

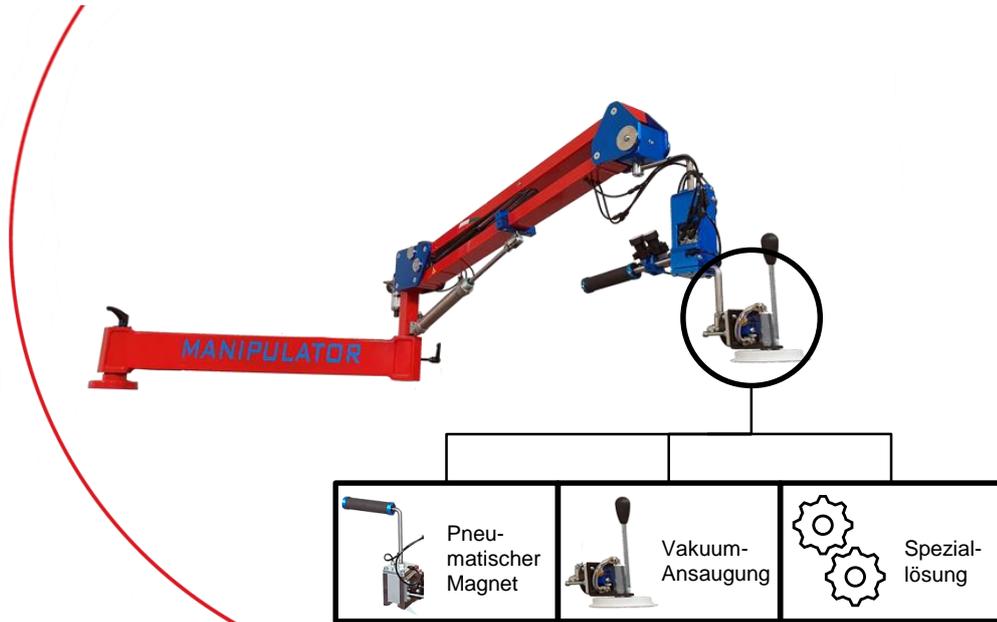
KREUZER

MONTAGESYSTEME-WERKZEUGTECHNIK

Gelenkarm Manipulatoren



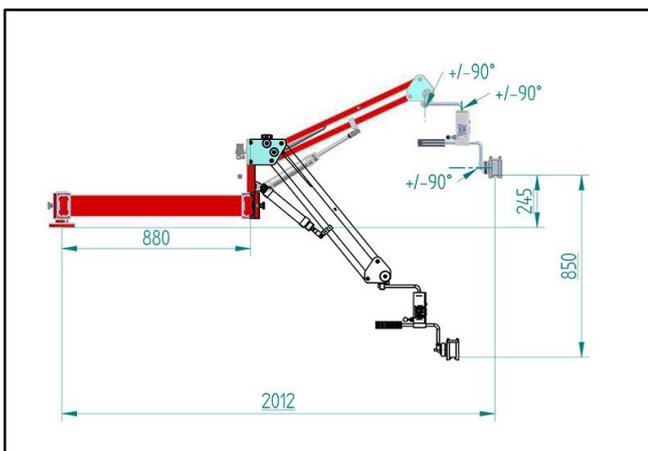
Easyarm EAM02 Gelenkarm-Manipulator für Lasten bis 30 kg



Beschreibung:

Der Easyarm EAM02 Manipulator ist ein Zwei-Gelenkarmssystem, das es erlaubt, Werkstücke bis 30 kg ohne Belastung für den Anwender hochzuheben. Das System kann frei rotieren und erlaubt eine Reichweite bis zu 1942 mm. Der Manipulator ist pneumatisch betrieben und wird mit einem Steuerungshebel am Griff bedient. Das Greifsystem ist entweder mit einem pneumatisch gesteuerten Magneten oder mit einem Vakuumsystem ausgestattet. Kundenspezifische Speziallösungen können realisiert werden.

