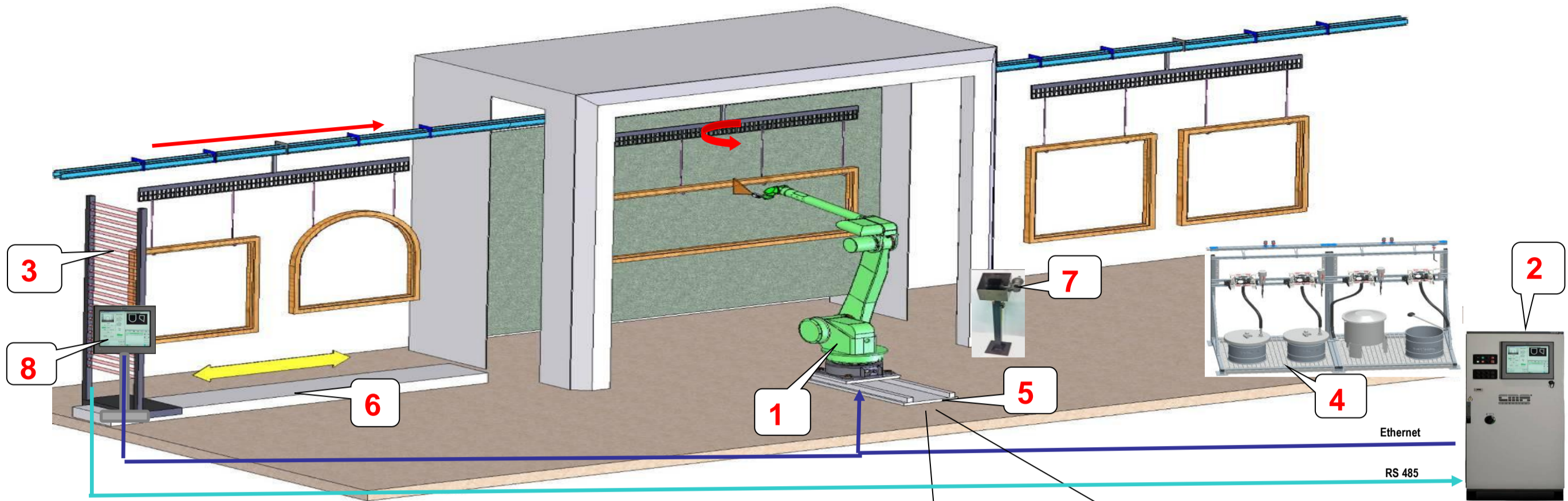
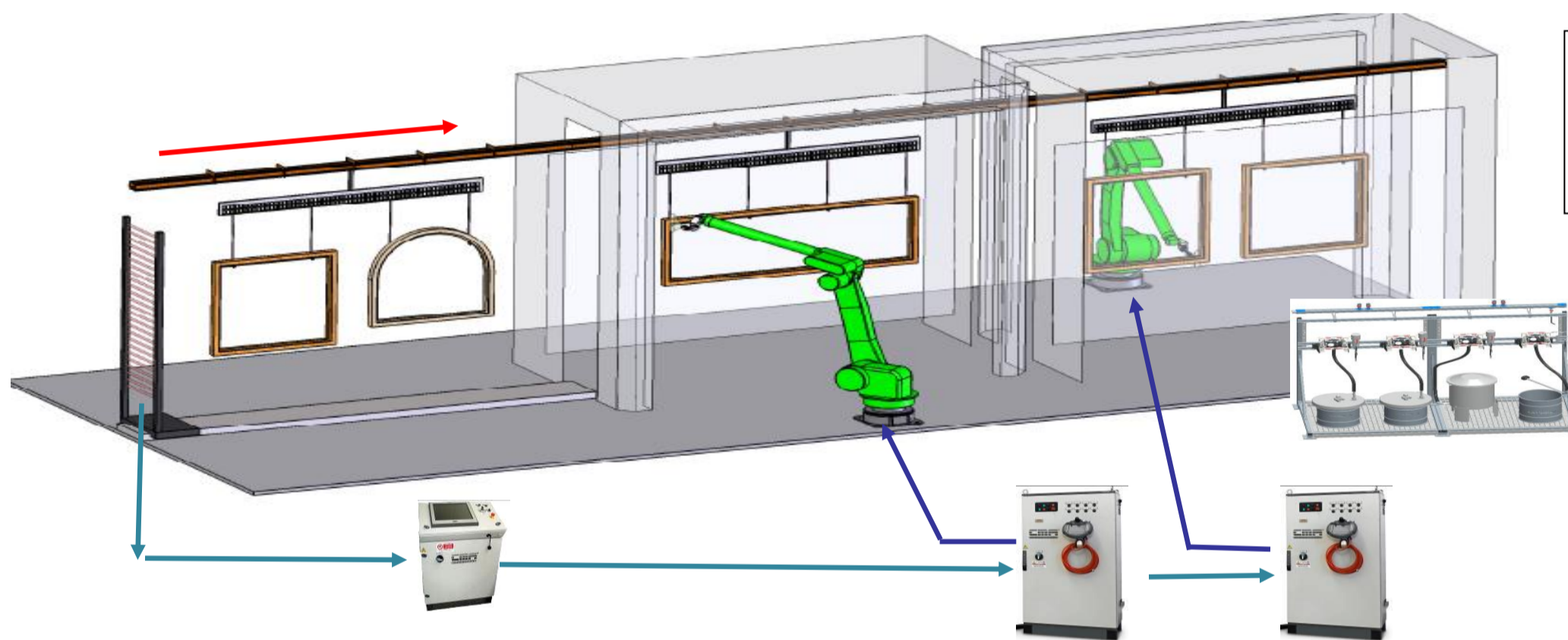
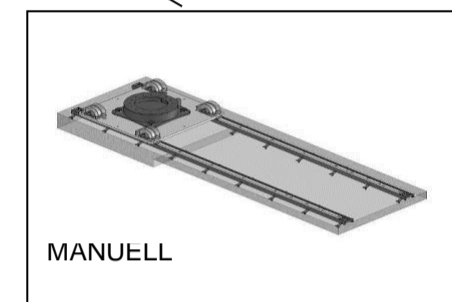


