



Características Técnicas

Características especiales

Manipulador de barras IDR-ET.

Cabezal de rotación Top drive con tamaño P.

Operación hidráulica

Prensa con diámetros B,N,H Y P (desde 44.5 hasta 177.8 mm)

Capacidad de profundidad

barra P	1000 m
Barra H	1500 m
Barra N	2000 m

Cabezal de rotación

Diámetro del Husillo	120 mm
Motor hidráulico	160 cc desplazamiento variable
Torque baja velocidad	1454 Nm (1072 lbft@1500RPM)
Torque alta velocidad	475 Nm (350 lbft@1500 RPM)
Velocidad de rotación	100-1500 RPM
Garras de fijación	5 por cada Angulo doble

Sistema de avance cabezal

Tipo	Cilindro hidráulico acoplado a unidad de rotación.
TIRO (↑)	20.4 Toneladas (44900 Lbf)
EMPUJE (↓)	9.1 Toneladas (19900 Lbf)
Largo carrera	3.45 m
Velocidad de avance	30m/min

Huinche principal	
Capacidad de levante	76.6 kN (17200 lbs)
Velocidad	55 m/min
Diámetro del cable	22 mm

Huinche wireline	
Capacidad de levante	7.8 kN (1700 lbs)
velocidad	270 m/min
Capacidad del cable	2000 m cable 6 mm.

Motor	
Diésel	CUMMINS QSC 8.3
Potencia	275 hp @2200 RPM
Máxima presión de trabajo	4200 PSI
Flujo máximo	242 L/Min
Volumen tanque hidráulico	400 L
Norma de emisión	TIER 3

Prensa de barras	
Numero de fijaciones	2
Diámetro de barra	44.5-177.8 mm
Máxima apertura	238 mm

Bomba de agua	
Flujo	140 L/min
Presión máxima	1000 psi

Peso	
Peso del equipo	11.200 KG

Brazo manipulador	
Diámetros de barras	Desde B+ hasta P+
Rango de manipulación	Barras 3 m
Sistema de control	Electrohidráulico – Manual
Voltaje de trabajo	12V
Sensores de seguridad	Inductivos PNP (NO-NC)
Cantidad de sensores	4
Nomenclatura IP sistemas eléctricos	IP65 – IP67 – IP69K
Control de supervisión	PLC 12V
Máximo Flujo requerido para el sistema hidráulico	55LPM – 65 LPM
Tiempo promedio de manipulación	15 – 20 segundos
Peso total de la estructura	1.200 kg
Fuerza Máxima de Corte	8.011 Kgf
Deslizamiento de llave de corte	17 cm
Fuerza máxima de deslizamiento	16.023 Kgf
Diámetros para el corte de barras	(*B) - N+ - H+ - P+

- Se requiere cambio de insertos.

Dimensiones del equipo



