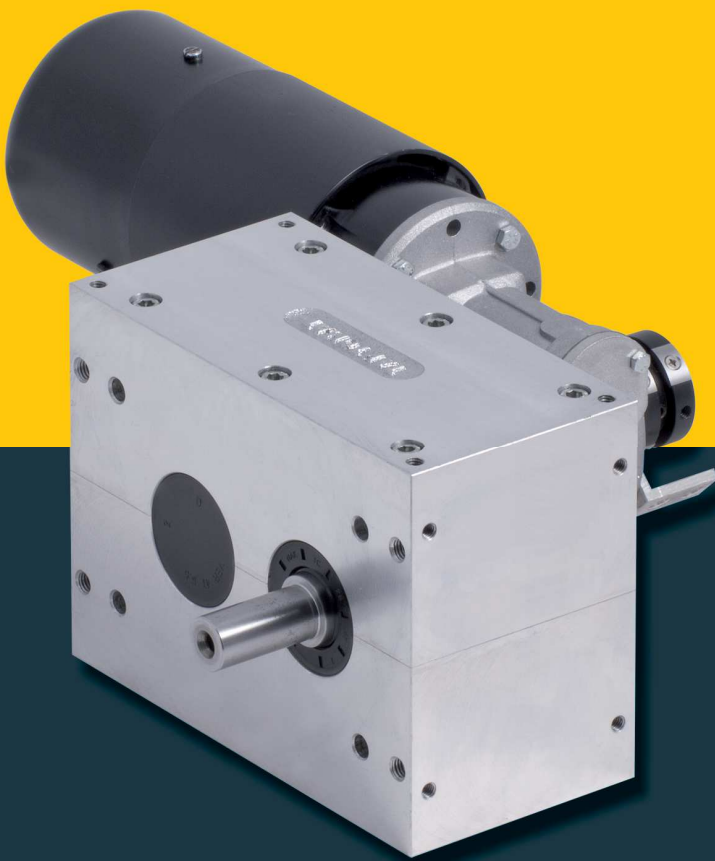




苏州泰科默贸易有限公司
Suzhou TechMotion Trading Co.,Ltd.

TAKT O MAT

passion for automation



平行式分度盘

XP 和 TP系列

最佳性能准备就绪

—拥有创新解决方案的热情和勇气



热衷于自动化技术

这一座右铭概括了本公司对于业务的理念和全部的方法，我们广泛的产品系列构成了高度个性化的和定制化解决方案的基础，这一基础也包括了适用于市场的所有范围的驱动装置：圆柱式凸轮，平板凸轮，涡轮，以及伺服技术。

计算

J-惯性矩—请从www.taktomat.de 下载TTC计算软件。

$$\epsilon = c_a \times \frac{2\pi}{n \times t^2}$$

$$M_B = J \times \epsilon$$

$$M_R = \mu \times g \times R \times m$$

$$M_{AB} = M_B + M_R + (M_{ST})^*$$

$$M_{ST} = m \times g \times R$$

$$M_{AN} = ((M_B \times c_m) + (M_{ST} \times c_v)) \times \frac{360^\circ}{n \times \alpha}$$

$$P = \frac{M_{AN} \times f_a}{9550 \times \eta}$$

*带有单侧提升负荷

J = 惯性矩 [kgm²]

M_B = 加速扭矩 [Nm]

M_R = 摩擦扭矩 [Nm]

M_{AB} = 引擎扭矩 [Nm]

M_{ST} = 静态扭矩 [Nm]

M_{AN} = 驱动扭矩 [Nm]

μ = 摩擦系数

g = 重力加速度 = 9,81m/s²

R = 半径

m = 质量 [kg]

α = 开关角 [°]

t_s = 分度时间 [s]

n = 停留次数

i = 比率

P = 驱动功率 [kW]

η = 效率蜗轮

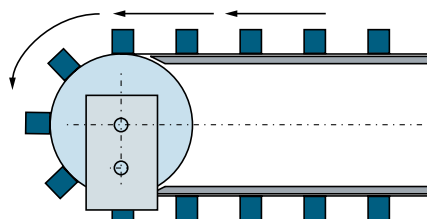
f_a = 驱动速度 [1/min]

MS = 加速形式	MS0	MS30	MS50
c _a = 加速系数	5,53	6,41	8,01
c _m = 性能系数	0,99	0,81	0,72
c _v = 速度系数	1,76	1,43	1,27

应用实例

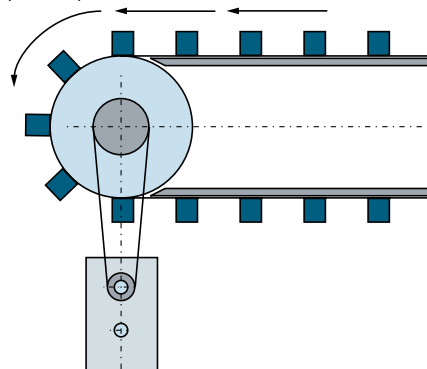
直接驱动皮带/ 直接驱动链条

$$M_{AB} = M_B + M_R$$



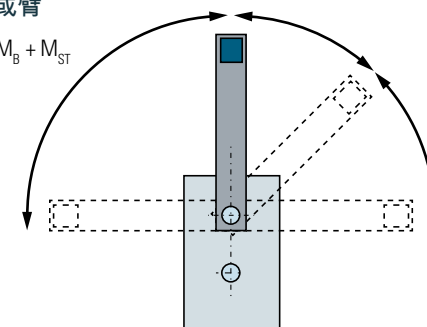
间接驱动皮带/ 间接驱动链条

$$M_{AB} = \frac{M_B}{i^2} + \frac{M_R}{i}$$



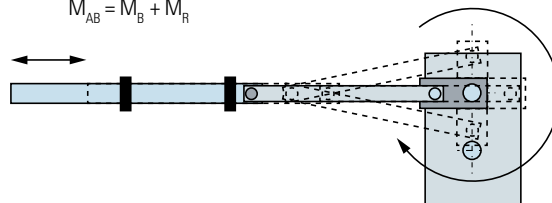
手柄或臂

$$M_{AB} = M_B + M_{ST}$$



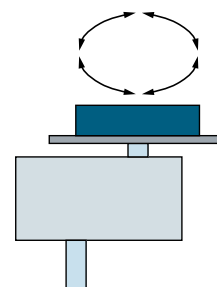
水平运动转动传感器

$$M_{AB} = M_B + M_R$$



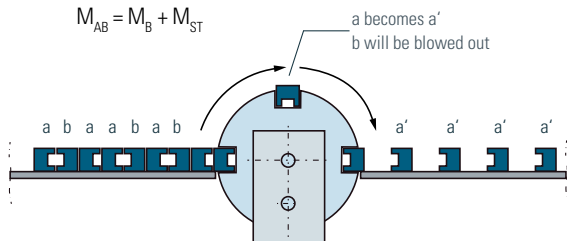
旋转部件

$$M_{AB} = M_B$$

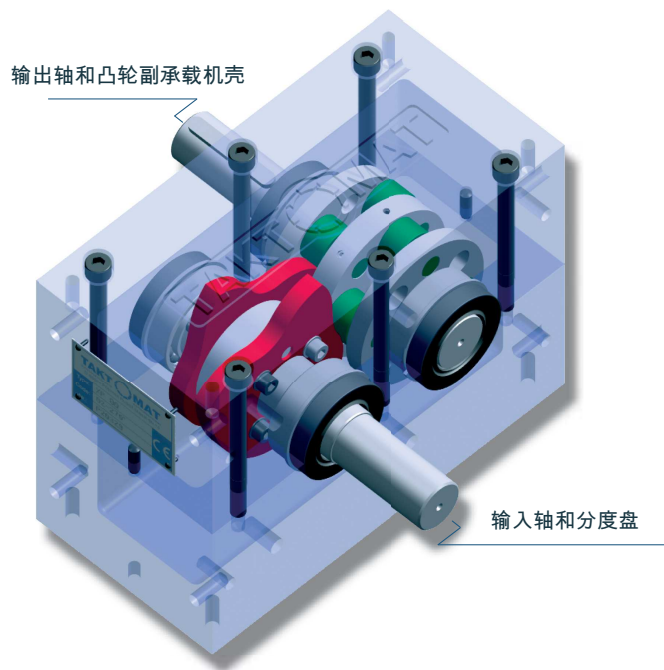


排序和隔离

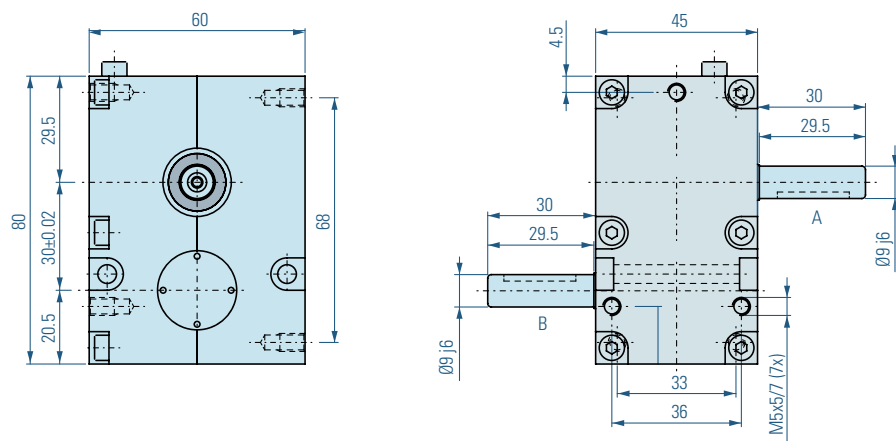
$$M_{AB} = M_B + M_{ST}$$



所有型号的配置



XP030



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

警告：钻孔时切记不要钻透

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP030型分度器

输出轴上的角度 [°]	停留次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M _{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			分度时间 t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	13	10	9	0,25	0,05	0,01	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	13	10	9	0,26	0,05	0,01	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	13	11	9	0,42	0,09	0,02	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	13	10	8	0,29	0,06	0,01	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	13	10	8	0,10	0,02	0,00	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	17	14	12	0,95	0,20	0,04	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	17	14	12	0,50	0,10	0,02	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	16	13	11	0,24	0,05	0,01	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	16	13	11	0,15	0,03	0,01	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	13	13	11	0,97	0,24	0,05	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	13	13	11	0,59	0,15	0,03	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	12	12	10	0,24	0,06	0,01	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	11	11	9	0,08	0,02	0,00	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	13	13	11	1,21	0,30	0,06	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	13	13	11	0,73	0,18	0,04	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	12	12	10	0,30	0,07	0,02	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	11	11	9	0,10	0,02	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	16	16	12	1,79	0,45	0,08	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	16	16	12	1,42	0,35	0,07	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	15	15	11	0,64	0,16	0,03	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	13	13	10	0,25	0,06	0,01	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	12	12	11	1,79	0,45	0,10	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	12	12	11	1,42	0,35	0,08	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	12	12	11	0,69	0,17	0,04	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	11	11	10	0,28	0,07	0,02	0,40	0,20	0,10

