

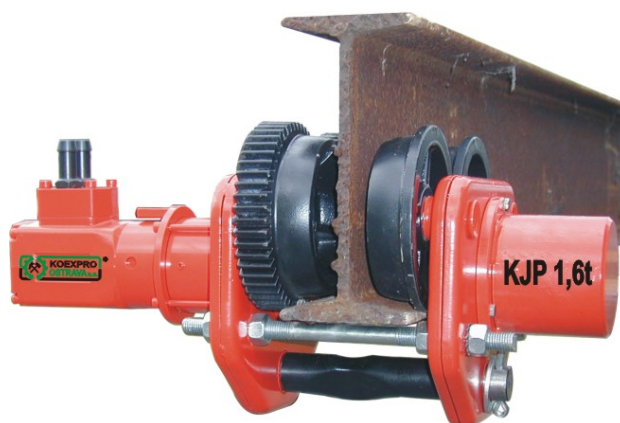
## PNEUMATYCZNE URZĄDZENIE MANIPULACYJNE JEDNODŹWIGNIOWE KJP 1,6t; 3,2t; 5t

### Opis i użytkowanie:

Pneumatyczne urządzenie manipulacyjne jednodźwigniowe typu **KJP** (dalej tylko urządzenie manipulacyjne) jest urządzeniem przystosowanym do jazdy po dolnej prowadnicy profili o wielkości I 200 ÷ 340. Służy do przemieszczania ciężarów o masie nieprzekraczającej własną nośność znamionową. Ciężar może być zawieszony na samodzielnych wielokrążkach, lub za pomocą środków mocujących, przymocowanych na klapie z zawiasami.

Urządzenie manipulacyjne składa się z dwóch płyt bocznych z kołami pojazdowymi, połączonych ze sobą przez śruby rozpierające i czop zawiasowy. Następną częścią jest napęd, który się składa z pneumatycznego silnika lamelowego i przekładni planetowej, na końcu której jest uzębiony wał, wpadający do uzębienia jednej z pary kół pojazdowych.

Sterowanie urządzeniem w zależności od miejsca jego ustykuowania, może odbywać się przy pomocy pneumatycznego rozdzielacza lub za pomocą sterowania przyciskowego.



KJP 1,6t

### Podstawowe dane techniczne:

Typ		KJP 1,6t	KJP 3,2t	KJP 5t
Nośność znamionowa	t	1,60	3,20	5
Szybkość pojazdu	m.min <sup>-1</sup>	10	10	10
Moc silnika	kW	0,80	0,80	0,80
Ciśnienie powietrza	MPa	0,40 – 0,60	0,40 – 0,60	0,40 – 0,60
Zużycie powietrza podczas wydajności maks.	m <sup>3</sup> .min <sup>-1</sup>	2,50 ± 10%	2,50 ± 10%	2,50 ± 10%
Filtracja	µm		30	
Masa	kg	38	54	72

Produkt jest konstruowany dla grupy urządzeń I (dołowe) kategorii M2 i grupy urządzeń II (ruchy na powierzchni) kategorii 2 według wytycznych Parlamentu Europejskiego i Rady 94/9/ES i spełnia warunki dla użytkowania w środowiskach „niebezpieczne warunki atmosferyczne 2” według EN 1127-2 i „zona 1” według EN 1127-1, przy uwzględnieniu przepisów obowiązujących w kraju użytkownika.