

ROBOGRAB®

Das Pick-Up Tool für
AutoStore™ Roboter*

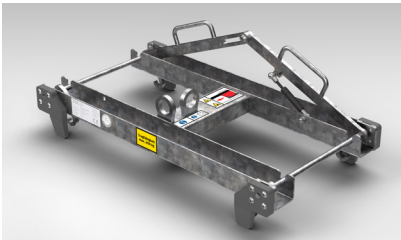


* Red Line Robots R5™/R5+™

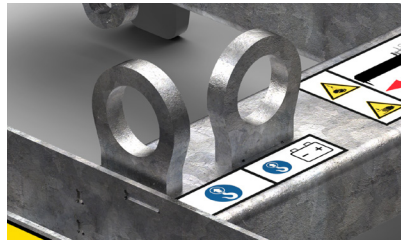


ROBOGRAB®

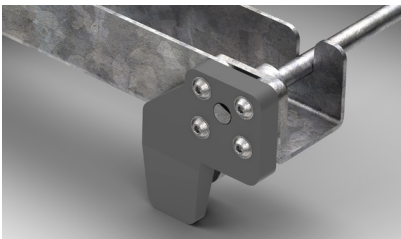
Alles bestens im Griff beim Service & Co.



Greifer im geöffneten Zustand



Ausrichtung bei Robotern mit/ohne Akkus



Auflagefüße mit Kratzschutz



Gasdruckfeder für sichere Verriegelung

Das smarte Pick-up Tool ROBOGRAB® ist die ideale Ergänzung für Ihre System-Hardware von AutoStore™. Es ermöglicht das einfache und sichere Handling der Red Line R5™ und R5+™.

Die äußerst stabile und verschleißfreie Konstruktion garantiert ausreichend Reserven für die schwergewichtigen Roboter samt Akkus und sorgt automatisch für eine Zentrierung sowie ausbalancierte Lage im schwebenden Zustand.

ROBOGRAB® macht's Ihren Mitarbeitern leicht – das sonst manuelle und umständliche Handling beim Transport der Roboter entfällt und ganz nebenbei werden Arbeitsschutz und die Sicherheit vor Ort massiv erhöht.

TECHNISCHE DATEN

Eigengewicht: 10 kg

Max. Gewichtsaufnahme: 200 kg

Abmessungen zusammengeklappt: 670 x 370 x 160 (LxBxH)

Automatische Zentrierung, kein Ausrichten des Greifers am Roboter nötig

Zentrierauflage aus kohlefaserverstärktem Kunststoff zum Schutz vor Kratzern

2-fache Hakenposition zur Gewichtsbalance für Roboter mit/ohne Akkus

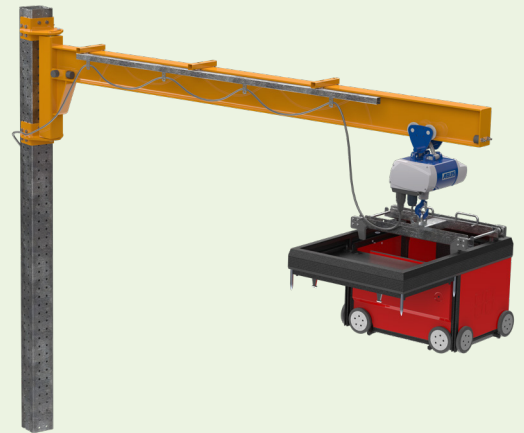
Hebel und Gasdruckfeder für sicheres Lösen/Verriegeln der Haken

Oberfläche galvanisch verzinkt

4 gewinnt:

Die Erfolgsbausteine von DLK

› Lagertechnik › Levelmaker® › Logistik › Lösungen



Auch als Komplett-Set und für Ihre individuellen Anforderungen

Wir bieten Ihnen unser Pick-Up Tool für Ihre Service-/Wartungsbühne auch im Paket mit Schwenkarm und Elektrokettenzug (z. B. ABUS, ABUCompact GMC) an.

Die Befestigung des Schwenkarms ist im Standard ausgelegt für die DLK LEVELMAKER® Lagerbühnen und kann optional auf verschiedene Trägerprofile angepasst werden.

Alle weiteren Details zu Maßanfertigungen auf Anfrage. Sprechen Sie uns dazu gerne an!



DLK GmbH
Südstraße 7
48531 Nordhorn

+49-5921-72813-0
vertrieb@dlk.de

Kontaktdaten speichern