



FICHE TECHNIQUE

Manutention par le vide
Robot de pose GW 625-2

Robot de pose GW 625-2



Ergonomique, fiable et résistant aux charges jusqu'à 625 kg, le robot de pose GW 625-2 permet de soulever, déplacer et monter tous les matériaux en plaque (verre, acier et des objets lisses) tant à l'intérieur qu'à l'extérieur d'un bâtiment.

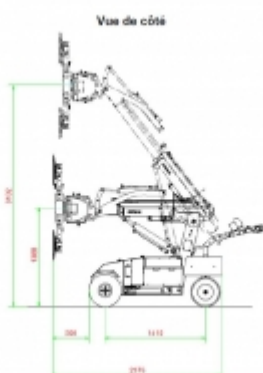
INFORMATIONS TECHNIQUES

- Equipé de deux circuits indépendants, chacun avec double sécurité et stockage sous vide intégré,
- Equipé d'une rallonge de flèche manuelle de 800 mm,
- Rotation hydraulique du palonnier dans les 2 sens à 95°,
- La taille maximale de plaque est de 3 m x 2,5 m,
- Radiocommande avec une portée maximale de 15 m,
- Rayon de braquage avec un angle de direction de 80°,
- Basculement du dispositif d'aspiration lorsque le bras de levage est à l'horizontal : 95° vers l'avant – 69° vers l'arrière,
- Décalage latéral : +/- 50 mm directement sur le dispositif d'aspiration,
- Pour l'utilisateur, le CACES ® R389 (Catégorie 2) est recommandé,
- Chargement / déchargement sur camion plateau / camion plateau grue par élingage ou via rampe de chargement,
- Dimensions pour le transport (L x l x H) : 1 930 mm x 940 mm x 1 660 mm.

CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES

- Charge utile : 625 kg
- Hauteur de levage max...: 3,60 m
- Hauteur de levage max...: 4,20 m
- Température d'utilisat...: De 0°C à 40°C
- Ventouses : 6 unités, Ø 350 mm
- Tension de charge : 230 V / 50 Hz
- Autonomie batterie : 8 heures environ
- Poids de l'ensemble : 1 190 kg
- Contrepoids inclus : 16 x 18,75 kg (300 kg)

SCHÉMA D'ENCOMBREMENT





FICHE TECHNIQUE

Manutention par le vide
Robot de pose GW 625-2

Schémas d'encombrement

Vue de face

(sans supports latéraux étendus)

