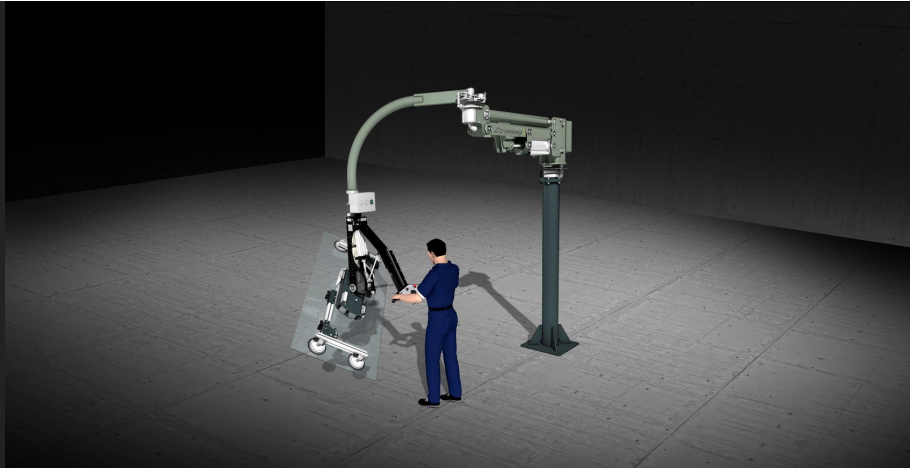




Zero-G

Support Equipment

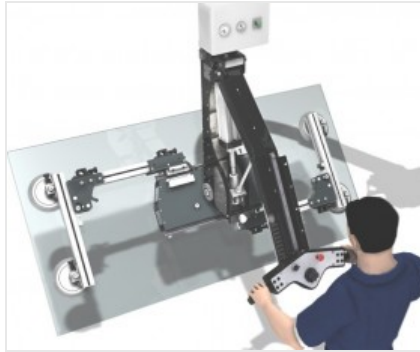


ZERO-G är en lyftanordning med uteslutande pneumatisk drivning för hantering av glasskivor eller fönster- och dörrkarmar med absolut säkerhet. Med hjälp av inmatningens gripanordning är det möjligt att alltid kontrollera läget för det transporterade föremålet inom ett stort arbetsområde. Ergonomin säkerställer lutnings- och svängrörelser som gör arbetsprocessen snabb och flexibel. Ett gripsystem med sugkoppar och ett balanseringssystem för vikten tillåter förflyttning i två riktningar i ett arbetsområde med en radie på upp till 6 000 mm. Konfigurationen på egenstabil stativ möjliggör stor rörlighet inom anläggningen.



Balanseringssystem

Balanseringssystemet garanterar, tack vare en skjutordning som har monterats på lager och linjär skenstyrning, en perfekt utjämning av den vertikala lasten i alla lägen och ut med hela slaglängden. Profilens vikt jämnas ut med hjälp av en brytare som justeras manuellt, eller genom balanseringssystemet med vippströmsbrytare (option).



Lyftsystem

Att greppa produkten går snabbt och enkelt tack vare sugkopporna som styrs av ett extremt effektivt vakuumsystem. ZERO-G kan förflytta olika geometriska produktformer tack vare justeringen av positionen av sugkoppssystemet.



Pneumatiska funktioner

ZERO-G möjliggör för operatören en pneumatisk lutning på 90° och pneumatisk rotation i 90° av produkten där de två åtgärderna är oberoende av varandra. Båda funktionerna styrs direkt från konsolen och är proportionella, vilket även gör det möjligt att lyfta produkten från ställningar eller från lutande stöd.



Ergonomi

Konsolen är unik i sitt slag och är praktiskt och ergonomiskt utformad. Tack vare den enkla och intuitiva styrningen, känner sig operatören direkt bekväm redan från de första rörelserna och kan på bästa sätt utnyttja Zero-G:s prestanda och säkert styra produkten i alla riktningar med minimal kraftansträngning.



Egenstabil stativ

Som alternativ till fästordning i marken har Emmegi en lösning med viktstabil stativ. Efter monteringen av manipulatorstativet kan den förflyttas enkelt runt i företaget och användas i alla arbetsområde där det finns en anslutning till det pneumatiska systemet. Det viktstabla stativet är försett med spår för gafflarna för att underlätta dess förflyttning med hjälp av en gaffeltruck.




ZERO-G / SUPPORT EQUIPMENT
FUNKTION

Stödpelare mekaniskt förankrad i golvet	●
"Industry 4.0" CONNECT-alternativ	○
Egenstabil basstruktur	○
Balanseringssystem med vippströmställare	●
Handtag och kontroller på pneumatisk skjutkonsol	●
Pneumatisk lutning för rörelse av fönster- och dörrkarmar från horisontell till vertikal (°)	0 ÷ 90
Pneumatisk rotation av produkten (°)	0 ÷ 90

EGENSKAPER

Maxlast (beroende på modell) (kg)	200 ; 300 ; 500
Maximal arbetsradie (beroende på modell) (mm)	3.000 ; 4.000 ; 5.000 ; 6.000
Grepp-/släpphöjd (mm)	0 ÷ 1.500
Min-max höjd under produkten för att greppa och lossa på bock (mm)	150 ÷ 400
Min-max höjd under produkten för att greppa och lossa på bänk (mm)	600 ÷ 1.000
Min-max axelhöjd för greppunkten - vertikalt greppläge (bock) (mm)	550 ÷ 2.150
Min-max axelhöjd för greppunkten - horisontellt greppläge (bänk) (mm)	250 ÷ 1.850
Antal sugkoppar med gripsystem	4
Antal exkluderbara sugkoppar	2
Max last utan sugkoppar	50%
Pneumatisk justering av sugkoppens bredd	●
Dimensioner ytgräns sugkoppar mod. 200 kg (mm)	430 x 1.700 ÷ 1.000 x 430
Dimensioner ytgräns med 2 aktiva sugkoppar mod. 200 kg (mm)	250 x 1.700 ÷ 250 x 430
Dimensioner ytgräns sugkoppar mod. 300 kg (mm)	550 x 1.700 ÷ 1.100 x 550
Dimensioner ytgräns med 2 aktiva sugkoppar mod. 300 kg (mm)	300 x 1.700 ÷ 300 x 550
Dimensioner ytgräns sugkoppar mod. 500 kg (mm)	800 x 1.800 ÷ 1.250 x 800
Dimensioner ytgräns med 2 aktiva sugkoppar mod. 500 kg (mm)	400 x 1.800 ÷ 400 x 800
Fri takhöjd (mm)	4.500
Begärt tryck (bar)	8
Minsta mått på fönster- och dörrkarmar (beroende på modell) (mm)	1.200 x 400 ; 1.200 x 800
Maximalt mått på fönster- och dörrkarmar (beroende på modell) (mm)	2.200 x 1.000 ; 2.500 x 2.000

Ingår ● Tillgänglig ○