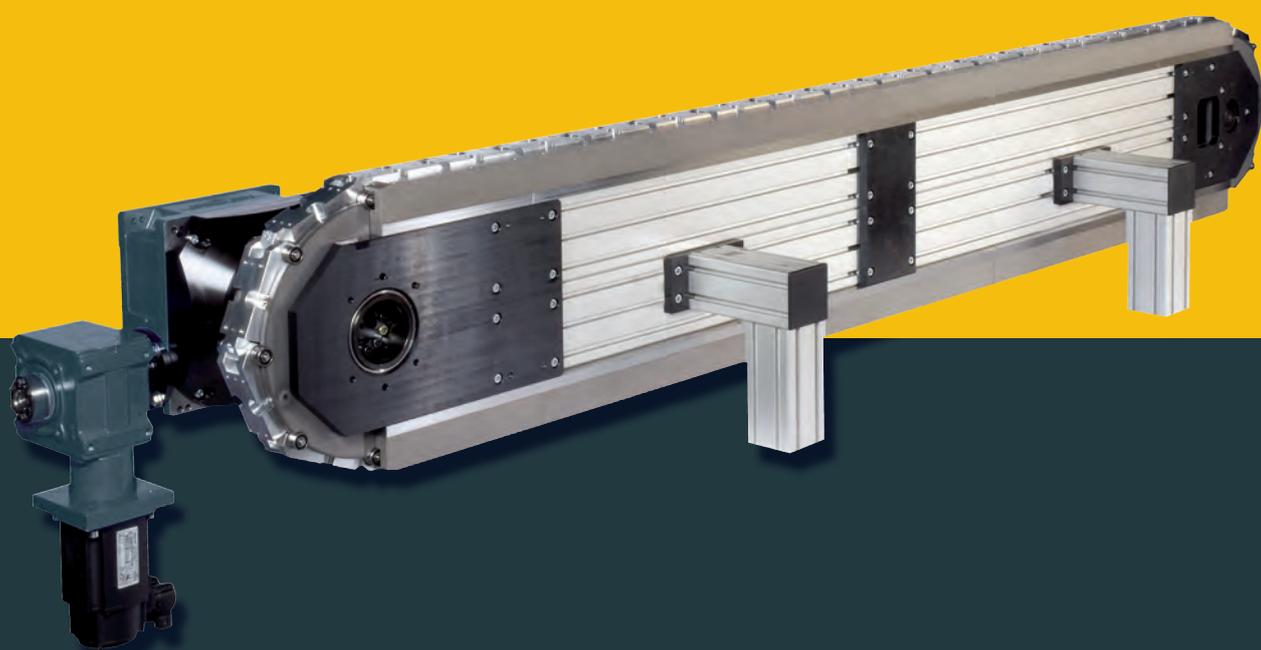


TAKT O MAT

passion for automation



Linha transportadora rápida e precisa

Linha LF

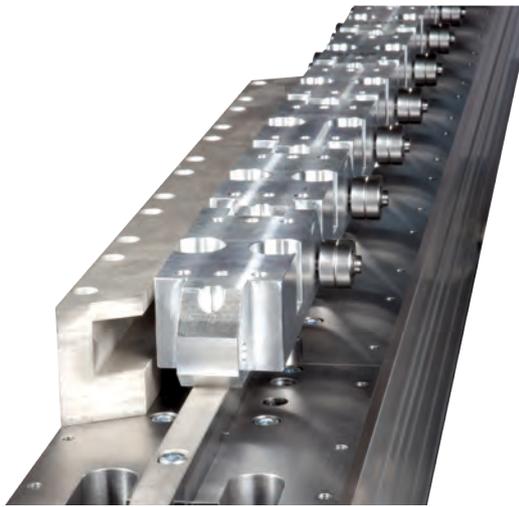
Pronto para o máximo desempenho

– Entusiasmo e coragem para novas soluções



Paixão por Automação

... este slogan descreve a forma como encaramos nosso trabalho. Baseados em uma ampla gama de produtos e a mais alta tecnologia presente no mercado, oferecemos aos nossos clientes soluções individuais e customizadas: Cames cilíndricos, de disco (placa), globoidal e servo motor.



O céu é o limite para a linha de produtos TAKTOMAT. A flexibilidade em projetos não apresentados em nossos catálogos porém, customizados de acordo com a necessidade real de nossos clientes esta incorporada na filosofia de nossa empresa. Mantemos mais de 10% de nossa força de trabalho nestas aplicações personalizadas. Nossa equipe extremamente qualificada está sempre disponível para atender as necessidades diárias de nossos clientes.

Nossas diretrizes estão direcionadas para atender os mais altos níveis de precisão e qualidade. Nossos produtos são produzidos através de processos diferenciados em relação aos nossos concorrentes, o que permite muitas vezes, a aplicação de mesas giratórias menores produzidas pela TAKTOMAT, onde seria necessário a aplicação de produtos maiores da concorrência.

Nossa ampla experiência técnica nos permite atender as necessidades dos clientes ate mesmo nos pequenos detalhes. Podemos combinar todas as vantagens técnicas dos produtos TAKTOMAT em soluções de ótimo custo benéfico. Esta relação entre custo, benéficos e desempenho é o que temos oferecidos aos nossos clientes em diferentes segmentos durante anos.

Principais Aplicações

Industria de montagens, farmacêutica, médico-hospitalar, cosméticos eletroeletrônicos e outros

- Linhas de montagens rápidas para pequenas peças – Até 150 ciclos por minuto
- Transporte e manufatura de fios e peças similares
- Analises em serie
- Operações de soldagem, rebitagem, dobramento, gravação, envase...

Linha transportadora precisa – Design e operação

O principal componente é uma cadeia contínua fabricada de alumínio com alta precisão. Por link, quatro cames são guiados verticalmente deslizando por uma guia de aço com alta dureza e jateada. Dois rolamentos de esfera proporcionam um ajuste horizontal preciso. Os links são conectados por parafusos e rolamentos de agulha.