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

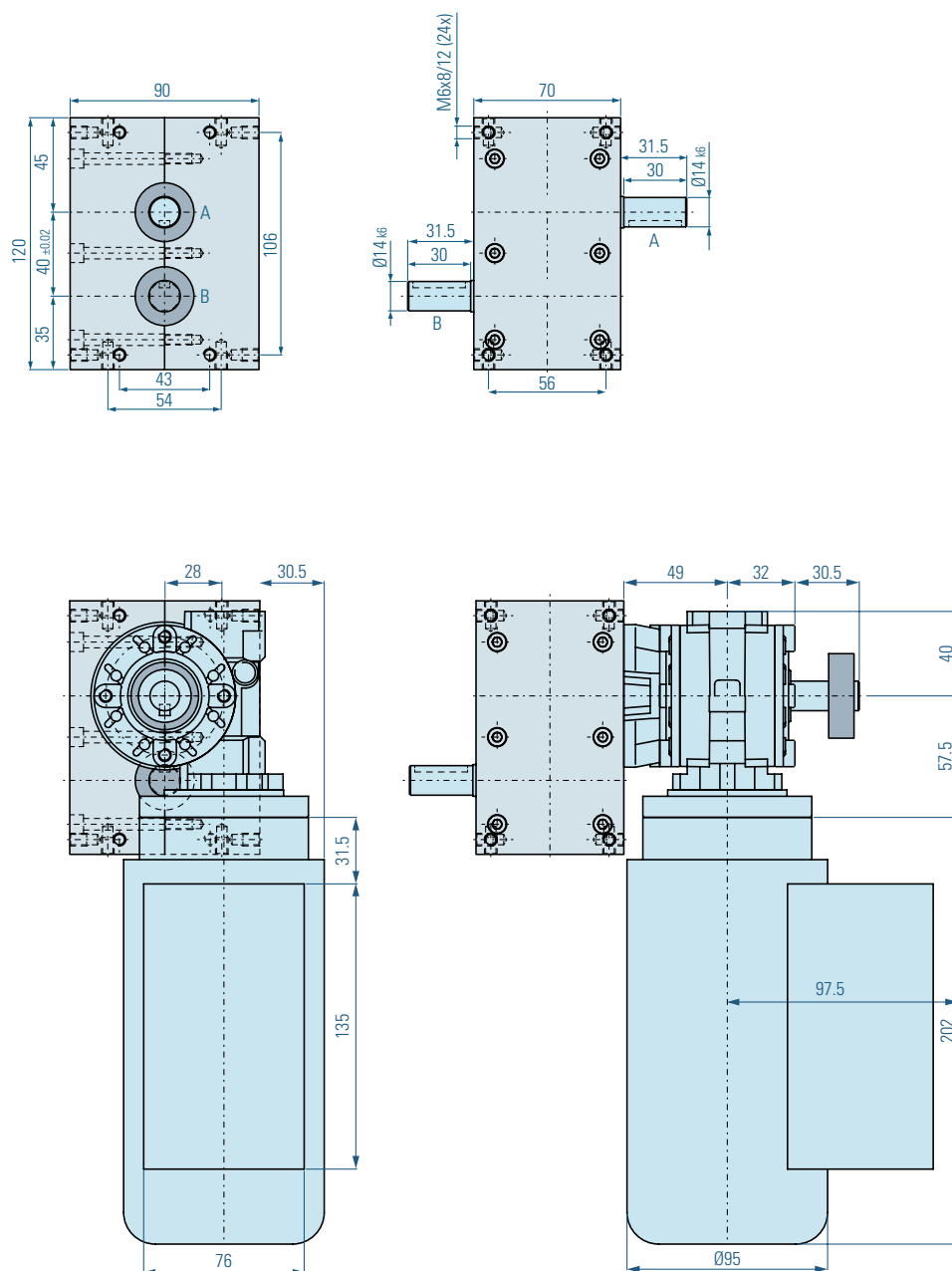
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	见负荷表
未含驱动装置的重量 [kg]	输入轴	
转换角 [°]	动态额定负荷 [kN]	1,38
(根据要求而定的其他转换角)	静态额定负荷 [kN]	0,58
停留次数	输出轴	
(根据要求而定的其他停留次数)	动态额定负荷 [kN]	1,38
旋转方向	静态额定负荷 [kN]	0,58

XP040



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

 **警告：钻孔时切记不要钻透**

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP040 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	29	25	21	0,56	0,12	0,03	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	28	24	20	0,56	0,12	0,02	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	32	27	24	1,03	0,22	0,05	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	26	24	21	0,59	0,14	0,03	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	25	23	20	0,20	0,05	0,01	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	39	33	26	2,18	0,46	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	39	33	26	1,14	0,24	0,05	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	33	27	23	0,49	0,10	0,02	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	30	25	20	0,29	0,06	0,01	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	36	30	24	2,69	0,56	0,11	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	1,63	0,34	0,07	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,70	0,14	0,03	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,23	0,05	0,01	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	36	30	24	3,36	0,70	0,14	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	2,03	0,42	0,08	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,87	0,18	0,04	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,29	0,06	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	4,70	0,95	0,20	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	3,72	0,75	0,15	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	1,72	0,34	0,07	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,69	0,14	0,03	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	6,27	1,27	0,26	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	4,95	1,00	0,21	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,29	0,46	0,09	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,92	0,18	0,03	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	7,84	1,59	0,33	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	6,19	1,25	0,26	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,86	0,57	0,11	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	1,14	0,23	0,04	0,40	0,20	0,10

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

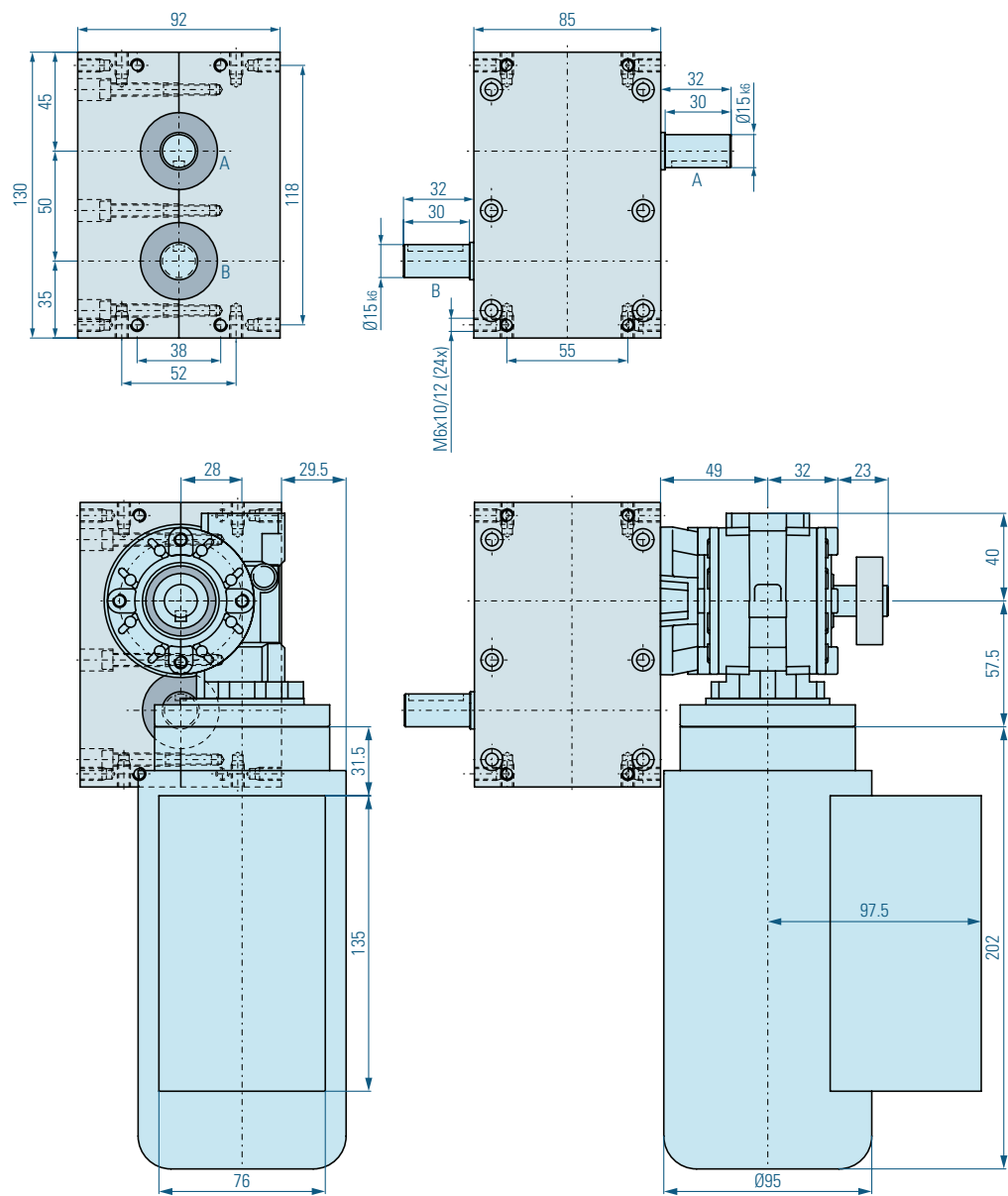
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	电机
未含驱动装置的重量 [kg]	见负荷表	蜗轮
转换角 [°]	输入轴	尺寸
(根据要求而定的其他转换角)	动态额定负荷 [kN]	电压 [V]
停留次数	静态额定负荷 [kN]	性能 [kW]
(根据要求而定的其他停留次数)	输出轴	
旋转方向	动态额定负荷 [kN]	
	静态额定负荷 [kN]	

