

Autark arbeitender Manipulator für Dekontaminationsarbeiten (AMANDA I)



Autark kletternder Manipulator

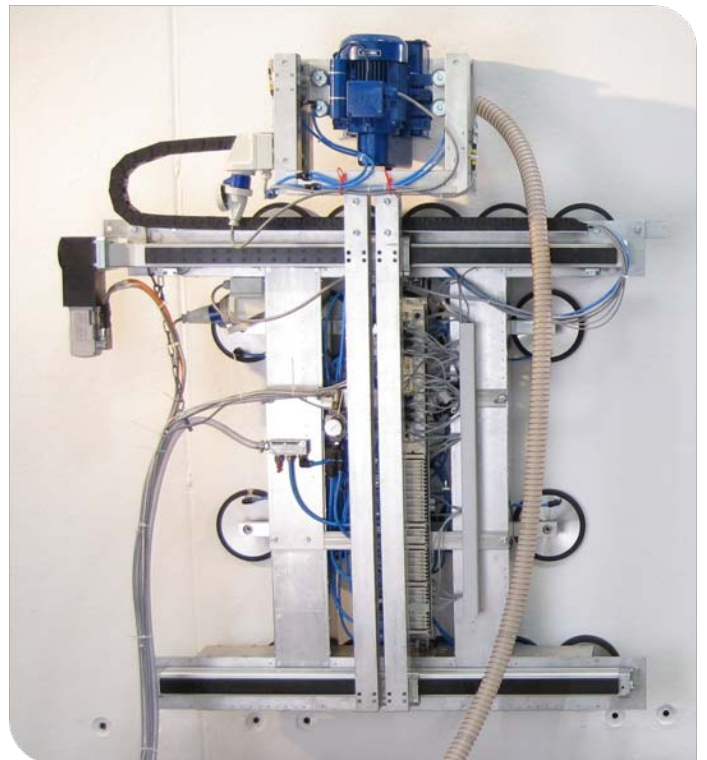
- Der autark kletternde Manipulator AMANDA I ist ein Arbeitsgerät für Dekontaminationsarbeiten an Wänden und Decken.
- Moderne Vakuumtechnologie sorgt dabei für einen sicheren Verbund zwischen dem Manipulator und dem zu bearbeitenden Objekt.
- Einsatzschwerpunkt von AMANDA I ist der Rückbau kerntechnischer Anlagen.

Arbeitskopf des Manipulators

- Um die Oberflächen den Anforderungen entsprechend abtragen zu können, ist das Trägersystem mit einer Fräse ausgestattet.

Vorteile des Manipulators

- Flexibel einsetzbar
- Kompakt und bedarfsgenau
- Anbaugerät wählbar (z.B. Fräse, Kernbohrer, etc.)
- Minimierter Personaleinsatz
- Komplett fernsteuerbar
- Kostenreduzierung durch Entfall von Rüstungen
- Besonders geeignet für große und hohe Räume

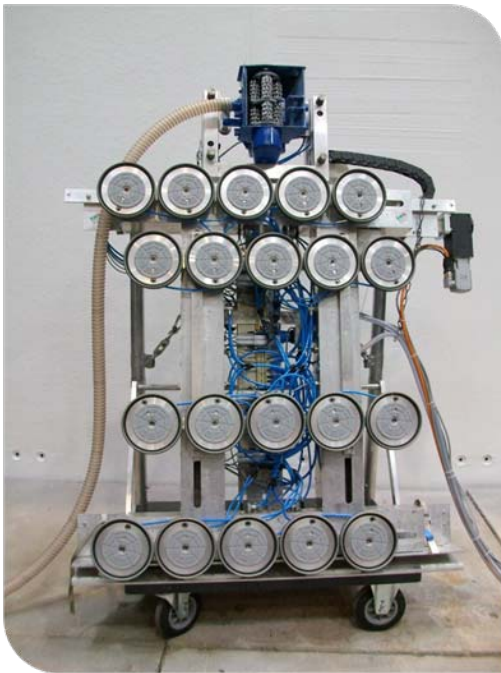


Karlsruher Institut für Technologie (KIT)
Technologie und Management des Rückbaus kerntechnischer Anlagen (TMRK)

Prof. Dr.-Ing. Sascha Gentes
Tel.: +49 721 608-46546
E-Mail: sascha.gentes@kit.edu



Autark arbeitender Manipulator für Dekontaminationsarbeiten (AMANDA I)

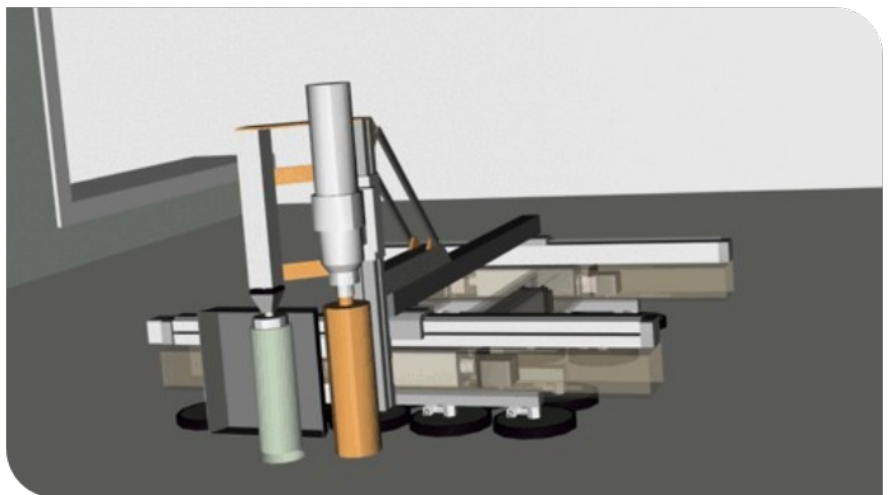


Technische Daten des Manipulators

- Abmessungen: 1,30 m x 1,30 m
- Gewicht: ca. 290 kg
- Leistung: 6m² bis 8m², je nach Bewegungsmuster
- Personal: 1 Bediener
- Energieversorgung: Druckluft
Fräse 200m³/h
Ejektor 11m³/h
Stromversorgung 400 V
- Verschleißteile: Saugplatten - robust, einfacher Wechsel
Fräslamellen – minimierter Abfall

Alternative Anbaugeräte

- Kernbohrer
- Freimessgerät



Karlsruher Institut für Technologie (KIT)
Technologie und Management des Rückbaus kerntechnischer Anlagen (TMRK)

Prof. Dr.-Ing. Sascha Gentes
Am Fasanengarten, Geb. 50.31
76131 Karlsruhe