A estrutura principal é feita de alumínio e chapas de aço. O transportador pode ser montado com o perfis de alumínio ou placas de aço. Estações externas adicionais também podem ser fixados.

A cadeia é movida por uma roda passo endurecido, acionado por um indexador padrão ou qualquer outro motor customizado. Na outra extremidade um came de 180° é responsável por guiar a cadeia. Este came é pré-carregado, por isso não há folga nos links. O passo da cadeia depende do diâmetro da roda de passo. Um ciclo do indexador significa um passo linear de um, dois ou três links.

Vantagens para engenheiros e fabricantes de equipamentos especiais

- Altamente confiável, comprovado pelos muitos anos de mercado
- Montagem Vertical. As estações vazias retornam pela parte inferior do equipamento
- Montagem Horizontal - numa formação oval. Ambos os lados da máquina podem ser usados para a montagem
- O eixo de acionamento livre do indexador pode ser utilizada para um veio paralelo rotação síncrona para conduzir outras unidades
- O sistema de perfil de alumínio pode ser usado para montar outras estações externa rápida e facilmente
- O eixo movido poder ser utilizado para mover sincronizadamente para mover outras unidades
- A estrutura de alumínio pode ser utilizada para facilmente outras estações de montagem

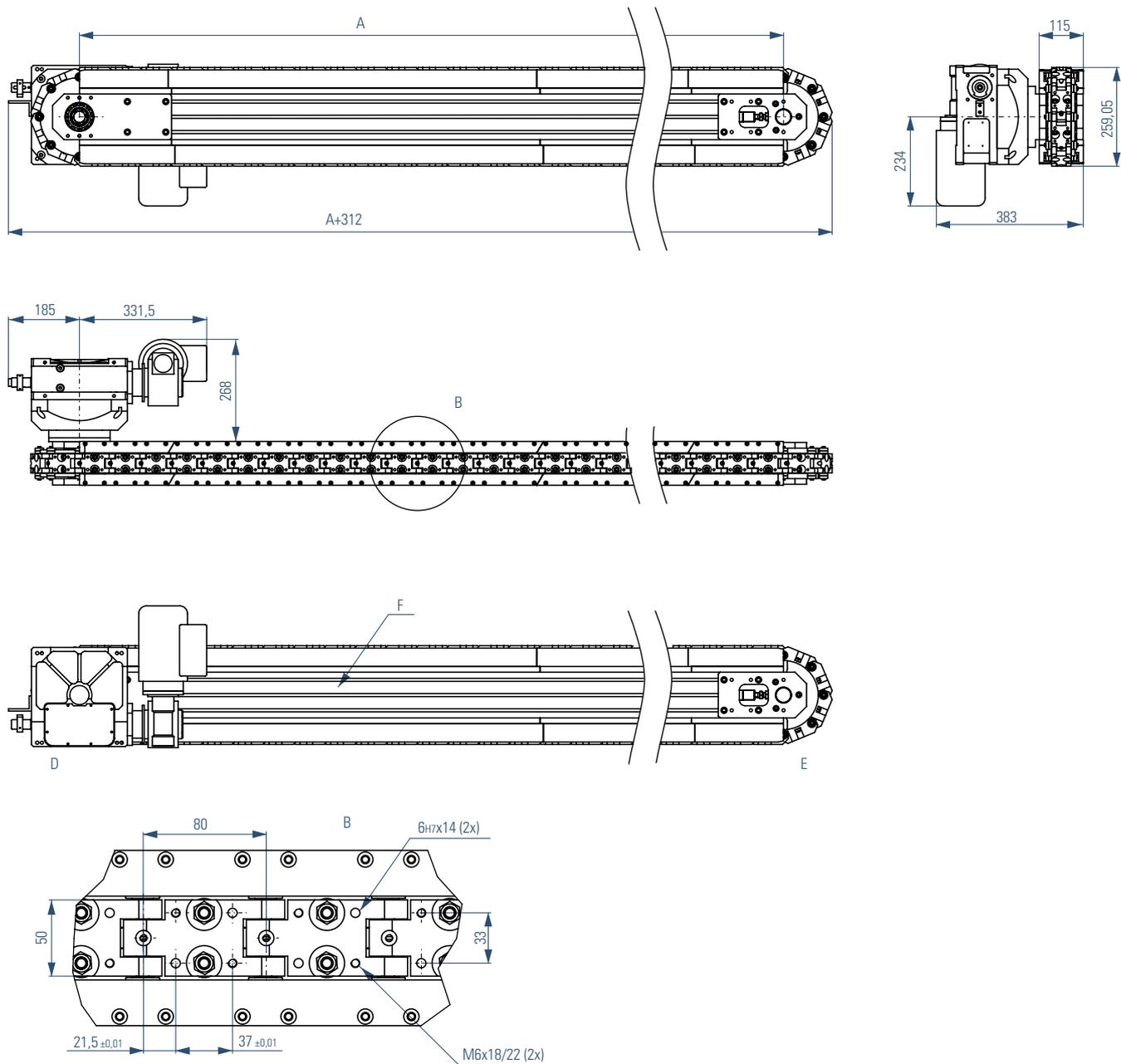
Atendimento ao requisitos específicos do cliente

- Livre escolha do motor, opções customizadas disponíveis
- Proteção contra sobrecarga opcional
- Angulo de giro e passo pode ser ajustados de acordo com a necessidade do cliente
- Links e passo podem ser customizados
- O projeto pode ser feito em escala métrica ou inglesa
- Pintura customizada sem custo adicional
- Outros tratamentos superficiais disponíveis

Benefícios técnicos

- Alta confiabilidade e grande vida útil
- Metodo de construção robusto
- Testada e aprovada para aplicações de longos períodos
- Rolamentos podem ser aplicados em superficies oleadas, secas ou endurecidas
- Baixa manutenção (somente checagem anual e ajuste das cargas da cadeia)
- Livre de desgaste quando aplicando TIC (Controlador Universal TAKTOMAT)

LF080



Dimensões

As dimensões acima informadas são dimensões standard. A dimensão "A" depende do número de links. TAKTOMAT LF pode também ser fabricada em alumínio "F" ou em placas de aço "C". Os links e as placas de aço podem ser usinados de acordo com suas especificações. As dimensões assinaladas em * dependem do tamanho do sistema de movimen-

tação. Este produto pode ser entregue com o sem sistema de movimentação e pode ser aplicado um servo motor. Proteção especial contra impurezas do processo e vedação de borracha entre os links também estão disponíveis.

