Absperrventile. Die Greiferbacken sind verstellbar, um die Aufnahme von Ventilen unterschiedlicher Größe zu ermöglichen.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät zum Handhaben von Motorblöcken.



Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Vorrichtung zur Aufnahme der Produkte in den seitlichen Bohrungen. Die Drehung um 180° erfolgt pneumatisch.



Handhabungs-Manipulator mit pneumatischer Greifvorrichtung zur Aufnahme und Drehung von Getriebewellen.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät mit einer pneumatischen Greifvorrichtung. Die keramischen Rohrstücke werden von Paletten aufgenommen und in einer Vertikalbearbeitungsmaschine abgelegt.



Mit dieser pneumatischen Greifvorrichtung werden die Druckbehälter aufgenommen und um 90° pneumatisch geschwenkt.

MECHANISCHE TEILE



Handhabungs-Manipulatoren "Partner" Typ PMC, Säulengeräte zur Beschickung einer Lackieranlage mit Blattfedern. Die Handhabungs-Manipulatoren sind mit zwei schnell austauschbaren Aufnahmevorrichtungen ausgestattet: einer mit Elektro-Permanent-Magnet, der anderen mit Greiferbacken.



Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät mit einer speziellen Greifvorrichtung zur Aufnahme, Schwenkung und Drehung von Zahnrädern.





P35

Handhabungs-Manipulator mit Greifvorrichtung zur Aufnahme und manuellen Drehung um 180° von Radnaben.



0426729

Greifvorrichtung zur Aufnahme und pneumatischen Drehung von Frästeilen verschiedener Formen und Gewichte.



1310

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMS, Deckengerät verfahrbar für die Aufnahme von Druckwalzen. Die Aufnahmevorrichtung besteht aus zwei Bügeln mit speziell ausgeformten Buchsen. Die Druckwalzen werden von Palette aufgenommen und auf einem Halter im automatischen Lager abgelegt.



P28

Pneumatische Greifvorrichtung zum Handhaben von Alu-Rohlingen. Die Vorrichtung ist manuell drehbar um 180°.

MECHANISCHE TEILE



1329

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMF, Deckengerät stationär mit pneumatischer Greifvorrichtung zur Aufnahme von Halbachsen vom Transportwagen, pneumatischen Schwenkung und Ablage in einer Gesenkpresse.



P30

Handhabungs-Manipulator mit Greifvorrichtung zur Aufnahme der Federung eines Eisenbahnwagens und Ablage auf einer Kontrollmaschine.



P31

Handhabungs-Manipulator mit Greifvorrichtung zur Aufnahme von Flugzeugflügeln. Die Produkte werden um 90° pneumatisch geschwenkt und um 180° pneumatisch gedreht.



1333

Handhabungs-Manipulator "Partner" Typ PMC, Säulengerät mit spezieller Greifvorrichtung zur Aufnahme von Gussteilen vom Transportband.



P33

Diese Greifvorrichtung zum Handhaben von Auspuffingen von Flugzeugmotoren dient zur Beschickung einer Schweißanlage. Die manuelle Schwenkung der Auspuffringe erfolgt durch ein spezielles Lenkrad.