XP050



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP050 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	41	34	29	0,79	0,16	0,03	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	41	34	29	0,81	0,17	0,04	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	51	43	37	1,64	0,35	0,07	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	49	42	36	1,11	0,24	0,05	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	42	37	34	0,33	0,07	0,02	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	54	49	43	3,02	0,69	0,15	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	52	47	42	1,52	0,34	0,08	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	45	40	33	0,67	0,15	0,03	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	43	37	31	0,41	0,09	0,02	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	47	43	38	3,51	0,80	0,18	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	45	41	35	2,03	0,46	0,10	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	41	37	31	0,81	0,18	0,04	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	37	31	26	0,26	0,06	0,01	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	47	43	38	4,38	1,00	0,22	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	45	41	35	2,54	0,58	0,12	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	41	37	31	1,02	0,23	0,05	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	37	31	26	0,33	0,07	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	59	57	53	6,61	1,60	0,37	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	58	54	50	5,13	1,19	0,28	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	50	46	41	2,15	0,49	0,11	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	47	41	38	0,90	0,20	0,05	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	59	57	53	8,81	2,13	0,49	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	58	54	50	6,84	1,59	0,37	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	50	46	41	2,86	0,66	0,15	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	47	41	38	1,20	0,26	0,06	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	59	57	53	11,01	2,66	0,62	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	58	54	50	8,55	1,99	0,46	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	50	46	41	3,58	0,82	0,18	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	47	41	38	1,49	0,33	0,08	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	41	38	31	7,25	1,68	0,34	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

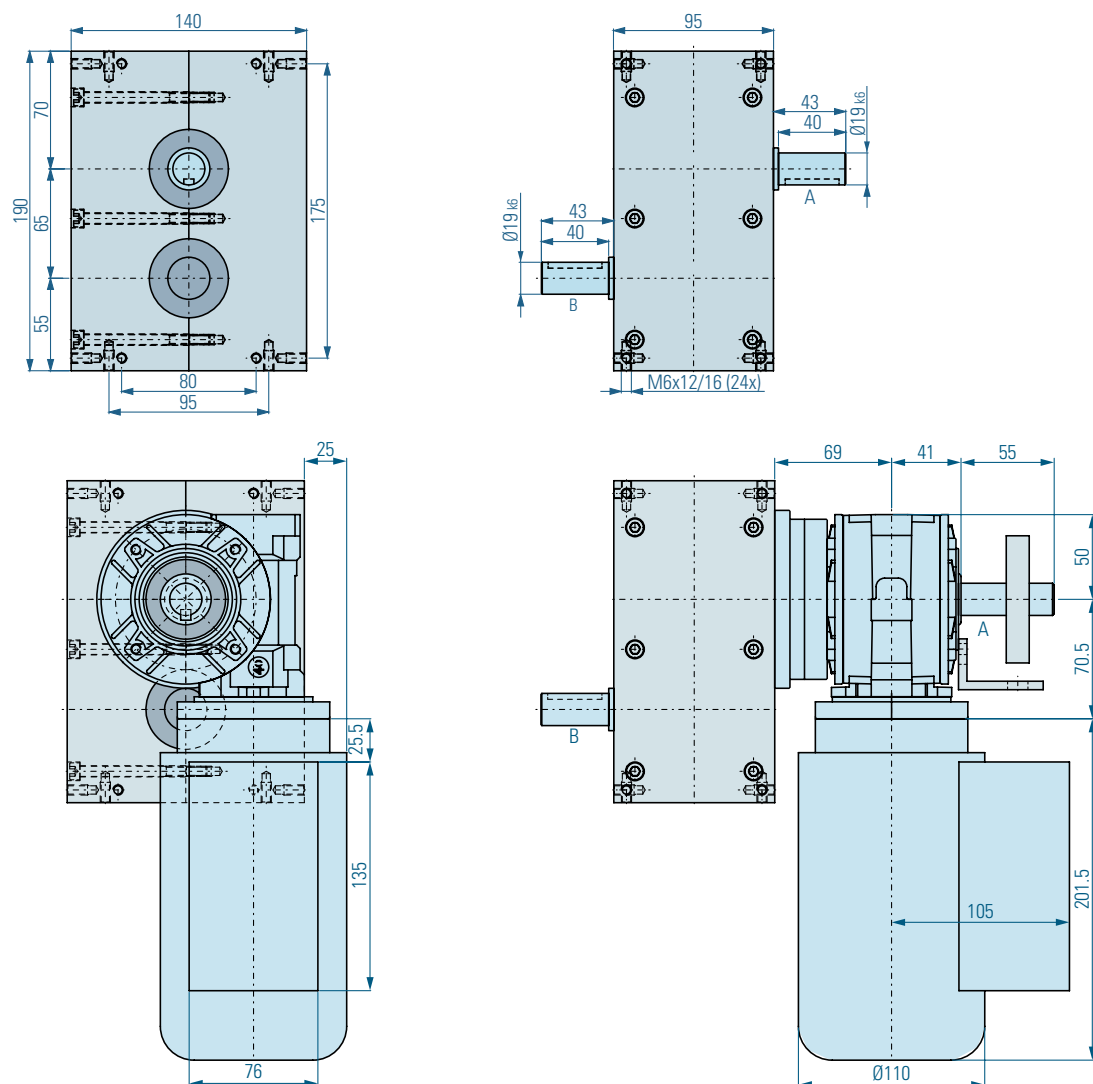
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸		容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	50	最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	2,5			蜗轮	FRS28
转换角 [°]	见负荷表	输入轴		尺寸	IEC56
(根据要求而定的其他转换角)		动态额定负荷 [kN]	6,37	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8,10,12	静态额定负荷 [kN]	3,25	性能 [kW]	0,06-0,09
(根据要求而定的其他停留次数)		输出轴			
旋转方向	右，左，摆动	动态额定负荷 [kN]	6,37		
		静态额定负荷 [kN]	3,25		

XP065



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

 **警告：钻孔时切记不要钻透**

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP065 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	52	43	36	1,0	0,2	0,04	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	48	39	30	1,0	0,2	0,04	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	58	51	43	1,9	0,4	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	48	46	41	1,1	0,3	0,06	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	42	40	39	0,3	0,1	0,02	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	74	68	59	4,1	1,0	0,21	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	73	67	57	2,1	0,5	0,10	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	61	53	46	0,9	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	60	52	43	0,6	0,1	0,03	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	68	61	53	5,1	1,1	0,25	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,0	0,7	0,14	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,3	0,3	0,06	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,5	0,1	0,02	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	68	61	53	6,3	1,4	0,31	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,7	0,8	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,6	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,6	0,1	0,03	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	9,6	2,0	0,39	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	7,3	1,5	0,30	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	3,4	0,7	0,14	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,4	0,3	0,05	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	12,8	2,6	0,52	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	9,8	2,0	0,40	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	4,5	0,9	0,18	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,9	0,4	0,07	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	16,0	3,3	0,65	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	12,2	2,5	0,50	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	5,7	1,2	0,23	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	2,4	0,5	0,09	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	62	51	39	11,0	2,3	0,43	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

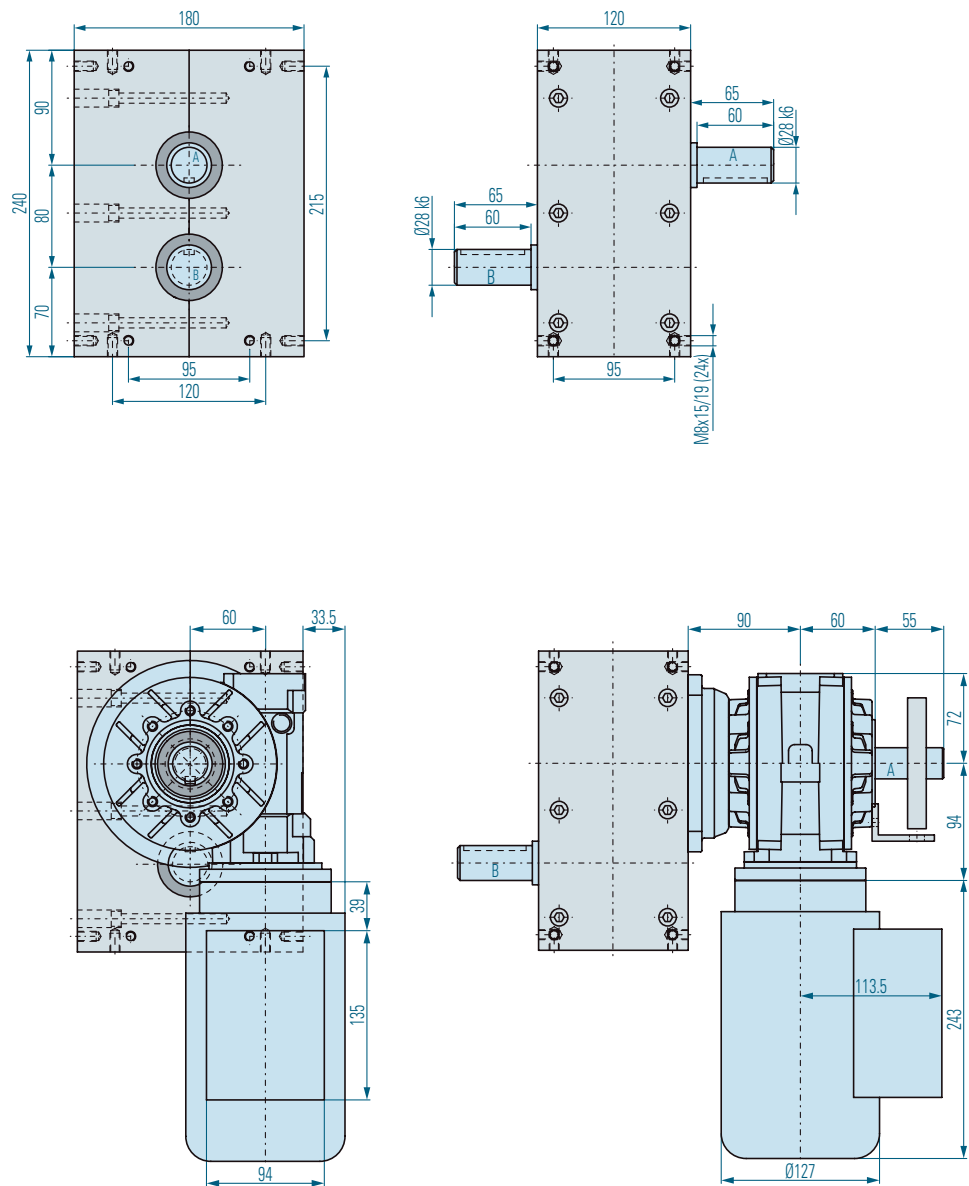
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	电机
未含驱动装置的重量 [kg]	见负荷表	蜗轮
转换角 [°]	输入轴	尺寸
(根据要求而定的其他转换角)	动态额定负荷 [kN]	电压 [V]
停留次数	静态额定负荷 [kN]	性能 [kW]
(根据要求而定的其他停留次数)	输出轴	
旋转方向	动态额定负荷 [kN]	
	静态额定负荷 [kN]	