O sistema de movimentação é um modelo RT160 com motor (Kobold) tamanho IEC71 e fuso FRS50

⚠ Cuidado! Deixar espaço ao lado da roda de passo para ajustar o pré-carregamento!

A = Distância entre inversões de sentido

D = Sistema de movimentação

E = Came de 180°

F = Perfil do alumínio do sistema 8-80x120

Tabela de cargas LF080

Comprimento padrão expansível

Peça iniciais e final 240mm
Peça intermediária 480mm e 960mm

s [mm]	t [s]	$n_L = 12 ; n_T = 32$ A= 960mm				$n_L = 18 ; n_T = 44$ A= 1440mm				$n_L = 24 ; n_T = 56$ A= 1920mm				$n_L = 30 ; n_T = 68$ A= 2400mm				$n_L = 36 ; n_T = 80$ A= 2880mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
80 ¹⁾	t=	0,16	0,19	0,22	0,25	0,18	0,22	0,26	0,29	0,21	0,25	0,3	0,23	0,23	0,28	0,33	0,37	0,25	0,30	0,35	0,4
160 ²⁾	t=	0,24	0,29	0,34	0,38	0,28	0,34	0,40	0,45	0,31	0,39	0,45	0,35	0,35	0,43	0,50	0,56	0,38	0,46	0,54	0,61
240 ³⁾	t=	0,32	0,40	0,46	0,52	0,38	0,47	0,54	0,61	0,43	0,53	0,61	0,47	0,47	0,58	0,68	0,76	0,51	0,63	0,74	0,83

s [mm]	t [s]	$n_L = 42 ; n_T = 92$ A= 3360mm				$n_L = 48 ; n_T = 104$ A= 3840mm				$n_L = 54 ; n_T = 116$ A= 4320mm				$n_L = 60 ; n_T = 128$ A=4800mm				$n_L = 66 ; n_T = 140$ A=5280mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
80 ¹⁾	t=	0,27	0,33	0,38	0,43	0,28	0,35	0,41	0,46	0,60	0,37	0,43	0,49	0,31	0,39	0,45	0,51	0,33	0,41	0,48	0,54
160 ²⁾	t=	0,40	0,50	0,58	0,66	0,43	0,53	0,62	0,70	0,45	0,56	0,66	0,74	0,48	0,59	0,69	0,78	0,50	0,62	0,73	0,82
240 ³⁾	t=	0,55	0,68	0,79	0,90	0,59	0,73	0,85	0,96	0,62	0,77	0,90	1,01	0,65	0,81	0,95	1,07	0,68	0,85	0,99	1,12

s = Curso [mm]
t = tempo de curso [s]

n_L = Quantidade de links na linha
 n_T = Quantidade total de links

m = Peso por link [kg]
A = Distancia entre a inversão dos sentidos

¹⁾ A cadeia movimenta um link a cada indexação.

²⁾ A cadeia movimenta dois link a cada indexação.

³⁾ A cadeia movimenta três link a cada indexação.

Especificações técnicas

Principais dimensões

Distancia A** [mm]	em passos de 480
Peso em A=2000 [kg]	300
Tempo de curso** [s]	veja tabela de cargas
Curso** [mm]	80, 160 até 240
Direção	direita, esquerda

** Outras distancias "A", cursos e tempo de cursos sob demanda

Cargas

Por link estático	
Força Vertical [N]	700
Força Horizontal [N]	2600
Momento [Nm]	80
Tração [N]	750