| Modell | Greifsystem | Luftdruck (Bar) | Maximale Last (flaches Werkstück, Stahl) | Maximale Last (zylindrisches Werkstück, Stahl) | Maximale Last (nicht magnetischer Werkstoff) | Arbeitsbereich (mm) | Zulässige Last auf Gelenkarm |
|----------|---------------------|-----------------|--|--|--|---------------------|------------------------------|
| EAM2-00 | Ohne | 6 – 8 | | | | 100 – 1942 | 1 – 30 kg |
| EAM2-01 | Vakuum | 6 – 8 | 1 – 25 kg | - | 1 – 25 kg | 100 – 1942 | 1 – 25 kg |
| EAM2-02 | Magnetisch | 5 – 8 | 1 – 46 kg | 1 – 30 kg | - | 100 – 1942 | 1 – 28 kg |
| EAM2-012 | Vakuum + magnetisch | 6 – 8 5 – 8 | 1 – 46 kg | 1 – 30 kg | 1 – 25 kg | 100 – 1942 | 1 – 25 kg 1 – 28 kg |



Zylindrische Werkstücke



Flache Werkstücke



Glas/Kunststoff Werkstücke



Kartonagen/Boxen

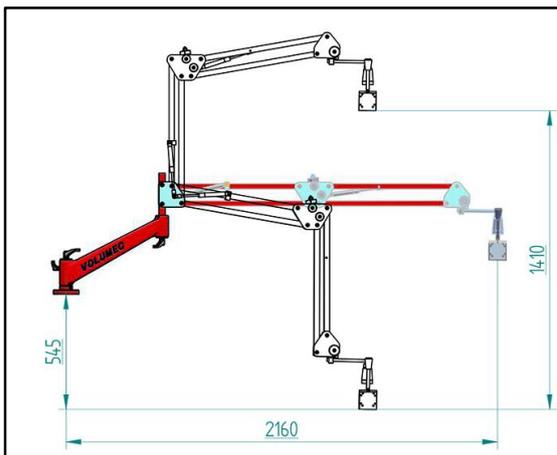
Easyarm EAM03 Gelenkarm-Manipulator für Lasten bis 15 kg



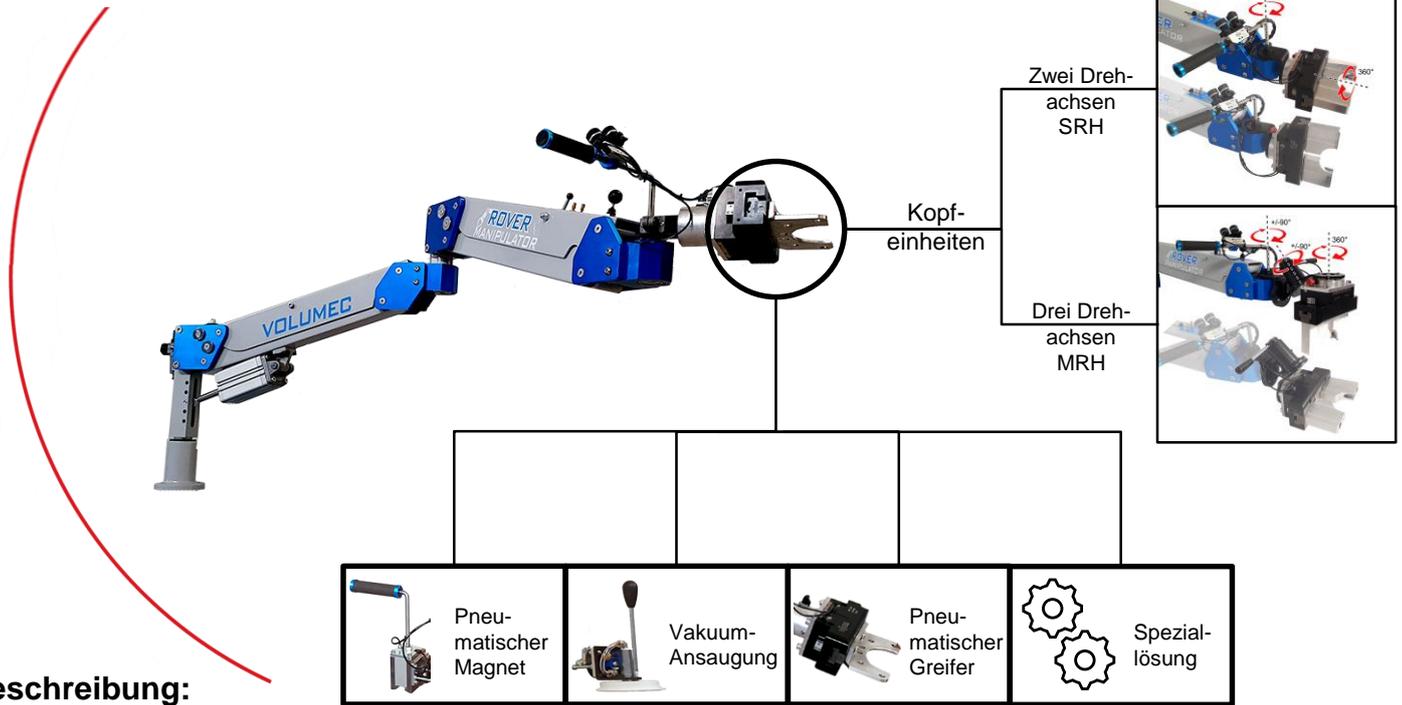
Beschreibung:

