



Fit T

Мануальный монтажный стол

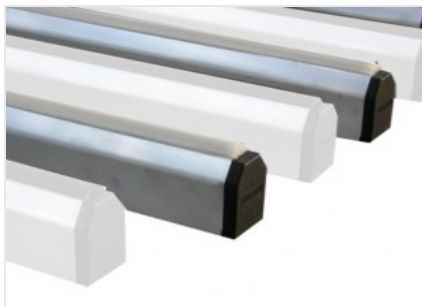


Сборочный стол для створок и рам. Наклоняемая рабочая поверхность от 0° (горизонтальное положение) до 85° с пневматической сменой опорных столов, покрытым мягким противоскользящим ПВХ (для этапа монтажа и сборки) и покрытым твердым антифрикционным ПВХ (для этапа перемещения). Опрокидываемый вручную рольганг регулируется по высоте (в диапазоне от 170 до 460 мм), независимо от рабочей поверхности стола. Рабочий стол регулируется по высоте в диапазоне от 895 до 965 мм, а опорные ножки оборудованы отверстиями для крепления к полу.



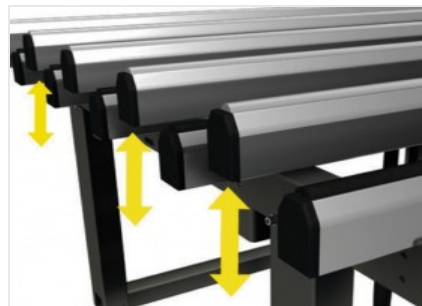
Опрокидывающаяся рабочая поверхность

Рабочая поверхность наклоняется с помощью полностью пневматического механизма. Рабочую поверхность можно наклонять от 0° (горизонтальное положение) до 85° ножным управлением.



Опорные поверхности из жесткого антифрикционного ПВХ

Опорная поверхность из жесткого антифрикционного ПВХ обеспечивает беспрепятственное скольжение рамы для ее простого перемещения.



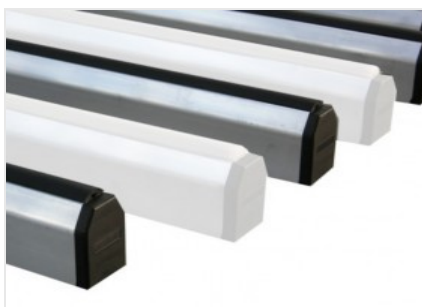
Пневматическая смена поверхности

Система пневматических цилиндров отвечает за пневматическую смену, обеспечивая подъем опорной поверхности из жесткого ПВХ относительно опорной поверхности из мягкого ПВХ.



Ролиганг перемещения переплета

Опрокидывающийся ролиганг с ручным перемещением на 2 заданных позициях с автоматической блокировкой позволяет горизонтально перемещать раму по роликам, установленным на стержне и обеспечивающим высокую плавность и легкость перемещения.



Поверхность из мягкого противоскользящего ПВХ

Рабочие поверхности покрыты противоскользящим мягким покрытием из ПВХ, которое гарантирует надежную опору при позиционировании рамы.



**ХАРАКТЕРИСТИКИ**

Длина (в зависимости от модели) (мм)	1.400 ; 2.000
Ширина (мм)	1.600
Регулируемый по высоте рольганг (мм)	170 ÷ 460
Регулируемая по высоте рабочая поверхность (мм)	895 ÷ 965
Масса (кг)	135
Ширина роликового конвейера (мм)	150
Максимальная нагрузочная способность (кг)	120
Потребление воздуха (норм.л/цикл)	25

Включено ● Доступно ○