



Préhenseur de cylindre

pour robot 6 axes

● Etudes mécaniques

● Réalisations

● Câblages

○ Automatismes

Le Multigripper est un préhenseur robot permettant la manutention de cylindre métallique, forte charge.

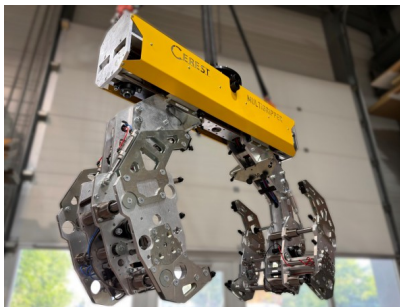
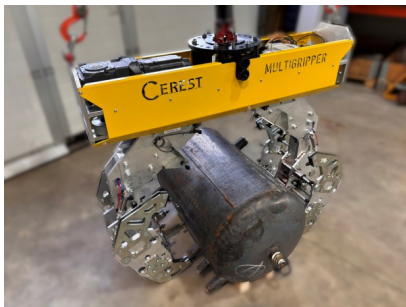
Sa dénomination traduit sa capacité d'adaptation automatique à la variété de dimension de cylindre à manutentionner, il intègre donc des réglages mécanisés de diamètre et de longueur.

Sa conception compacte permet de positionner les cylindres dans un environnement exigü.

La préhension des cylindres s'effectue radialement, en symétrie de part et d'autre. Ce serrage est électrique, par motorisation et transmission synchrones. La distribution électrique et pneumatique par bus de terrain permet de limiter le câblage embarqué sur les axes robot.

CARACTERISTIQUES :

- **Multi-diamètre (500/600/650/800)**
- **Double longueur (300/500)**
- **CMU : 250kg**
- **Effort de serrage maxi : 200kg**
- **Bride robot Ø300mm**



Réf : 3804

Réalisation ajoutée le 10/10/24



CEREST

20 Rue des Frères Lumière
68000 Colmar - FRANCE



MAIL

cerest@cerest.com



TÉLÉPHONE

+33 (0)3.89.21.02.56



INTERNET

www.cerest.com