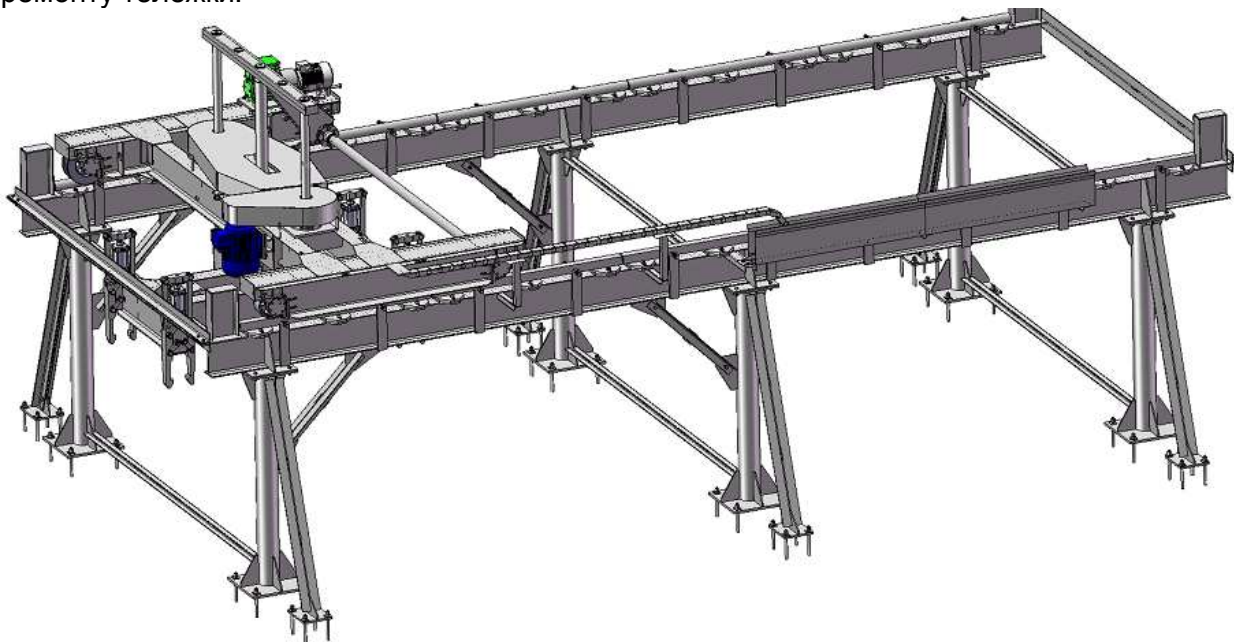


## Робот фронтальной подачи каркаса тележки РФП-01. 00.000

Робот фронтальной подачи каркаса тележки предназначен для снятия рам тележек модели 18-100 (ЦНИИ-ХЗ) с колёсных пар и установки на транспортные каретки конвейера КПТ АК ПМВТ для выполнения дальнейших технологических операций по ремонту тележки.



РФП-01 Робот фронтальной подачи каркаса тележки

### Технические характеристики

- |  |  |
|--|--|
| • Грузоподъёмность перегружателя, т                                | 2  |
| • Скорость передвижения перегружателя, м/мин                       | 0...9  |
| • Скорость подъёма траверсы, м/мин                                 | 2,5  |
| • Время подъёма траверсы, с  | 26   |
| • Привод перемещения перегружателя                                 |  |
| • электромеханический с частотным регулированием скорости          |  |
| • Количество приводов, шт.   | 1  |
| • Электродвигатель   | АИР90L4  |
| • Мощность, кВт  | 2,2  |
| • Частота вращения вала электродвигателя, мин <sup>-1</sup>        | 1425   |
| • Габаритные размеры перегружателя, мм                             |  |
| - длина  | 2666   |
| - ширина   | 3992   |
| - высота   | 2185   |
| • Колея перегружателя, мм  | 3600   |
| • База перегружателя, мм   | 1984   |
| • Масса перегружателя, кг  | 2517   |
| • Напряжение питающей электрической сети, В                        | 380  |
| • Частота переменного тока, Гц                                     | 50   |
| • Эстакада робота фронтального, габаритные размеры, мм             |  |
| -длина   | определяет заказчик согласно технологической схемы цеха; |
| -ширина  | 5500   |
| -высота  | 2610   |
| • Высота от пола до головки рельса (поверхности катания колес), мм | 2294   |
| • Масса эстакады, кг   | определяет длина эстакады;                               |
| • Высота робота с установленным перегружателем на эстакаду, мм     | 3724max  |

- Масса работа фронтального, кг

6440

### Пример работы установки РФП-01

Исходное положение установки: перегружатель находится на позиции снятия тележки с колесных пар, грузоподъемная траверса – в верхнем положении, захваты – в разжатом состоянии (штоки пневмоцилиндров – выдвинуты).

Порядок работы установки:

- вагонная тележка – на позиции снятия с колёсных пар;
- опускание грузозахватной траверсы перегружателя;
- захват рамы тележки за боковые рамы;
- подъем рамы тележки;
- транспортирование рамы тележки на позицию загрузки ремонтного конвейера;
- установка рамы тележки на транспортную каретку ремонтного конвейера;
- разжим захватов;
- подъем грузозахватной траверсы;
- возвращение на исходную позицию.