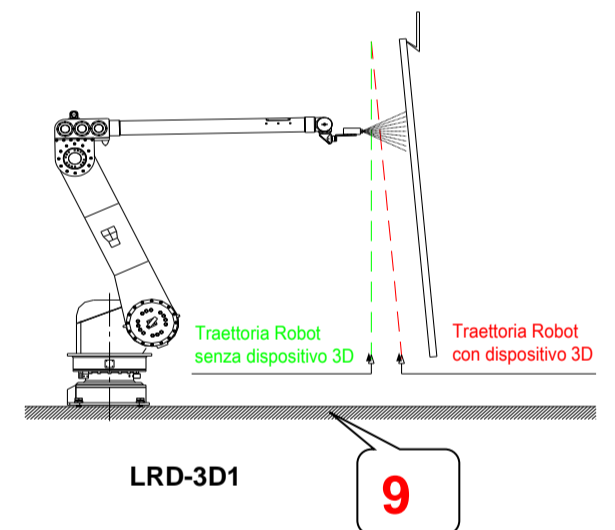
## SPRITZSYSTEM FÜR FENSTER UND TÜREN "AWPS 1"



Pos.	Beschreibung
1	Roboter GR 6100
2	Leitungspaneel Roboter
3	Scanner
4	Pumpen
5	Führungen automatische Roboterversetzung L=2500
6	Schlitten für Laserbarriere ( optional )
7	Spritzpistolenreinigungssystem (mit Pneumatikmotor )
8	Überwachung Anlage (FERN)
9	Scanner 2D Neigung der Fenster und Türen