Sistema de Movimentação padrão

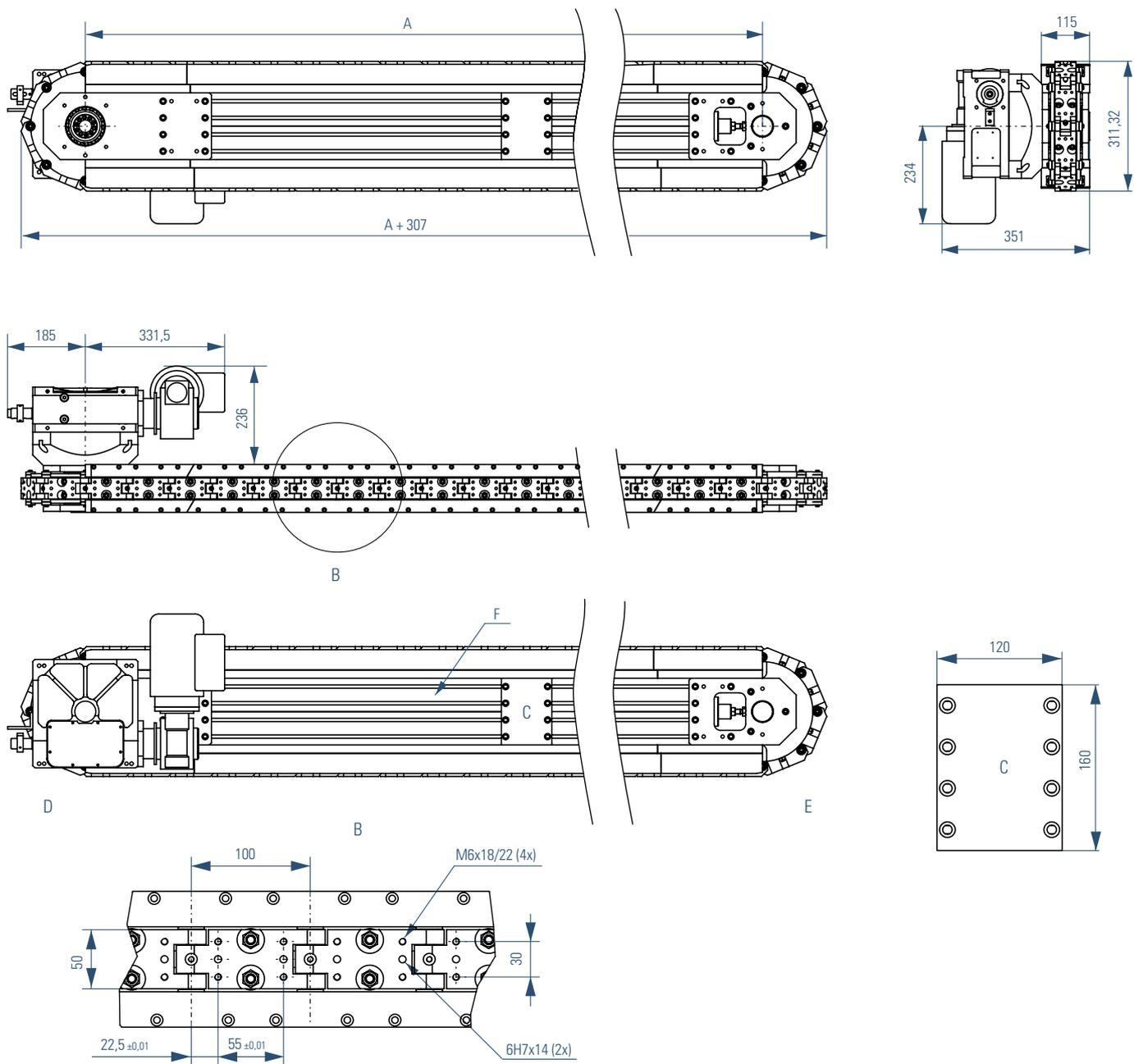
RT160 com 8¹, 4² ou 8/3³ posicionamentos

Precisão

Na direção de alimentação*	
No sistema de movimentação [mm]	±0,04
No lado oposto do sistema de movimentação [mm]	±0,07
Transversal ao lado de alimentação [mm]	±0,05
Excentricidade vertical [mm]	±0,03

* Para o primeiro e o ultimo link não é possível garantir esta precisão

LF100



Dimensões

As dimensões acima informadas são dimensões standard. A dimensão "A" depende do número de links. TAKTOMAT LF pode também ser fabricada em alumínio "F" ou em placas de aço "C". Os links e as placas de aço podem ser usinados de acordo com suas especificações. As dimensões assinaladas em * dependem do tamanho do sistema de movimen-

tação. Este produto pode ser entregue com o sem sistema de movimentação e pode ser aplicado um servo motor. Proteção especial contra impurezas do processo e vedação de borracha entre os links também estão disponíveis.

O sistema de movimentação é um modelo RT160 com motor (Kobold) tamanho IEC71 e fuso FRS50

⚠ Cuidado! Deixar espaço ao lado da roda de passo para ajustar o pré-carregamento!

A = Distância entre inversões de sentido

D = Sistema de movimentação

E = Came de 180°

F = Perfil do alumínio do sistema 8-80x120

Tabela de cargas LF100

Comprimento padrão expansível

Peça iniciais e final 240mm
Peça intermediária 500mm e 1000mm

s [mm]	t [s]	$n_L = 10 ; n_T = 28$ A= 1000mm				$n_L = 15 ; n_T = 38$ A= 1500mm				$n_L = 20 ; n_T = 48$ A= 2000mm				$n_L = 25 ; n_T = 58$ A= 2500mm				$n_L = 30 ; n_T = 68$ A= 3000mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
100 ¹⁾	t=	0,16	0,19	0,22	0,24	0,18	0,22	0,26	0,29	0,21	0,25	0,29	0,32	0,23	0,28	0,32	0,36	0,25	0,30	0,34	0,39
200 ²⁾	t=	0,24	0,29	0,33	0,37	0,28	0,34	0,39	0,44	0,31	0,38	0,44	0,49	0,35	0,42	0,48	0,54	0,38	0,46	0,52	0,59
300 ³⁾	t=	0,33	0,40	0,46	0,51	0,38	0,46	0,53	0,60	0,43	0,52	0,60	0,67	0,47	0,57	0,66	0,74	0,51	0,62	0,72	0,80

s [mm]	t [s]	$n_L = 35 ; n_T = 78$ A= 3500mm				$n_L = 40 ; n_T = 88$ A= 4000mm				$n_L = 45 ; n_T = 98$ A= 4500mm				$n_L = 50 ; n_T = 108$ A=5000mm				$n_L = 55 ; n_T = 118$ A=5500mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
100 ¹⁾	t=	0,26	0,32	0,37	0,41	0,28	0,34	0,39	0,44	0,30	0,36	0,42	0,47	0,31	0,38	0,44	0,49	0,33	0,40	0,46	0,52
200 ²⁾	t=	0,40	0,49	0,56	0,63	0,43	0,52	0,60	0,67	0,45	0,55	0,63	0,71	0,47	0,58	0,67	0,75	0,50	0,60	0,70	0,79
300 ³⁾	t=	0,55	0,67	0,77	0,86	0,58	0,71	0,82	0,92	0,62	0,75	0,87	0,97	0,65	0,79	0,91	1,02	0,68	0,83	0,96	1,07

s = Curso [mm]
t = tempo de curso [s]

n_L = Quantidade de links na linha
 n_T = Quantidade total de links

m = Peso por link [kg]
A = Distancia entre a inversão dos sentidos

¹⁾ A cadeia movimenta um link a cada indexação.

²⁾ A cadeia movimenta dois link a cada indexação.

³⁾ A cadeia movimenta três link a cada indexação.

