



**BRAZO
MANIPULADOR
DE BARRAS**
IDR - ET

INNRA

¿QUÉ ES?

ASPECTOS GENERALES

▶ Versátil e innovador, permite realizar una manipulación de barras de perforación de manera segura y sin otros alineamientos.

▶ El equipo ha sido fácilmente montado en perforadoras modelos UDR200DLS – DE710, IDR20T, IDR20LD y CS3001.

▶ ...próximamente en otros modelos y marcas.

▶ El IDR-ET, puede trabajar en diferentes ángulos de perforación, manteniendo el alineamiento con la estructura de la torre de la máquina.

▶ El sistema es controlado por un mando electrohidráulico, monitoreado por un control PLC, evitando así fallas no deseadas.

▶ También el sistema permite que el uso de sus movimientos sea más amigable y, además, cuenta con un sistema manual de respaldo en caso de ser requeridos.

▶ El IDR-ET puede trabajar con diferentes diámetros de barras (NQ - PW).

INNRA



Brazo

DIÁMETROS DE MANIPULACIÓN DE BARRAS	DESDE B+ HASTA PW+
RANGO DE MANIPULACIÓN	BARRAS DE 3M
TIEMPO PROMEDIO DE MANIPULACIÓN	5-10 SEGUNDOS
GIRO DE AGUILÓN	135°

Sistema de control

SISTEMA DE CONTROL	ELECTROHIDRÁULICO - MANUAL
VOLTAJE DE TRABAJO	12 V - 24 V
SENSORES DE SEGURIDAD	INDUCTIVOS PNP (NO-NC)
CANTIDAD DE SENSORES	4
NOMENCLATURA IP SISTEMAS ELÉCTRICOS	IP65 - IP67 - IP69K
CONTROL DE SUPERVICIÓN	PLC 12V - 24V
MÁXIMO FLUJO REQUERIDO PARA EL SISTEMA HIDRÁULICO	55LPM - 65 LPM CIRCUITO ABIERTO
COMPATIBILIDAD	UDR200 - DE710 - IDR20T - IDR20LD CS3001 - CT20

Prensa

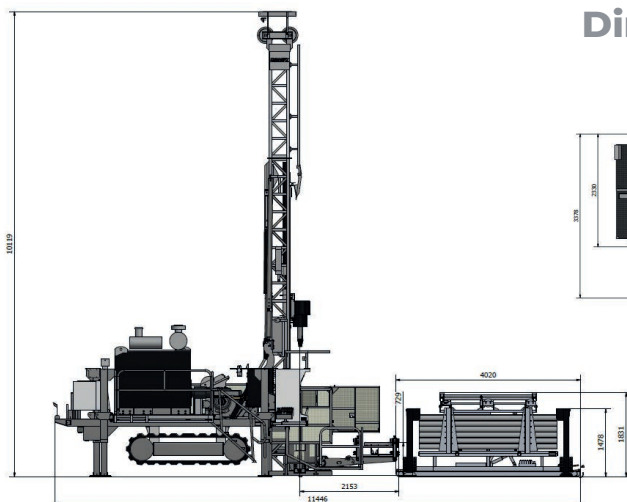
DESLIZAMIENTO DE LLAVE DE CORTE	7cm
FUERZA MÁXIMA DE CORTE	8.011 Kgf
DIÁMETROS PARA EL CORTE DE BARRAS	N+ - H+ - P+

Peso total

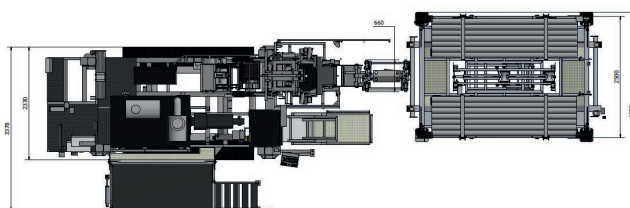
PESO TOTAL DE LA ESTRUCTURA	1.200 Kg
-----------------------------	----------

Cama de barras

CAPACIDAD BARRA P	252M
CAPACIDAD BARRA H	384M
CAPACIDAD BARRA N	660M



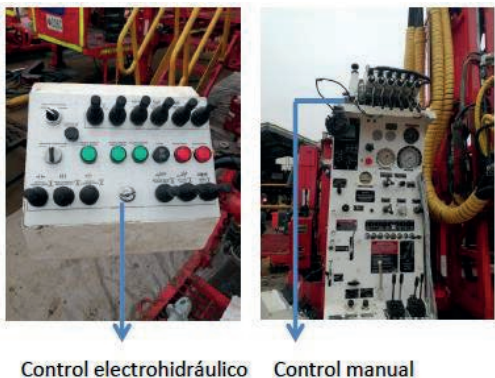
Dimensiones en el equipo IDR





SISTEMA DE CONTROL LÓGICO Y ELECTROHIDRÁULICO

- ▶ El sistema es controlado por un mando electrohidráulico, monitoreado por un control PLC, evitando así fallas no deseadas.
- ▶ También el sistema permite que el uso de sus movimientos sea más amigable y, además, cuenta con un sistema manual de respaldo en caso de ser requeridos.



- ▶ El sistema cuenta con sensores ubicados en el mástil y en la estructura del manipulador, cuyo objetivo es garantizar que los movimientos sean ejecutados de forma definida y segura.

Claudio Celis Aguilera
Gerente General INNRA SPA

 +56 9 3451 2744

 claudiocelis@innra.cl