XP080



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP080 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	124	102	81	2,4	0,5	0,10	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	123	101	79	2,4	0,5	0,10	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	132	107	93	4,2	0,9	0,19	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	131	107	93	3,0	0,6	0,13	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	103	96	89	0,8	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	159	137	112	8,9	1,9	0,39	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	152	129	101	4,4	0,9	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	127	103	83	1,9	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	119	97	78	1,1	0,2	0,05	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	157	132	109	11,7	2,5	0,51	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	6,8	1,4	0,27	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	2,7	0,6	0,11	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	0,8	0,2	0,03	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	157	132	109	14,6	3,1	0,64	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	8,5	1,8	0,34	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	3,4	0,7	0,14	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	1,1	0,2	0,04	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	20,8	4,2	0,87	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	15,4	3,2	0,66	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	6,9	1,3	0,26	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	2,5	0,5	0,10	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	27,8	5,6	1,16	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	20,5	4,3	0,88	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	9,2	1,7	0,34	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	3,4	0,7	0,13	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	34,7	7,0	1,45	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	25,7	5,4	1,11	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	11,4	2,2	0,43	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	4,2	0,8	0,16	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	110	95	76	19,5	4,2	0,84	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

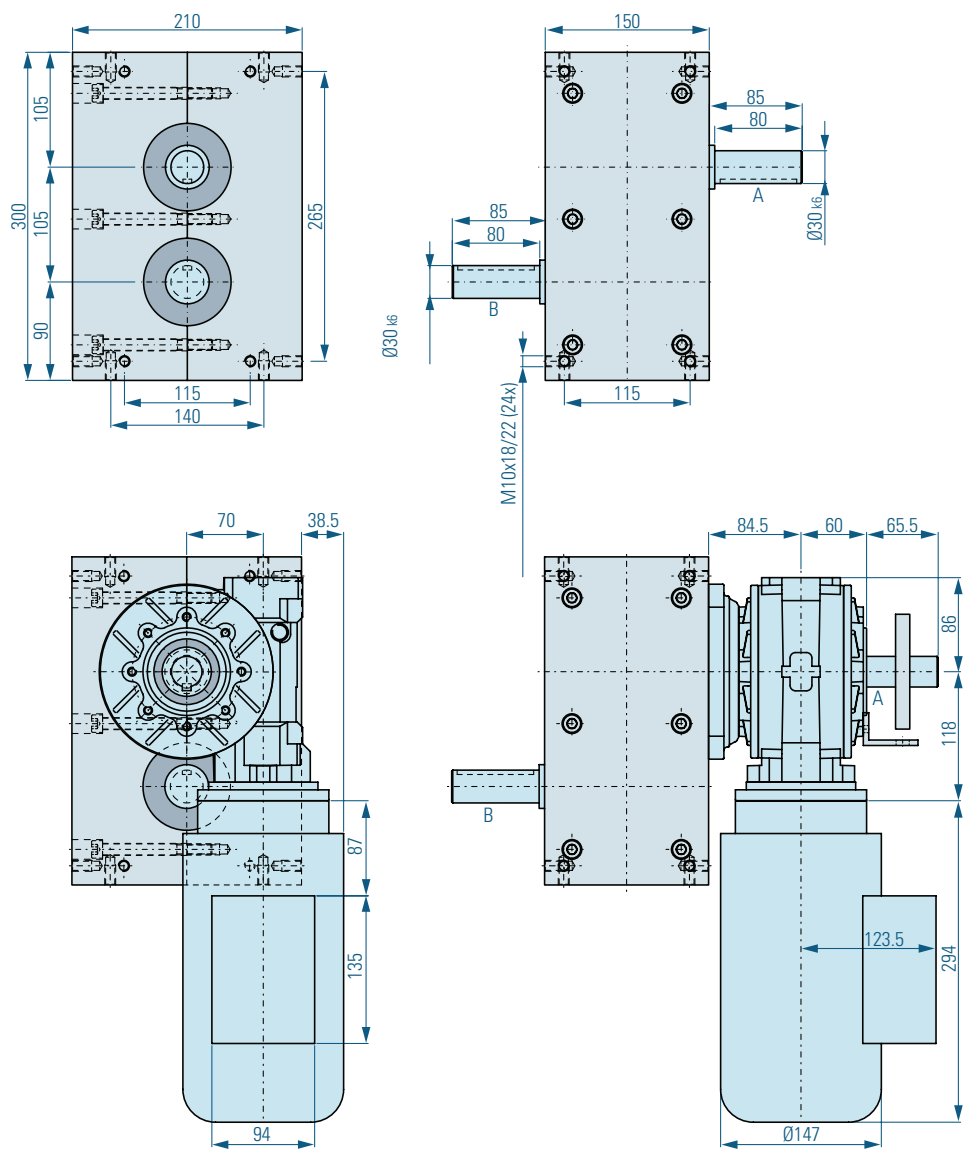
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸		容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	80	最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	12			蜗轮	FRS60
转换角 [°]	见负荷表	输入轴		尺寸	IEC71
(根据要求而定的其他转换角)		动态额定负荷 [kN]	13,8	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8,10,12	静态额定负荷 [kN]	8,3	性能 [kW]	0,37
(根据要求而定的其他停留次数)		输出轴			
旋转方向	右，左，摆动	动态额定负荷 [kN]	13,8		
		静态额定负荷 [kN]	8,3		

XP105



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

 警告：钻孔时切记不要钻透

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP105 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	216	175	138	4,2	0,8	0,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	208	171	132	4,1	0,8	0,2	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	297	265	230	9,6	2,1	0,5	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	285	251	221	6,4	1,4	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	254	204	155	2,0	0,4	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	361	319	278	20,2	4,5	1,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	350	312	270	10,2	2,3	0,5	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	344	306	261	5,1	1,1	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	340	301	256	3,2	0,7	0,2	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	341	298	245	25,5	5,6	1,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	330	291	238	14,9	3,3	0,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	318	279	226	6,3	1,4	0,3	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	292	269	221	2,1	0,5	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	341	298	245	31,8	7,0	1,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	330	291	238	18,6	4,1	0,8	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	318	279	226	7,9	1,7	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	292	269	221	2,6	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	391	351	298	43,8	9,8	2,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	377	339	286	33,3	7,5	1,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	305	260	202	13,1	2,8	0,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	281	239	180	5,4	1,1	0,2	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	391	351	298	58,4	13,1	2,8	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	377	339	286	44,5	10,0	2,1	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	305	260	202	17,5	3,7	0,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	281	239	180	7,1	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	391	351	298	73,0	16,4	3,5	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	377	339	286	55,6	12,5	2,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	305	260	202	21,8	4,7	0,9	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	281	239	180	8,9	1,9	0,4	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	270	220	170	47,8	9,7	1,9	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