Especificações técnicas

Principais dimensões

Distancia A** [mm]	em passos de 500
Peso em A=2000 [kg]	350
Tempo de curso** [s]	veja tabela de cargas
Curso** [mm]	100, 200 até 300
Direção	direita, esquerda

Cargas

Por link estático	
Força Vertical [N]	700
Força Horizontal [N]	2600
Momento [Nm]	80
Tração [N]	750

Precisão

Na direção de alimentação*	
No sistema de movimentação [mm]	±0,04
No lado oposto do sistema de movimentação [mm]	±0,07
Transversal ao lado de alimentação [mm]	±0,05
Excentricidade vertical [mm]	±0,03

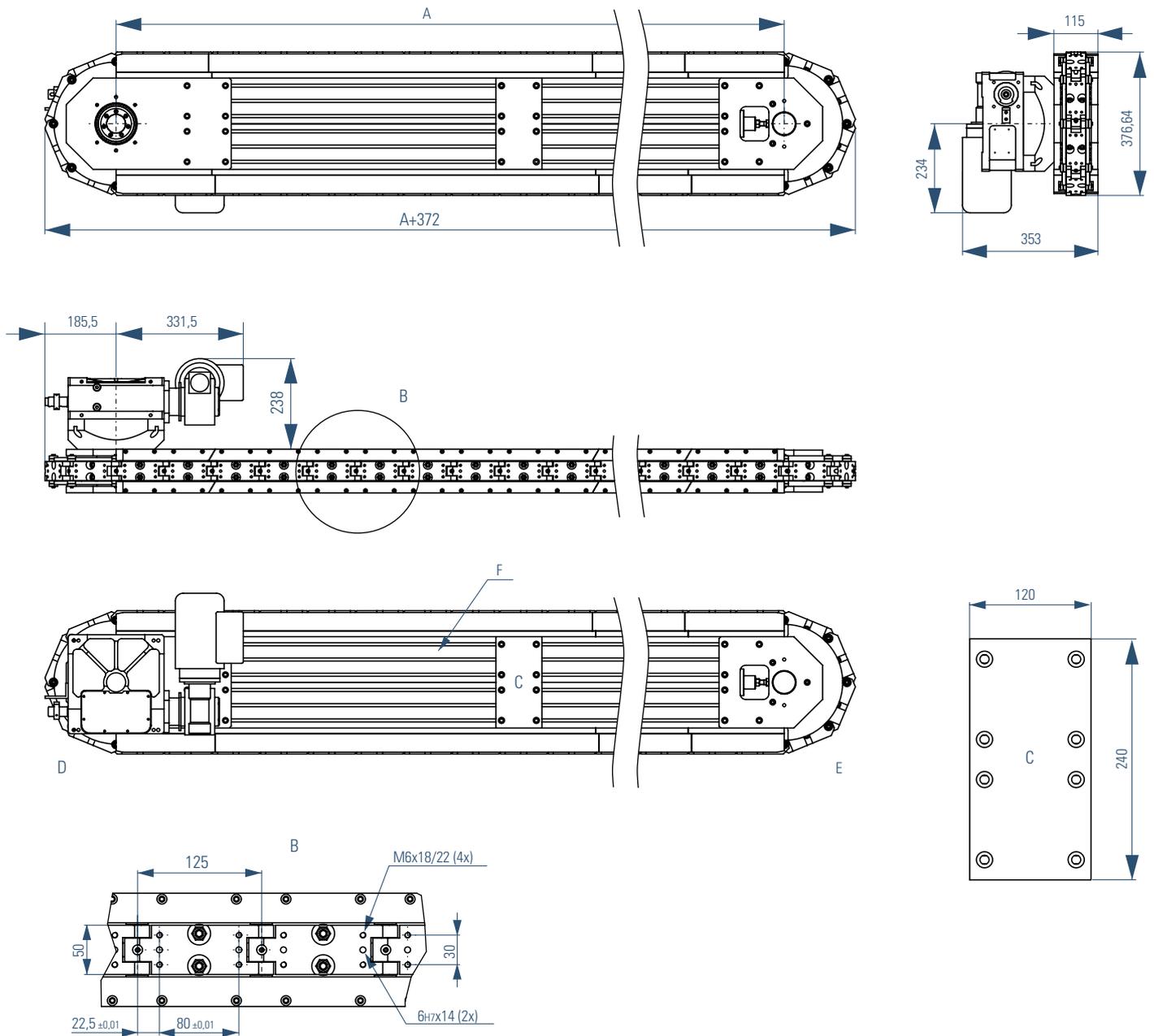
** Outras distancias "A", cursos e tempo de cursos sob demanda

Sistema de Movimentação padrão

RT160 com 8¹, 4² ou 8/3³ posicionamentos

* Para o primeiro e o ultimo link não é possível garantir esta precisão

LF125



O sistema de movimentação é um modelo RT160 com motor (Kobold) tamanho IEC71 e fuso FRS50

Dimensões

As dimensões acima informadas são dimensões standard. A dimensão "A" depende do número de links. TAKTOMAT LF pode também ser fabricada em alumínio "F" ou em placas de aço "C". Os links e as placas de aço podem ser usinados de acordo com suas especificações. As dimensões assinaladas em * dependem do tamanho do sistema de movimen-

tação. Este produto pode ser entregue com o sem sistema de movimentação e pode ser aplicado um servo motor. Proteção especial contra impurezas do processo e vedação de borracha entre os links também estão disponíveis.

⚠ Cuidado! Deixar espaço ao lado da roda de passo para ajustar o pré-carregamento!