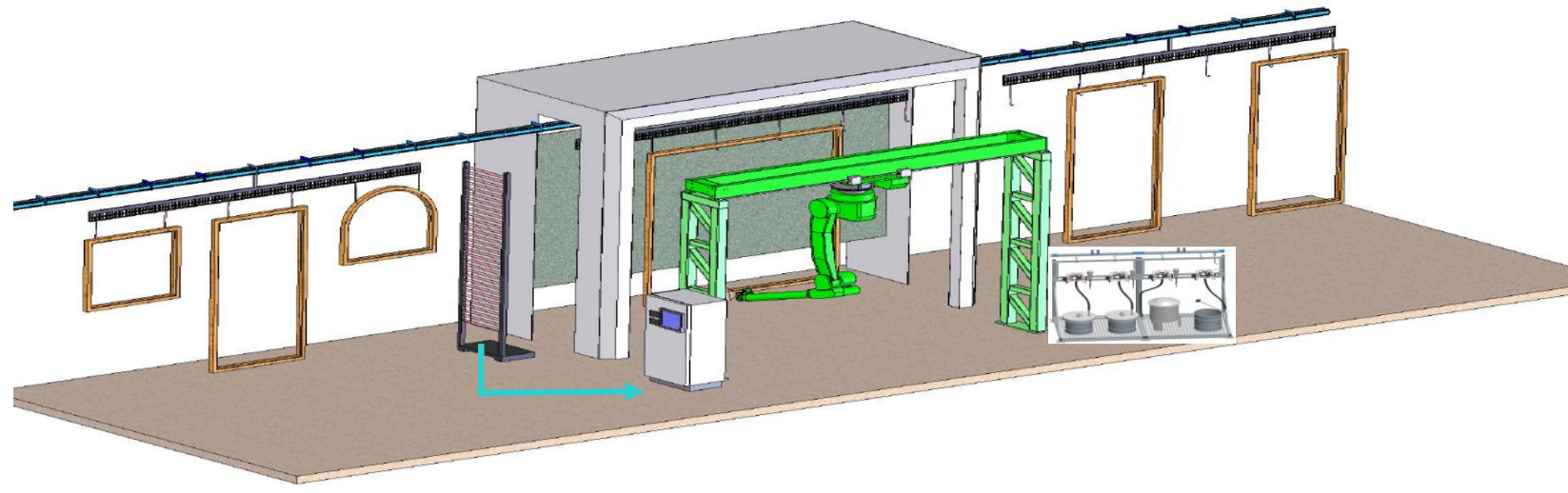


**AWPS 1**  
FLÄCHE VON ARBEIT MAXIMALE  
mm 4.000 x 2.900 H



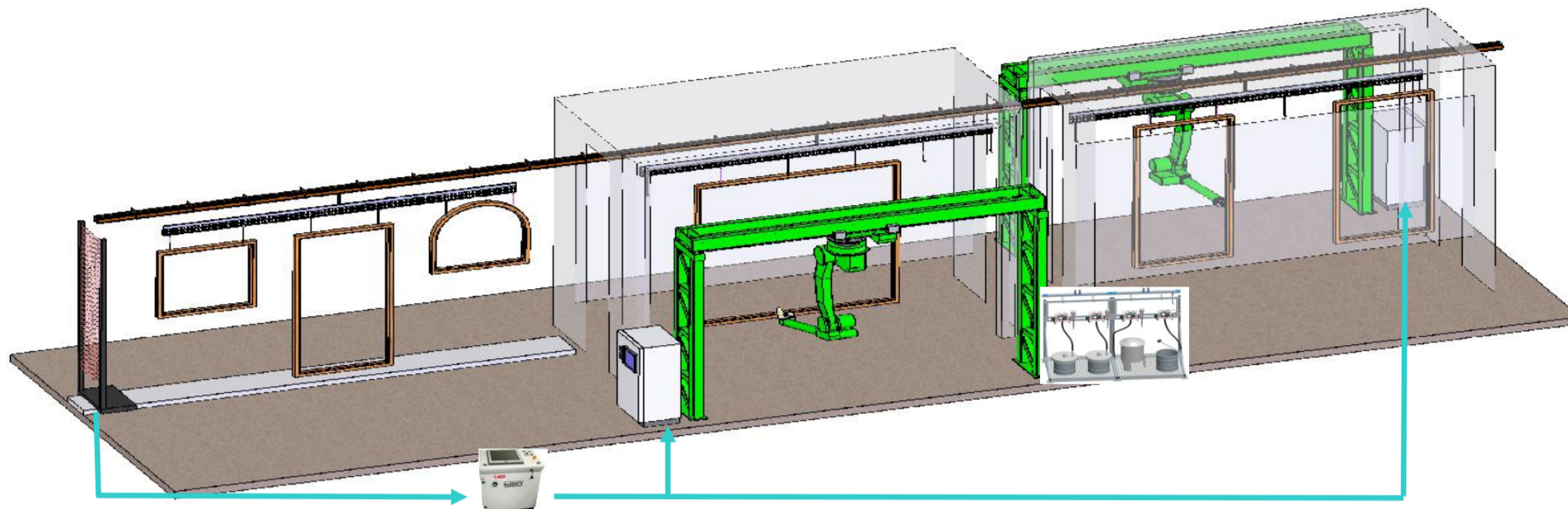
Pos.	Code	Beschreibung
	AWPS-1	Standard System Nr. 1 Roboter GR-6100 H = 3000 mm
	AWPS-1-D	Standard System Nr. 2 Roboter GR-6100 H = 3000 mm
5	GSR-M6100	Führungen manuelle Roboterversetzung L=2500
5	GSR-A6100	Führungen automatische Roboterversetzung L=2500
	SSR-BS	Roboter-Hubbasis GR-6100 H= 400-700-900
7	LPA	Spritzpistolenreinigungssystem (mit Pneumatikmotor )
4	SV-HP 1	Hochdruck-Spritzsystem
	CCO-12	Farbwechsel 12 Farben (B&R)
9	LRD-3D1	Scanner 2D Neigung der Fenster und Türen
	LRD-3D2	Scanner 3D Neigung der Fenster und Türen
6	SCN-ALSO-S	Lineare Achse für Scannes Fenster und Türen
	AWPS-GI	Überwachung Anlage (FIX)
8	AWPS-GIR	Überwachung Anlage für Türen (FERN)
	COND	Klimaanlage für die Tafel GR 6100 (PROTHERM EVE08 850 W)
	CAM	Fernkamera im Robotergebiet + display (1 Kamera + 1 display)