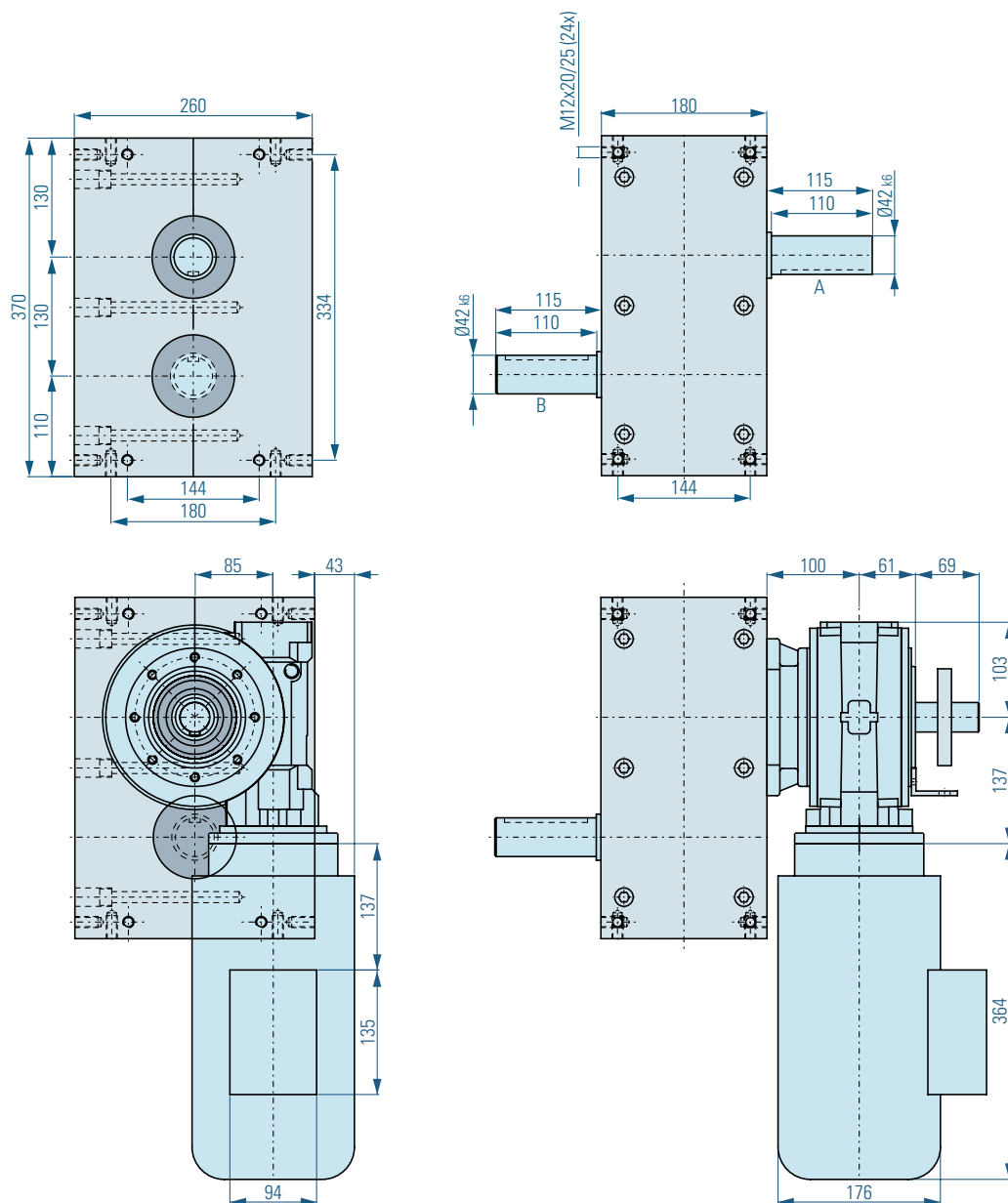
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸		容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	105	最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	32			蜗轮	FRS70
转换角 [°]	见负荷表	输入轴		尺寸	IEC80
(根据要求而定的其他转换角)		动态额定负荷 [kN]	30,7	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8,10,12	静态额定负荷 [kN]	19	性能 [kW]	0,55-0,75
(根据要求而定的其他停留次数)		输出轴			
旋转方向	右，左，摆动	动态额定负荷 [kN]	30,7		
		静态额定负荷 [kN]	19		

XP130



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

 警告：钻孔时切记不要钻透

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP130 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	359	290	227	6,9	1,4	0,3	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	350	278	210	7,0	1,4	0,3	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	449	370	302	14,5	3,0	0,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	372	283	213	8,4	1,6	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	310	228	165	2,5	0,5	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	554	460	375	31,0	6,4	1,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	520	436	360	15,2	3,2	0,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	415	330	240	6,2	1,2	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	390	285	210	3,7	0,7	0,1	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	540	455	360	40,3	8,5	1,7	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	501	413	325	22,6	4,7	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	480	390	294	9,5	1,9	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	440	346	263	3,1	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	540	455	360	50,4	10,6	2,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	501	413	325	28,3	5,8	1,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	480	390	294	11,9	2,4	0,5	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	440	346	263	3,9	0,8	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	615	537	442	68,9	15,0	3,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	576	483	390	51,0	10,7	2,2	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	445	368	280	19,1	3,9	0,8	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	395	320	239	7,5	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	615	537	442	91,8	20,0	4,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	576	483	390	67,9	14,2	2,9	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	445	368	280	25,5	5,3	1,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	395	320	239	10,0	2,0	0,4	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	615	537	442	114,8	25,0	5,2	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	576	483	390	84,9	17,8	3,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	445	368	280	31,8	6,6	1,3	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	395	320	239	12,6	2,5	0,5	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	360	290	230	63,7	12,8	2,5	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

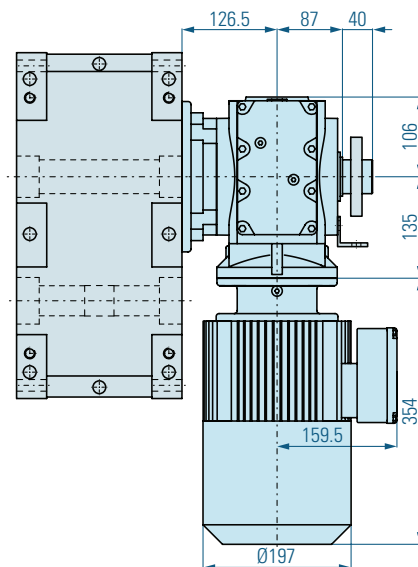
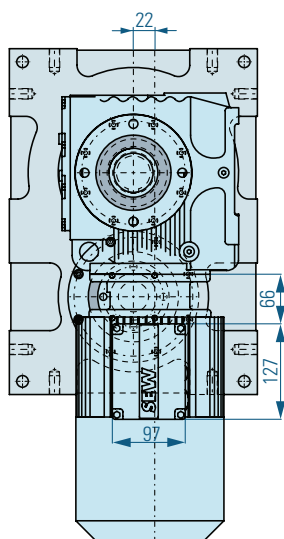
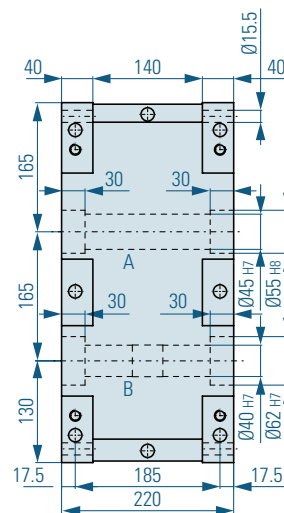
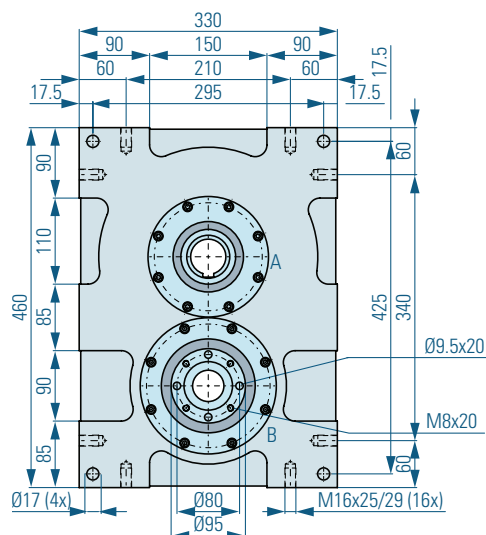
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	电机
未含驱动装置的重量 [kg]	见负荷表	蜗轮
转换角 [°]	输入轴	尺寸
(根据要求而定的其他转换角)	动态额定负荷 [kN]	电压 [V]
停留次数	静态额定负荷 [kN]	性能 [kW]
(根据要求而定的其他停留次数)	输出轴	
旋转方向	动态额定负荷 [kN]	
	静态额定负荷 [kN]	

XP165



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

 警告：钻孔时切记不要钻透

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP165 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	920	760	615	17,7	3,7	0,7	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	890	735	580	17,7	3,7	0,7	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	930	840	680	29,9	6,8	1,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	805	780	630	18,2	4,4	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	790	740	600	6,3	1,5	0,3	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	950	920	680	53,2	12,9	2,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	840	810	590	24,5	5,9	1,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	820	790	570	12,2	2,9	0,5	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	805	770	540	7,7	1,8	0,3	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	950	920	680	70,9	17,2	3,2	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	840	810	590	37,9	9,1	1,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	820	790	570	16,3	3,9	0,7	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	805	770	540	5,8	1,4	0,2	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	950	920	680	88,6	21,5	4,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	840	810	590	47,4	11,4	2,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	820	790	570	20,4	4,9	0,9	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	805	770	540	7,2	1,7	0,3	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	930	920	890	104,1	25,7	6,2	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	910	900	870	80,5	19,9	4,8	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	890	880	850	38,2	9,4	2,3	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	860	840	820	16,4	4,0	1,0	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	790	770	750	117,9	28,7	7,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	770	750	730	90,8	22,1	5,4	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	760	740	710	43,5	10,6	2,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	750	730	720	19,1	4,6	1,1	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	790	770	750	147,4	35,9	8,7	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	770	750	730	113,5	27,6	6,7	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	760	740	710	54,4	13,2	3,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	750	730	720	23,8	5,8	1,4	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	730	720	700	129,1	31,8	7,7	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