A = Distância entre inversões de sentido

D = Sistema de movimentação

E = Came de 180°

F = Perfil do alumínio do sistema 8-80x120

Tabela de cargas LF125

Comprimento padrão expansível

Peça iniciais e final 250mm
Peça intermediária 500mm e 1000mm

s [mm]	t [s]	$n_L = 8 ; n_T = 24$ A= 1000mm				$n_L = 12 ; n_T = 32$ A= 1500mm				$n_L = 16 ; n_T = 40$ A= 2000mm				$n_L = 20 ; n_T = 48$ A= 2500mm				$n_L = 24 ; n_T = 56$ A= 3000mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
125 ¹⁾	t=	0,17	0,20	0,23	0,25	0,19	0,23	0,26	0,29	0,22	0,26	0,29	0,32	0,24	0,28	0,32	0,36	0,26	0,30	0,35	0,39
250 ²⁾	t=	0,25	0,30	0,34	0,38	0,29	0,35	0,40	0,44	0,33	0,39	0,45	0,49	0,36	0,43	0,49	0,54	0,39	0,46	0,53	0,59
375 ³⁾	t=	0,35	0,41	0,47	0,52	0,40	0,48	0,54	0,60	0,45	0,53	0,61	0,68	0,49	0,59	0,67	0,74	0,53	0,63	0,72	0,80

s [mm]	t [s]	$n_L = 28 ; n_T = 64$ A= 3500mm				$n_L = 32 ; n_T = 72$ A= 4000mm				$n_L = 36 ; n_T = 80$ A= 4500mm				$n_L = 40 ; n_T = 88$ A=5000mm				$n_L = 44 ; n_T = 96$ A=5500mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
125 ¹⁾	t=	0,27	0,33	0,37	0,41	0,29	0,35	0,40	0,44	0,31	0,37	0,42	0,46	0,32	0,38	0,44	0,49	0,34	0,40	0,46	0,51
250 ²⁾	t=	0,42	0,50	0,57	0,63	0,44	0,53	0,60	0,67	0,47	0,56	0,64	0,71	0,49	0,58	0,67	0,74	0,51	0,61	0,70	0,78
375 ³⁾	t=	0,57	0,68	0,77	0,86	0,60	0,72	0,82	0,92	0,64	0,76	0,87	0,97	0,67	0,80	0,91	1,02	0,70	0,83	0,95	1,06

s = Curso [mm]
t = tempo de curso [s]

n_L = Quantidade de links na linha
 n_T = Quantidade total de links

m = Peso por link [kg]
A = Distancia entre a inversão dos sentidos

¹⁾ A cadeia movimenta um link a cada indexação.

²⁾ A cadeia movimenta dois link a cada indexação.

³⁾ A cadeia movimenta três link a cada indexação.

Especificações técnicas

Principais dimensões

Distancia A** [mm]	em passos de 500
Peso em A=2000 [kg]	400
Tempo de curso** [s]	veja tabela de cargas
Curso** [mm]	125, 250 até 375
Direção	direita, esquerda

** Outras distancias "A", cursos e tempo de cursos sob demanda

Cargas

Por link estático	
Força Vertical [N]	700
Força Horizontal [N]	2600
Momento [Nm]	80
Tração [N]	750

Sistema de Movimentação padrão

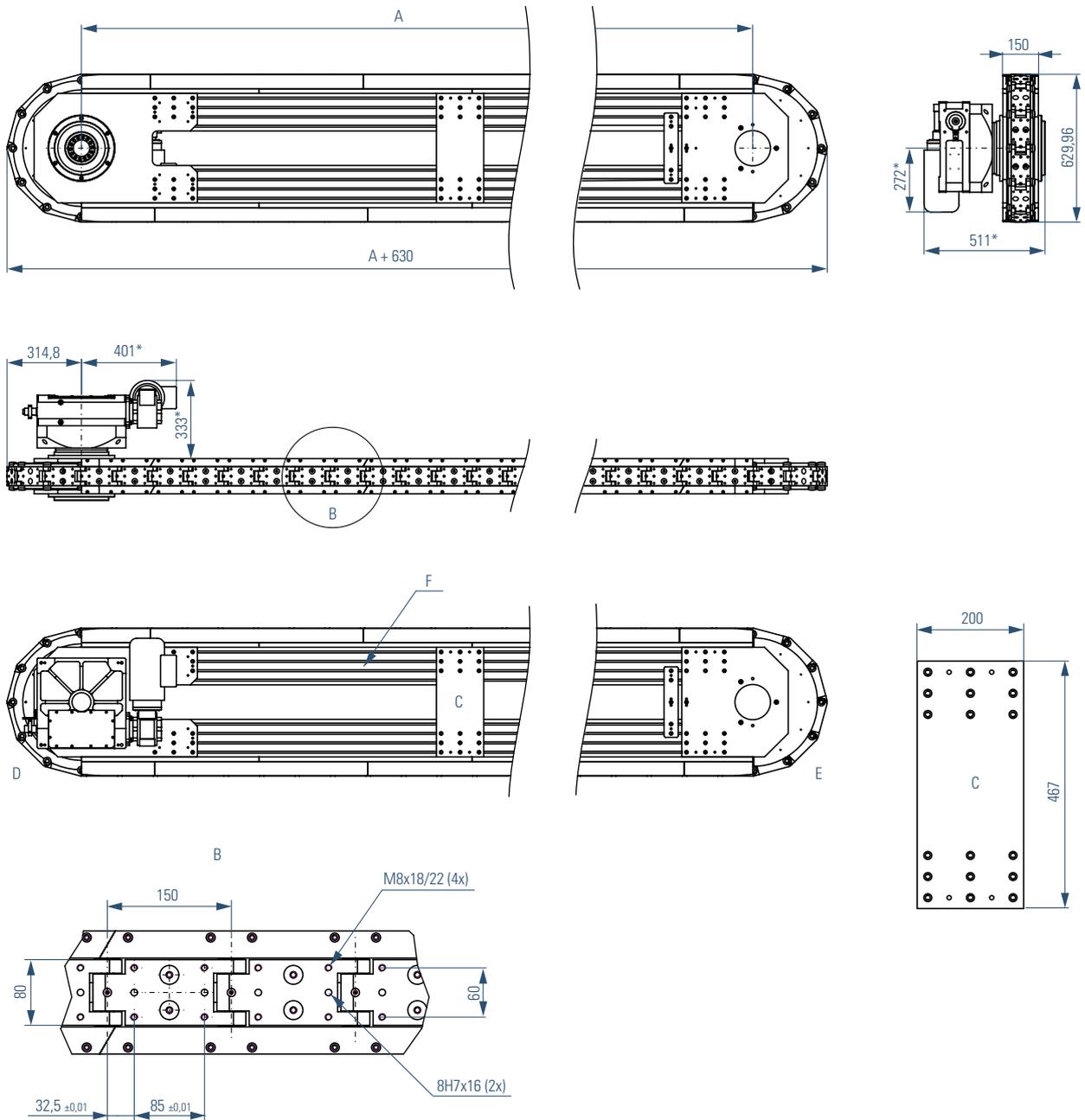
RT160 com 8¹, 4² ou 8/3³ posicionamentos

