

Вакуумно-захватний пристрій для монтажу коробчастих балок мостових кранів містить маніпулятори з робочими органами у вигляді жорстких траверс, встановлені на траверсах вакуумні присоски, розміщені між присосками упори, а також джерело вакуумування, сполучене з порожнинами присосок. Кожен маніпулятор додатково оснащений рамою, встановленою між маніпулятором і траверсою паралельно траверсі, з можливістю еквідистантного переміщення відносно траверси в діапазоні відстаней від V_1 до V_2 , де V_1 - відстань максимального віддалення, V_2 - відстань максимального наближення. Упори приєднані до рами, і в положенні максимального віддалення рами висота присосок відносно поверхні траверси є більшою за висоту упорів на величину максимального переміщення рами $\Delta = V_1 - V_2$, крім того, траверса і рама зв'язані пружними елементами з сумарною жорсткістю $C = \frac{P}{n \cdot \Delta}$, де P - максимальне притискне зусилля маніпулятора в період монтажу балки мостового крана; n - кількість пружних елементів.