Der Easyarm EAM03 Manipulator ist ein Drei-Gelenkarmsystem, das es erlaubt, Werkstücke bis 15 kg ohne Belastung für den Anwender hochzuheben. Das System kann frei rotieren und erlaubt eine Reichweite bis zu 2160 mm. Der Manipulator ist pneumatisch betrieben und wird mit einem Steuerungshebel am Griff bedient. Das Greifsystem ist entweder mit einem pneumatisch gesteuerten Magneten oder mit einem Vakuumsystem ausgestattet. Kundenspezifische Speziallösungen können realisiert werden.

| Modell | Greifsystem | Luftdruck (Bar) | Maximale Last (flaches Werkstück, Stahl) | Maximale Last (zylindrisches Werkstück, Stahl) | Maximale Last (nicht magnetischer Werkstoff) | Arbeitsbereich (mm) | Zulässige Last auf Gelenkarm |
|----------|---------------------|-----------------|--|--|--|---------------------|------------------------------|
| EAM3-00 | Ohne | 6 – 8 | | | | 200 – 2160 | 1 – 15 kg |
| EAM3-01 | Vakuum | 6 – 8 | - | - | 1 – 23 kg | 200 – 2160 | 1 – 15 kg |
| EAM3-02 | Magnetisch | 5 – 8 | 1 – 46 kg | 1 – 30 kg | - | 200 – 2160 | 1 – 14 kg |
| EAM3-012 | Vakuum + magnetisch | 6 – 8 5 – 8 | 1 – 46 kg | 1 – 30 kg | 1 – 23 kg | 200 – 2160 | 1 – 15 kg 1 – 14 kg |



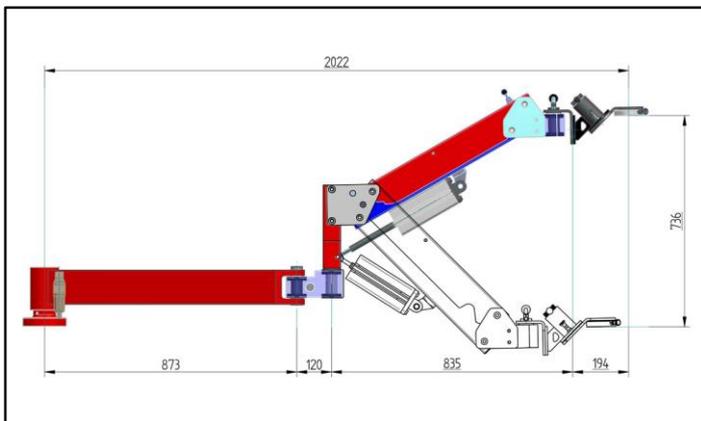
ROVER Gelenkarm-Manipulator für Lasten bis 100 kg