Precisão

Na direção de alimentação*	
No sistema de movimentação [mm]	±0,04
No lado oposto do sistema de movimentação [mm]	±0,07
Transversal ao lado de alimentação [mm]	±0,05
Excentricidade vertical [mm]	±0,03

* Para o primeiro e o ultimo link não é possível garantir esta precisão

LF150



Dimensões

As dimensões acima informadas são dimensões standard. A dimensão "A" depende do número de links. TAKTOMAT LF pode também ser fabricada em alumínio "F" ou em placas de aço "C". Os links e as placas de aço podem ser usinados de acordo com suas especificações. As dimensões assinaladas em * dependem do tamanho do sistema de movimen-

tação. Este produto pode ser entregue com o sem sistema de movimentação e pode ser aplicado um servo motor. Proteção especial contra impurezas do processo e vedação de borracha entre os links também estão disponíveis.

O sistema de movimentação é um modelo RT250 com motor (Kobold) tamanho IEC80 e fuso FRS60

⚠ Cuidado! Deixar espaço ao lado da roda de passo para ajustar o pré-carregamento!

A = Distância entre inversões de sentido

D = Sistema de movimentação

E = Came de 180°

F = Perfil do alumínio do sistema 8-80x120

Tabela de cargas LF150

Comprimento padrão expansível

Peça iniciais e final 300mm
Peça intermediária 450mm e 1050mm

s [mm]	t [s]	$n_L = 7 ; n_T = 26$ A= 1050mm				$n_L = 12 ; n_T = 36$ A= 1800mm				$n_L = 16 ; n_T = 44$ A= 2400mm				$n_L = 20 ; n_T = 52$ A= 3000mm				$n_L = 24 ; n_T = 60$ A= 3600mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
150 ¹⁾	t=	0,28	0,30	0,32	0,34	0,30	0,33	0,35	0,38	0,32	0,35	0,38	0,41	0,34	0,37	0,40	0,44	0,35	0,39	0,43	0,46
300 ²⁾	t=	0,39	0,42	0,46	0,48	0,42	0,46	0,50	0,53	0,45	0,49	0,54	0,57	0,48	0,53	0,57	0,62	0,50	0,56	0,61	0,65
450 ³⁾	t=	0,52	0,56	0,60	0,64	0,56	0,61	0,66	0,70	0,59	0,65	0,71	0,76	0,63	0,69	0,75	0,81	0,66	0,73	0,80	0,86

s [mm]	t [s]	$n_L = 28 ; n_T = 68$ A= 4200mm				$n_L = 32 ; n_T = 76$ A= 4800mm				$n_L = 36 ; n_T = 84$ A= 5400mm				$n_L = 40 ; n_T = 92$ A= 6000mm				$n_L = 44 ; n_T = 100$ A= 6600mm			
		m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]				m [kg]			
		0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2	0,5	1	1,5	2
150 ¹⁾	t=	0,37	0,41	0,45	0,49	0,39	0,43	0,47	0,51	0,40	0,45	0,50	0,54	0,42	0,47	0,52	0,56	0,43	0,49	0,54	0,58
300 ²⁾	t=	0,52	0,58	0,64	0,69	0,55	0,61	0,67	0,73	0,57	0,64	0,70	0,76	0,59	0,66	0,73	0,79	0,61	0,69	0,76	0,82
450 ³⁾	t=	0,69	0,77	0,84	0,91	0,72	0,81	0,88	0,96	0,75	0,84	0,92	1,00	0,78	0,87	0,96	1,04	0,81	0,91	1,00	1,09

s = Curso [mm]
t = tempo de curso [s]

n_L = Quantidade de links na linha
 n_T = Quantidade total de links

m = Peso por link [kg]
A = Distancia entre a inversão dos sentidos

¹⁾ A cadeia movimenta um link a cada indexação.

²⁾ A cadeia movimenta dois link a cada indexação.

³⁾ A cadeia movimenta três link a cada indexação.

Especificações técnicas

Principais dimensões

Distancia A** [mm] em passos de 600
Peso em A=2000 [kg] 800
Tempo de curso** [s] veja tabela de cargas
Curso** [mm] 150, 300 até 450
Direção direita, esquerda

Cargas

Por link estático
Força Vertical [N] 1250
Força Horizontal [N] 2600
Momento [Nm] 120
Tração [N] 900

Precisão

Na direção de alimentação*
No sistema de movimentação [mm] ±0,04
No lado oposto do sistema de movimentação [mm] ±0,07
Transversal ao lado de alimentação [mm] ±0,05
Excentricidade vertical [mm] ±0,03

** Outras distancias "A", cursos e tempo de cursos sob demanda

Sistema de Movimentação padrão

RT160 com 8¹, 4² ou 8/3³ posicionamentos

* Para o primeiro e o ultimo link não é possível garantir esta precisão

Requisição para linha de transportadores LF TAKTOMAT (1)

Empresa _____

E-Mail Endereço _____

Contato _____

Projeto. / Ordem _____

Tel. / Fax _____

Data _____

Modelo

- LF080
 LF100
 LF125
 LF150
 Outro _____

Distância A [mm] _____

Numero de links na linha n_l _____

Passo (1 x, 2 x, 3 x comprimento de um link) _____

- Montagem Vertical (utilização dos links somente no topo)
 Montagem Horizontal (Os links podem ser utilizados em ambos os lados)