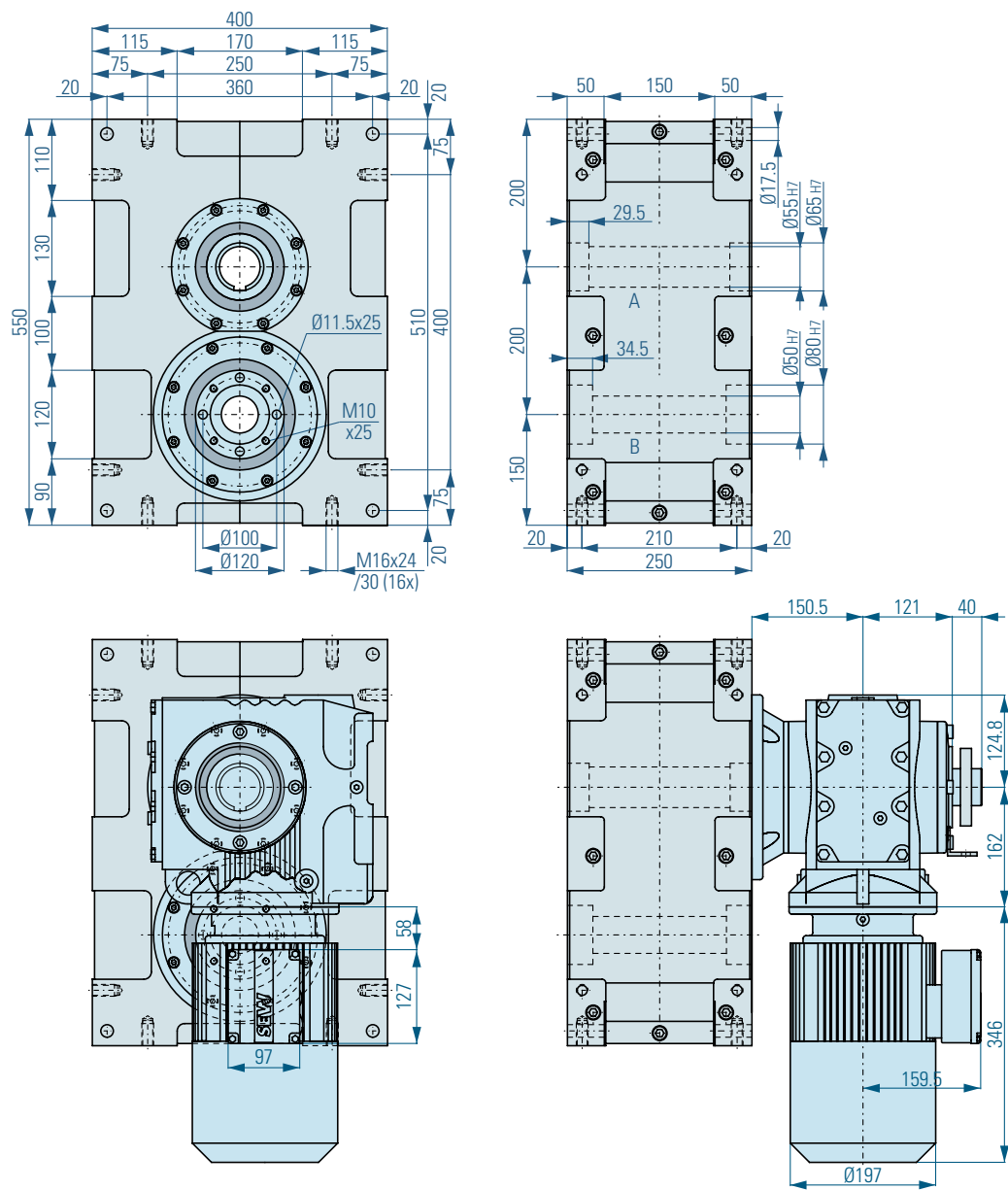
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	电机
未含驱动装置的重量 [kg]	见负荷表	蜗轮
转换角 [°]	输入轴	尺寸
(根据要求而定的其他转换角)	动态额定负荷 [kN]	电压 [V]
停留次数	静态额定负荷 [kN]	性能 [kW]
(根据要求而定的其他停留次数)	输出轴	
旋转方向	动态额定负荷 [kN]	
	静态额定负荷 [kN]	

XP200



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP200 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	1530	1255	1004	29	6,0	1,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	1450	1190	950	29	5,9	1,2	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	1590	1305	1040	51	10,5	2,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	1460	1200	960	33	6,8	1,4	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	1390	1140	910	11	2,3	0,5	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	1680	1380	1100	94	19,3	3,8	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	1590	1305	1045	46	9,5	1,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	1490	1220	980	22	4,5	0,9	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	1480	1215	970	14	2,9	0,6	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	1470	1205	965	110	22,5	4,5	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	1440	1181	945	65	13,3	2,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	1390	1140	910	28	5,7	1,1	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	1370	1120	900	10	2,0	0,4	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	1470	1205	965	137	28,1	5,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	1440	1180	945	81	16,6	3,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	1390	1140	910	35	7,1	1,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	1370	1125	900	12	2,5	0,5	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	1520	1430	1340	170	40,0	9,4	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	1490	1220	980	132	27,0	5,4	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	1460	1370	1270	63	14,7	3,4	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	1420	1335	1240	27	6,4	1,5	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	1290	1210	1140	193	45,2	10,6	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	1270	1195	1120	150	35,2	8,3	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	1260	1180	1110	72	16,9	4,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	1240	1166	1100	32	7,4	1,7	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	1290	1210	1140	241	56,4	13,3	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	1270	1195	1120	187	44,0	10,3	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	1260	1180	1110	90	21,1	5,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	1240	1166	1100	39	9,3	2,2	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	1190	1140	1090	211	50,4	12,1	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

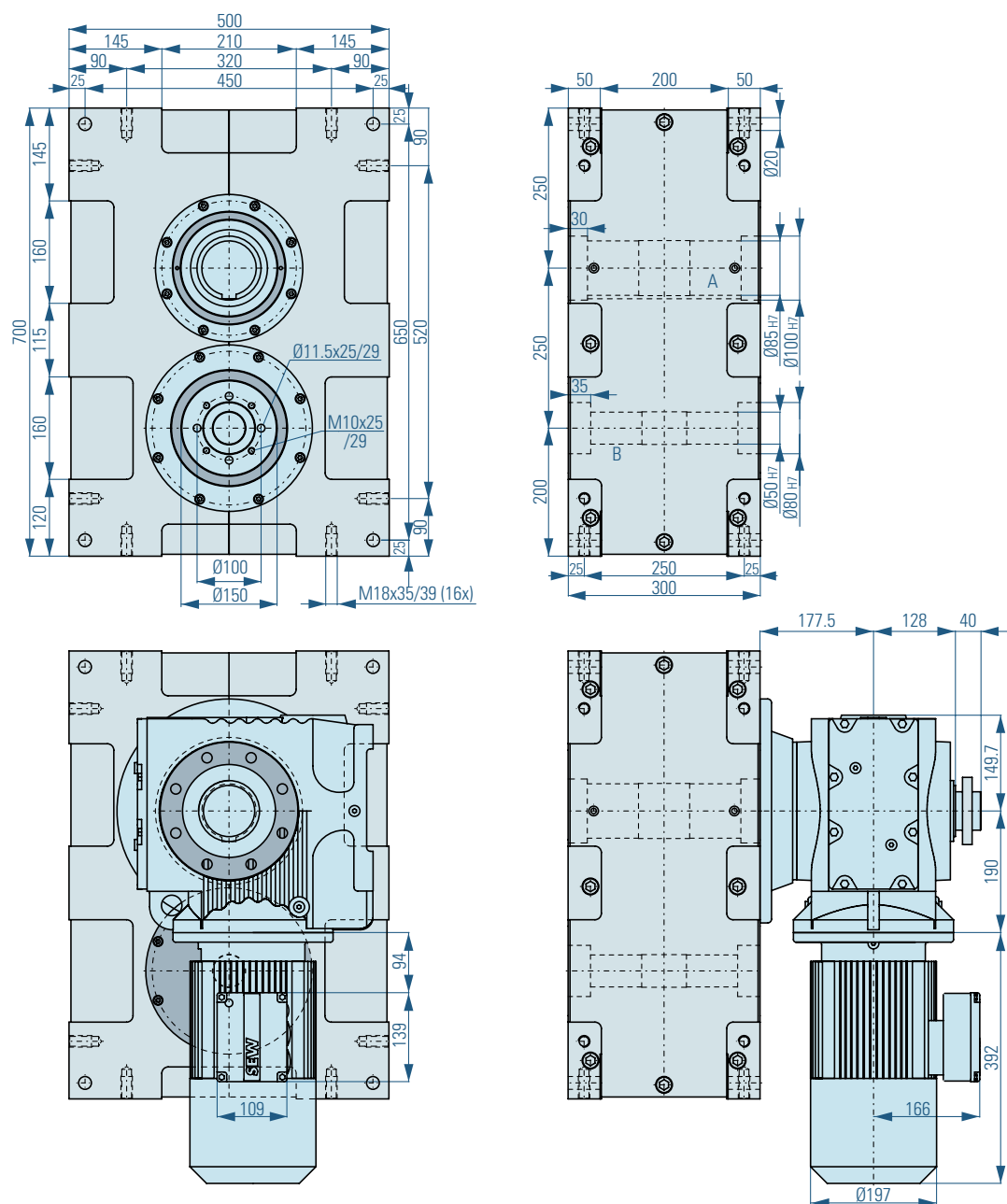
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸		容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	200	最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	220			蜗轮	SAF77
转换角 [°]	见负荷表	输入轴		尺寸	IEC100
(根据要求而定的其他转换角)		动态额定负荷 [kN]	168	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8,10,12	静态额定负荷 [kN]	270	性能 [kW]	2,2-3,0
(根据要求而定的其他停留次数)		输出轴			
旋转方向	右，左，摆动	动态额定负荷 [kN]	242		
		静态额定负荷 [kN]	415		

XP250



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表
 XP250 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	2750	2255	1827	53	10,9	2,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	2680	2020	1635	53	10,0	2,0	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	2810	2300	1860	90	18,5	3,7	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	2480	2035	1650	56	11,5	2,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	2430	1990	1610	19	4,0	0,8	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	2870	2350	1905	161	32,9	6,7	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	2690	2200	1780	79	16,1	3,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	2510	2060	1665	37	7,7	1,6	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	2490	2040	1655	24	4,9	1,0	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	2690	2205	1790	201	41,1	8,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	2670	2189	1773	121	24,7	5,0	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	2610	2140	1734	52	10,6	2,2	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	2570	2110	1710	18	3,8	0,8	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	2690	2205	1790	251	51,4	10,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	2670	2189	1773	151	30,9	6,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	2610	2140	1734	65	13,3	2,7	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	2570	2110	1710	23	4,7	1,0	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	2810	2700	2570	315	75,6	18,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	2730	2630	2510	241	58,2	13,9	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	2590	2490	2310	111	26,7	6,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	2540	2410	2260	48	11,5	2,7	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	2530	2400	2290	378	89,6	21,4	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	2470	2370	2210	291	69,9	16,3	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	2410	2300	2180	138	32,9	7,8	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	2380	2270	2150	61	14,4	3,4	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	2530	2400	2290	472	112,0	26,7	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	2470	2370	2210	364	87,4	20,4	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	2410	2300	2180	172	41,1	9,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	2380	2270	2150	76	18,0	4,3	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	2250	2120	1990	398	93,8	22,0	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

