



Actualización del módulo de bombas peristálticas

6.05800.080

Este set contiene todos los componentes necesarios para la actualización de un módulo de bombas peristálticas de 2 canales a un módulo de bombas peristálticas de 4 canales en el OMNIS Sample Robot Pick&Place. Además de las bombas requeridas, se incluyen todos los tubos flexibles y bidones necesarios para equipar una bomba de aspiración y de lavado adicional. Compatible con la versión de OMNIS Software 2.13.2 y 2.17 o superior.

Partes/accesorios 6.05800.080

Qt.	Order no.	Descripción
1 PCS	6.01543.100	Punta de aspiración automática

Punta de aspiración para titulaciones OMNIS automatizadas.

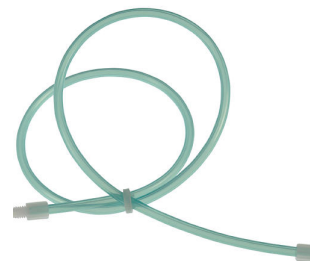


3 PCS

6.01805.000

Conexión de tubo de FEP / M6 / 66,5 cm

Con protección contra la luz y la rotura



1 PCS

6.01805.010

Conexión de tubo de PTFE / M8 / 66,5 cm

Con protección contra la luz y la rotura.



1 PCS

6.05001.010

Set de accesorios para módulo de bombeo
"peristáltico" (2 canales)

El set de accesorios contiene todos los componentes necesarios para unir mediante tubos flexibles una bomba de descarga y una bomba de aspiración al módulo de bombeo "peristáltico". Además de incluir tubos prefabricados con conector Luer, cada uno incluye dos abrazaderas de presión y tubos de bomba.



2 PCS

6.1621.000

Bidón / 10 L

Para sistemas automatizados como bidones de lavado y de residuos.



2 PCS

6.1621.100

Tapa para bidón de 10 L

Tapa para bidones de 10 L. Para el transporte sencillo y seguro de bidones llenos.



2 PCS

6.1828.000

Boquilla de conexión PVDF

Para bidón 6.1621.000.



1 PCS

6.2709.070

Manguito guía

Para la fijación de las buretas y las puntas de dosificación en los cabezales de fijación y en los portaelectrodos.



3 PCS

6.2740.020

Tobera de atomización

Para una pulverización precisa de la solución de lavado.



Accesorios opcionales

Order no.	Descripción
2.1016.0010	Módulo de bombeo peristáltico (2 canales) Módulo para el montaje en el soporte de módulo del Pick&Place del OMNIS Sample Robot. Esta puesto de trabajo está compuesta por una bomba de lavado y una de succión. Se usan para purgar los sensores de un módulo Pick&Place y para vaciar el vaso de muestra después del análisis, antes de que vuelva a ser colocado en la gradilla.