## SPRITZSYSTEM FÜR FENSTER UND TÜREN "AWPS 3"



**AWPS 3**

FLÄCHE VON ARBEIT MAXIMALE  
mm 5.000 x 2.900 H



Pos.	Code	Beschreibung
	AWPS-3	Standard System Nr. 1 Roboter GR-6100 H = 3000 mm
	AWPS-3-D	Standard System Nr. 2 Roboter GR-6100 H = 3000 mm
	LPA	Spritzpistolenreinigungssystem (mit Pneumatikmotor)
4	SV-HP 1	Hochdruck-Spritzsystem
	CCO-12	Farbwechsel 12 Farben (B&R)
9	LRD-3D1	Scanner 2D Neigung der Fenster und Türen
	LRD-3D2	Scanner 3D Neigung der Fenster und Türen + Stärke
6	SCN-ALSO-S	Lineare Achse für Scannes Fenster und Türen
	AWPS-GI	Überwachung Anlage (FIX)
8	AWPS-GIR	Überwachung Anlage für Türen (FERN)
	COND	Klimaanlage für die Tafel GR 6100 (PROTHERM EVE08 850 W)
	CAM	Fernkamera im Robotergebiet + display (1 Kamera + 1 display)

### Hochdruck-Spritzsystem Wagner SV-HP

Roboter	Code	Beschreibung
N° 01	SV-HP 1+1E	01 Pompa Cobra (40-10) + 01 pompa Evo Motion + pistola GA 4000 + GA 250 (spurgo) + 01 MT
N° 01	SV-HP 2+1E	02 Pompa Cobra (40-10) + 01 pompa Evo Motion + pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 01	SV-HP 2+1C	02 Pompa Cobra (40-10) + 01 pompa Cobra + pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 01	SV-HP 3+1E	03 Pompa Cobra (40-10) + 01 pompa Evo Motion + pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 01	SV-HP 3+1C	03 Pompa Cobra (40-10) + 01 pompa Cobra + pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 01	SV-HP 4+1E	04 Pompa Cobra (40-10) + 01 pompa Evo Motion + pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 02	SV-HP-2+1E-2	02 Pompa Cobra (40-25) + 01 pompa Evo Motion + pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 02	SV-HP 2+1C-2	02 Pompa Cobra (40-25) + 01 pompa Cobra + 2 pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 02	SV-HP 3+1E-2	03 Pompa Cobra (40-25) + 01 pompa Evo Motion + 2 pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 02	SV-HP 3+1C-2	03 Pompa Cobra (40-25) + 01 pompa Cobra + 2 pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 02 MT
N° 02	SV-HP 4+1E-2	04 Pompa Cobra (40-25) + 01 pompa Evo Motion + 2 pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 03 MT
N° 02	SV-HP 4+1C-2	04 Pompa Cobra (40-25) + 01 pompa Cobra + 2 pistola GA 4000 + CRC + GA 250 (spurgo) + 03 MT