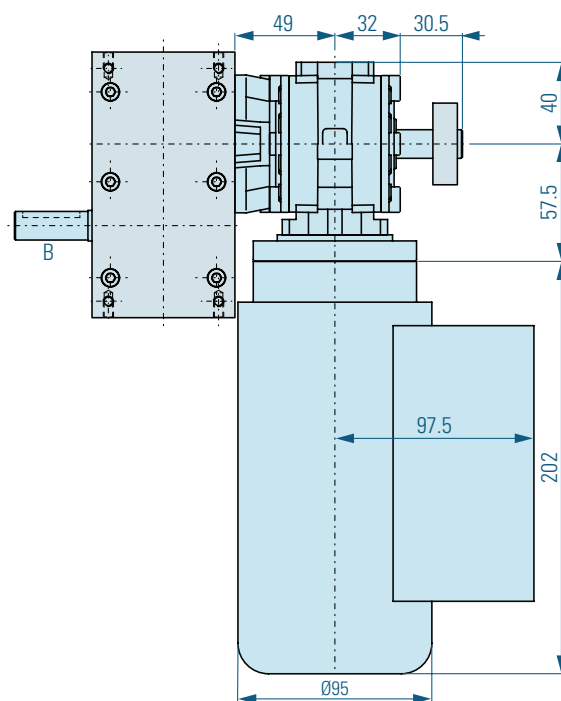
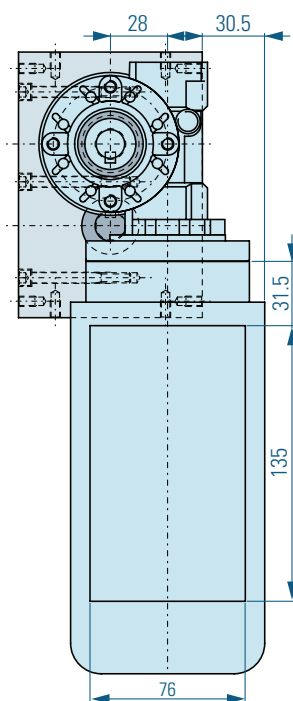
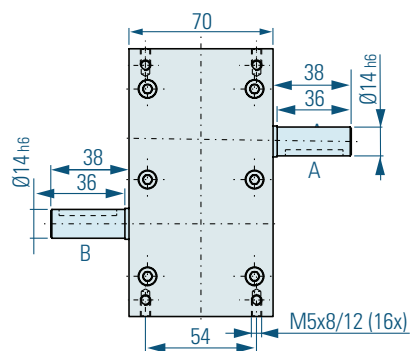
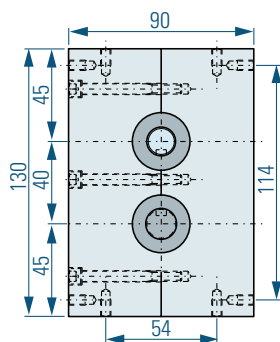
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	电机
未含驱动装置的重量 [kg]	见负荷表	蜗轮
转换角 [°]	输入轴	尺寸
(根据要求而定的其他转换角)	动态额定负荷 [kN]	电压 [V]
停留次数	静态额定负荷 [kN]	性能 [kW]
(根据要求而定的其他停留次数)	输出轴	
旋转方向	动态额定负荷 [kN]	
	静态额定负荷 [kN]	

TP040



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

 警告：钻孔时切记不要钻透

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表 TP040型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	29	25	21	0,56	0,12	0,03	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	28	24	20	0,56	0,12	0,02	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	32	27	24	1,03	0,22	0,05	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	26	24	21	0,59	0,14	0,03	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	25	23	20	0,20	0,05	0,01	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	39	33	26	2,18	0,46	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	39	33	26	1,14	0,24	0,05	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	33	27	23	0,49	0,10	0,02	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	30	25	20	0,29	0,06	0,01	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	36	30	24	2,69	0,56	0,11	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	1,63	0,34	0,07	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,70	0,14	0,03	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,23	0,05	0,01	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	36	30	24	3,36	0,70	0,14	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	2,03	0,42	0,08	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,87	0,18	0,04	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,29	0,06	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	4,70	0,95	0,20	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	3,72	0,75	0,15	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	1,72	0,34	0,07	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,69	0,14	0,03	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	6,27	1,27	0,26	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	4,95	1,00	0,21	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,29	0,46	0,09	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,92	0,18	0,03	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	7,84	1,59	0,33	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	6,19	1,25	0,26	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,86	0,57	0,11	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	1,14	0,23	0,04	0,40	0,20	0,10

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

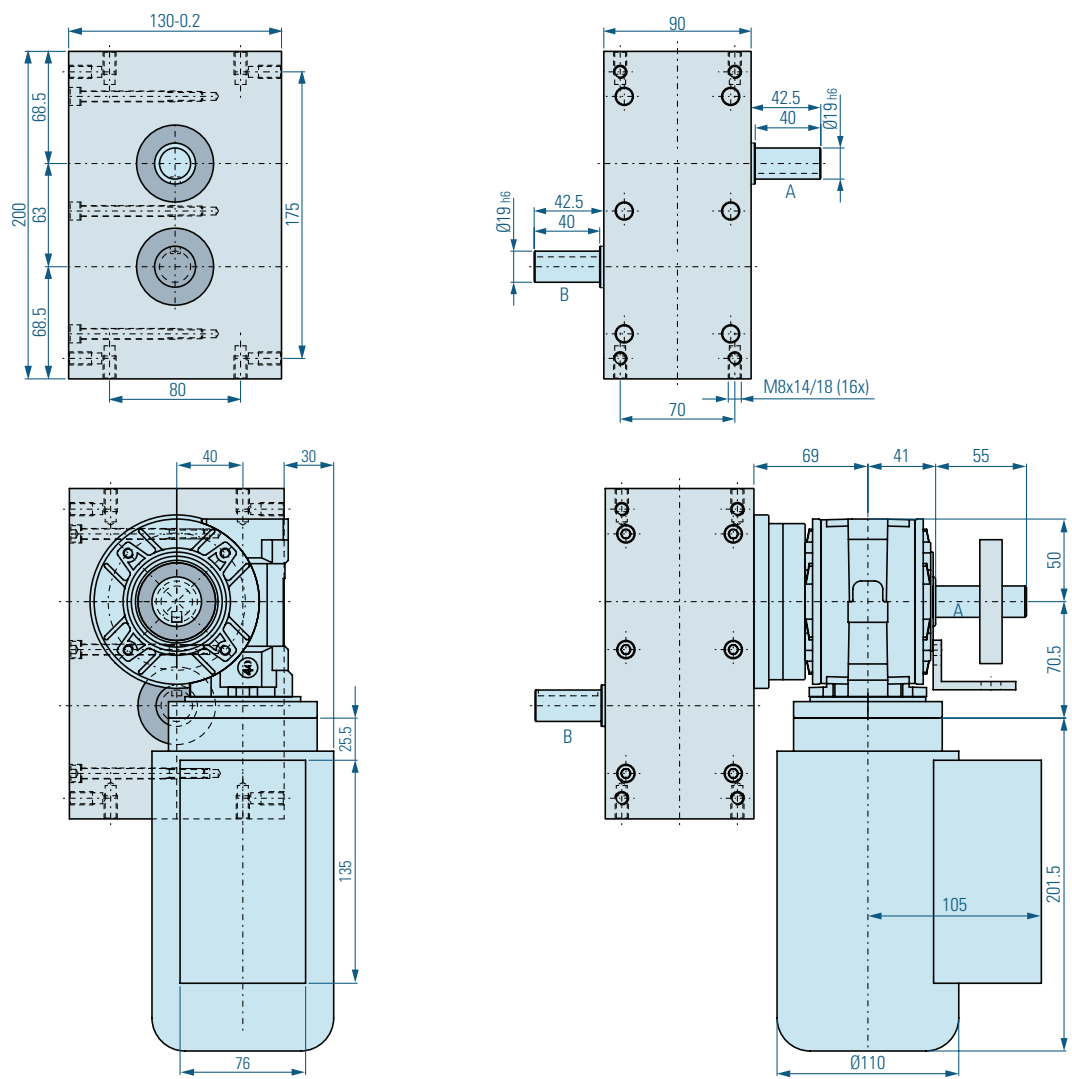
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸			容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	40		最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	2		输入轴		蜗轮	FRS28
转换角 [°]	见负荷表		动态额定负荷 [kN]	4,36	尺寸	IEC56
(根据要求而定的其他转换角)			静态额定负荷 [kN]	2,24	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10		输出轴		性能 [kW]	0,06-0,09
(根据要求而定的其他停留次数)			动态额定负荷 [kN]	4,36		
旋转方向	右，左，摆动		静态额定负荷 [kN]	2,24		

TP063



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表 TP063 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	52	43	36	1,0	0,2	0,04	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	48	39	30	1,0	0,2	0,04	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	58	51	43	1,9	0,4	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	48	46	41	1,1	0,3	0,06	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	42	40	39	0,3	0,1	0,02	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	74	68	59	4,1	1,0	0,21	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	73	67	57	2,1	0,5	0,10	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	61	53	46	0,9	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	60	52	43	0,6	0,1	0,03	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	68	61	53	5,1	1,1	0,25	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,0	0,7	0,14	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,3	0,3	0,06	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,5	0,1	0,02	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	68	61	53	6,3	1,4	0,31	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,7	0,8	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,6	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,6	0,1	0,03	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	9,6	2,0	0,39	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	7,3	1,5	0,30	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	3,4	0,7	0,14	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,4	0,3	0,05	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	12,8	2,6	0,52	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	9,8	2,0	0,40	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	4,5	0,9	0,18	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,9	0,4	0,07	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	16,0	3,3	0,65	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	12,2	2,5	0,50	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	5,7	1,2	0,23	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	2,4	0,5	0,09	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	62	51	39	11,0	2,3	0,43	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