Modo de movimentação

- Com Paradas (Tempo de indexação fixa, tempo de indexação variável)
Tempo de indexação _____
- Modo Contínuo (Tempo de indexação e tempo de espera)
Número de ciclos por minuto _____
Angulo do parada : tempo de espera (ou ângulo) _____

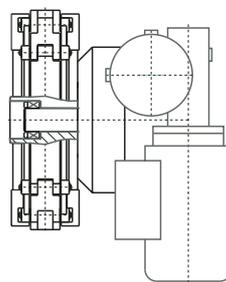
Cargas

Peso total do dispositivo _____

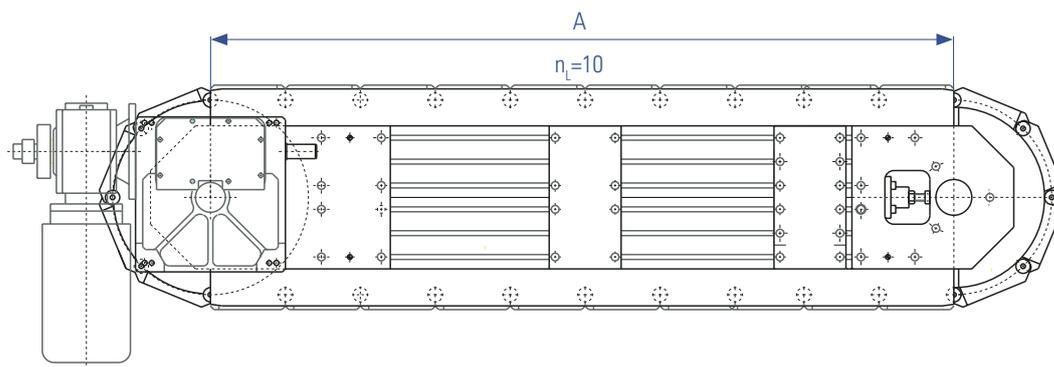
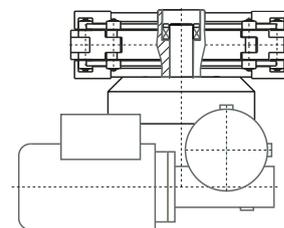
Peso da estação de trabalho _____

Distância de ponto de central da massa da carga útil
até a superfície do link _____

Montagem Vertical

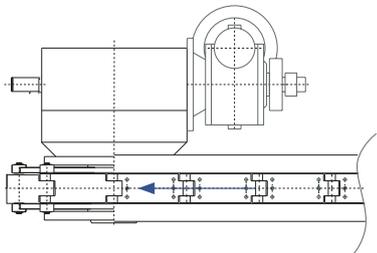


Montagem Horizontal

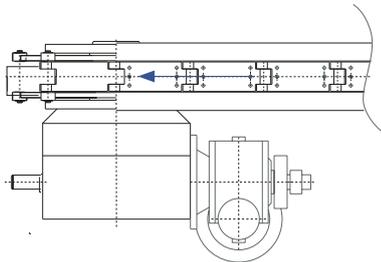


Requisição para linha de transportadores LF TAKTOMAT (2)

Posições de montagem do motor

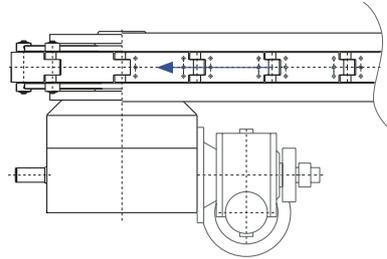


R (na direção de trabalho à direita)

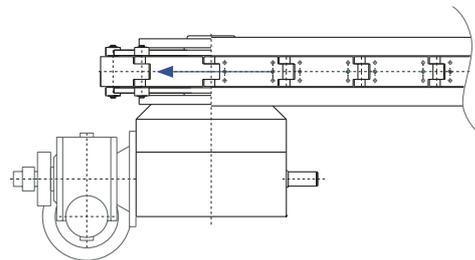


L (na direção de trabalho à esquerda)

Posição do eixo de acionamento



A (Eixo de acionamento livre para lado externo)



I (Eixo de acionamento livre para lado interno)

Sistema de Movimentação

Com Indexador modelo RTxxx

Posicionamento do Motor L R

Position of the free drive shaft A I

Tensão do motor 230/400V 50Hz

277/480V 60Hz

Outros _____

Tensão

24V DC

230V AC

400V AC

Outros _____

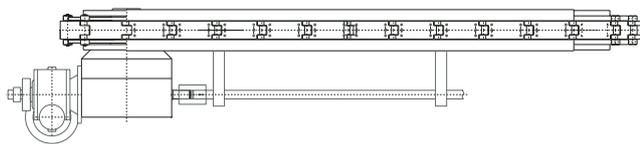
Embreagem de segurança

Sim Não

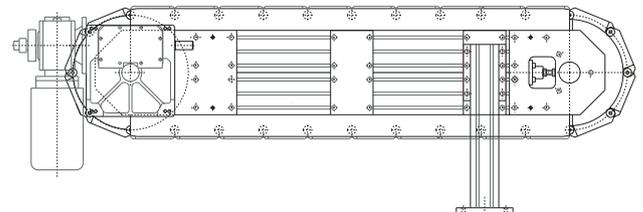
Sem Motor

Com Motor indicado _____

Accessórios



Livre, sincronização do eixo de saída (desenho no.: _____)



Colunas de fixação (somente montagem vertical)

Número _____

Distância entre a base (solo) e o link superior _____

Pintura

Alojamento fundido RAL7016 Outro _____

Motor Pintura de produção Outro _____

Peças usinadas azuis, peças de alumínio natural

Controlador Universal TIC Sim Não

TAKTOMAT

passion for automation

Rudolf-Diesel-Str. 14 D 86554 Pöttmes Tel +49 (0)82 53-99 65-0 Fax +49 (0)82 53-99 65-50
info@taktomat.de www.taktomat.de