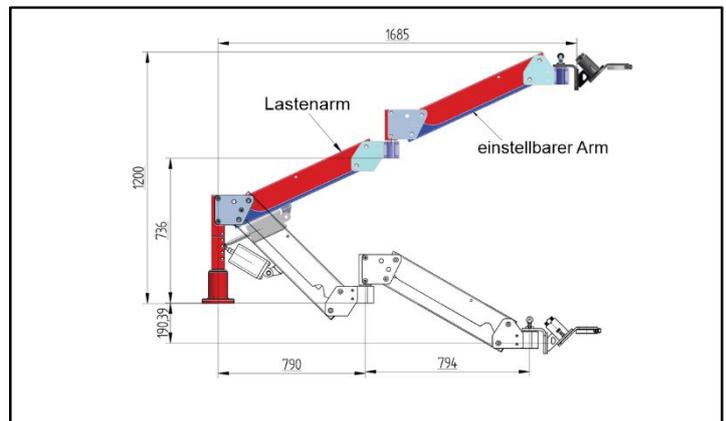
Beschreibung:

Der Rover Manipulator ist ein Zwei-Gelenkarmsystem, das es erlaubt, Werkstücke bis 100 kg ohne Belastung für den Anwender hochzuheben. Das System kann frei rotieren und erlaubt eine horizontale Reichweite bis zu 1685 oder 1915 mm, je nach Variante. Der Manipulator ist pneumatisch betrieben und wird mit einem Steuerungshebel am Griff bedient. Das Greifsystem ist entweder mit einem pneumatischem Greifer, einem pneumatisch gesteuerten Magneten oder mit einem Vakuumsystem ausgestattet. Kundenspezifische Speziallösungen können realisiert werden.

| Modell | Luftdruck (Bar) | Greifsystem | Gewicht (kg) | Reichweite horizontal (mm) | Reichweite vertikal (mm) | Zulässige Last auf Gelenkarm |
|--------|-----------------|---|--------------|----------------------------|---|------------------------------|
| RM01 | 6 – 8 | Pneumatischer Greifer, pneumatischer Magnet oder Vakuum | 60 kg | 1915 + Greifer | 736 | 1 – 100 kg |
| RM02 | 6 – 8 | | 40 kg | 1685 + Greifer | 736 (Lastenarm) + 500 (einstellbarer Arm) | 1 – 50 kg |



RM01



RM02

Easyarm Manipulator

Transportwagen mit höhenverstellbarer Säule, 2000 mm

- Basisplatte: 30 mm Stärke, Grundfläche 800x800 mm
- Zentrale höhenverstellbare Säule mit Griff, Höhe 2000 mm
- Mit pneumatischem oder elektrischem Schrauber verstellbar
- 4 Räder, davon 2 gebremst
- Handgriff zum Bewegen des Wagens
- Gewicht: 220 kg



Transportwagen, höhenverstellbar, 1050 mm

- Basisplatte: 30 mm Stärke, Grundfläche 800x800 mm
- Zentrale Säule zur Anbringung des Gelenkarms
- Höhenverstellbar von 650 bis 1050 mm
- 4 Räder, davon 2 gebremst
- Gewicht: 165 kg



Rover Manipulator

Transportwagen, mit höhenverstellbarer Hubsäule

- Basisplatte: 30 mm Stärke, Grundfläche 800x800 mm
- Zentrale Säule zur Anbringung des Gelenkarms, H = 1060 mm
- Nutzhub: 600 mm
- Bürstenloser Elektromotor, 400 Watt – 220 Volt
- Elektronische Steuerung durch Auf-/Ab-Tasten
- 4 Räder, davon 2 gebremst
- Gewicht: 400 kg



Transportwagen 800x800 mm

- Basisplatte: 30 mm Stärke
- Zentrale Säule zur Anbringung des Gelenkarms
- 4 Stellfüße mit Teleskopschaft
- 4 Räder, davon 2 gebremst
- Gewicht: 350 kg



**Richard Kreuzer GmbH
Montagesysteme und Werkzeugtechnik**

**Am Mailinger Moos 8
85055 Ingolstadt**

**Telefon: +49 (0) 841/14 90 57-0
Telefax: +49 (0) 841/14 90 57-50**

**info@kreuzer.gmbh
www.kreuzer.gmbh**