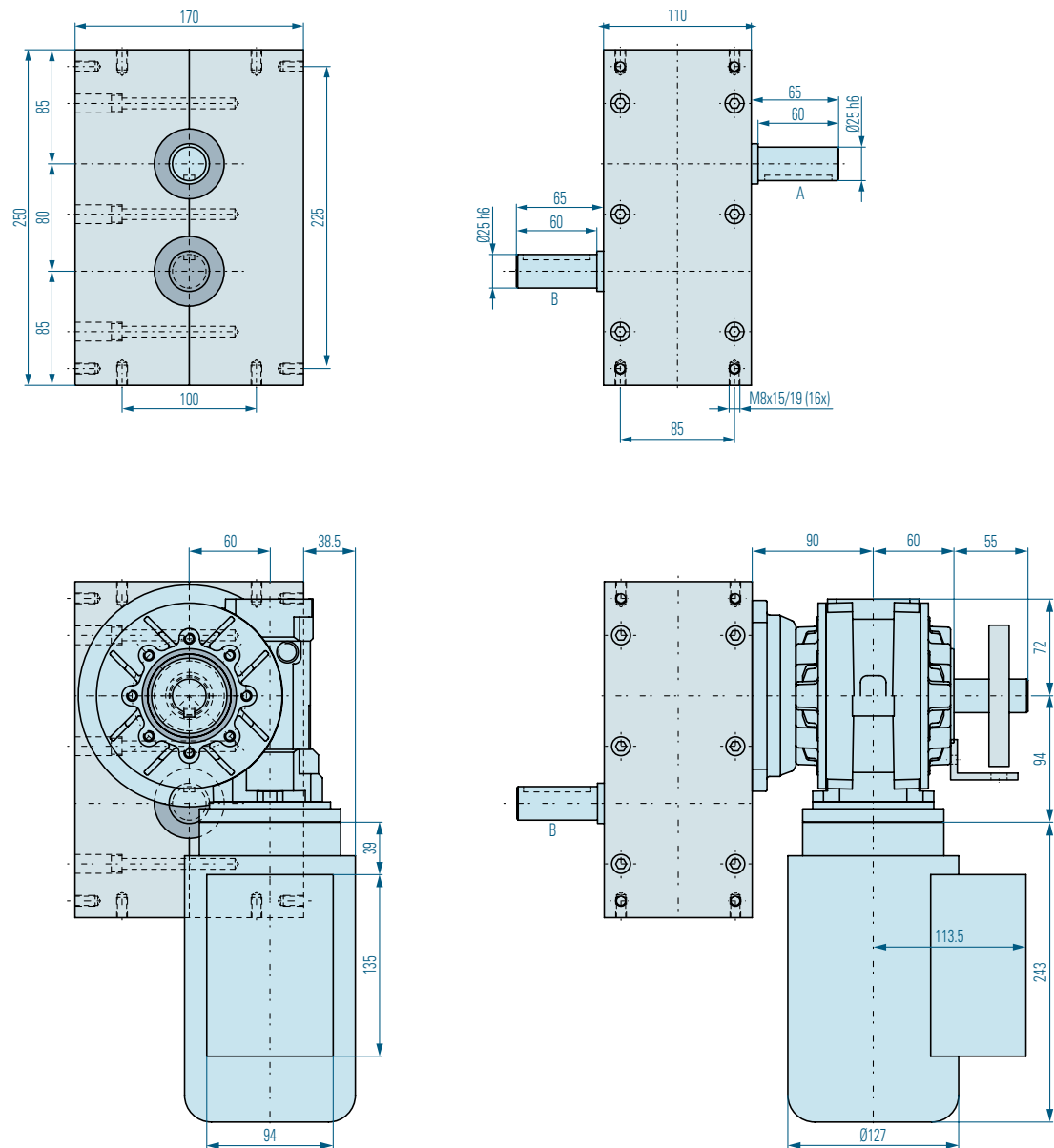
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸		容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	63	最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	8			蜗轮	FRS40
转换角 [°]	见负荷表	输入轴		尺寸	IEC63
(根据要求而定的其他转换角)		动态额定负荷 [kN]	11,9	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8,10,12	静态额定负荷 [kN]	6,55	性能 [kW]	0,12-0,25
(根据要求而定的其他停留次数)		输出轴			
旋转方向	右，左，摆动	动态额定负荷 [kN]	8,06		
		静态额定负荷 [kN]	4,75		

TP080



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表 TP080 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	124	102	81	2,4	0,5	0,10	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	123	101	79	2,4	0,5	0,10	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	132	107	93	4,2	0,9	0,19	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	131	107	93	3,0	0,6	0,13	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	103	96	89	0,8	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	159	137	112	8,9	1,9	0,39	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	152	129	101	4,4	0,9	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	127	103	83	1,9	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	119	97	78	1,1	0,2	0,05	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	157	132	109	11,7	2,5	0,51	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	6,8	1,4	0,27	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	2,7	0,6	0,11	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	0,8	0,2	0,03	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	157	132	109	14,6	3,1	0,64	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	8,5	1,8	0,34	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	3,4	0,7	0,14	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	1,1	0,2	0,04	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	20,8	4,2	0,87	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	15,4	3,2	0,66	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	6,9	1,3	0,26	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	2,5	0,5	0,10	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	27,8	5,6	1,16	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	20,5	4,3	0,88	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	9,2	1,7	0,34	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	3,4	0,7	0,13	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	34,7	7,0	1,45	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	25,7	5,4	1,11	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	11,4	2,2	0,43	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	4,2	0,8	0,16	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	110	95	76	19,5	4,2	0,84	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

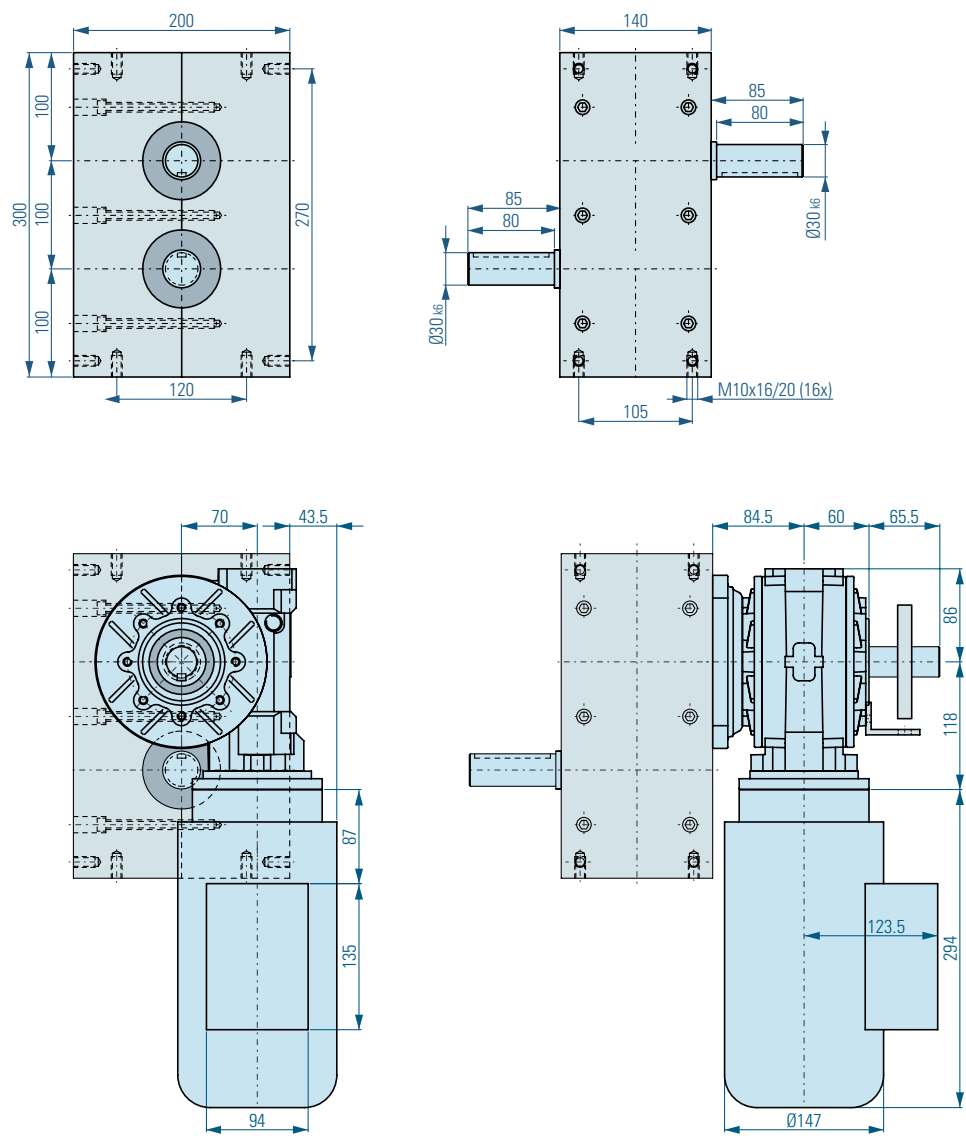
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸		容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	80	最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	16	输入轴		蜗轮	FRS60
转换角 [°]	见负荷表	动态额定负荷 [kN]	13,8	尺寸	IEC71
(根据要求而定的其他转换角)		静态额定负荷 [kN]	8,3	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8,10,12	输出轴		性能 [kW]	0,37
(根据要求而定的其他停留次数)		动态额定负荷 [kN]	13,8		
旋转方向	右，左，摆动	静态额定负荷 [kN]	8,3		

TP100



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表 TP100 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	211	171	135	4,1	0,8	0,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	203	167	129	4,0	0,8	0,2	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	290	259	225	9,3	2,1	0,5	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	278	245	216	6,3	1,4	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	248	199	151	2,0	0,4	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	353	312	272	19,7	4,4	1,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	342	305	264	10,0	2,2	0,5	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	336	299	255	5,0	1,1	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	332	294	250	3,2	0,7	0,1	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	333	291	239	24,9	5,4	1,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	322	284	233	14,6	3,2	0,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	311	273	221	6,2	1,4	0,3	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	285	263	216	2,0	0,5	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	333	291	239	31,1	6,8	1,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	322	284	233	18,2	4,0	0,8	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	311	273	221	7,7	1,7	0,3	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	285	263	216	2,6	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	382	343	291	42,8	9,6	2,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	368	331	279	32,6	7,3	1,5	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	298	254	197	12,8	2,7	0,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	275	234	176	5,2	1,1	0,2	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	382	343	291	57,0	12,8	2,7	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	368	331	279	43,4	9,8	2,1	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	298	254	197	17,1	3,6	0,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	275	234	176	7,0	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	382	343	291	71,3	16,0	3,4	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	368	331	279	54,3	12,2	2,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	298	254	197	21,3	4,5	0,9	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	275	234	176	8,7	1,9	0,3	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	264	215	166	46,7	9,5	1,8	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

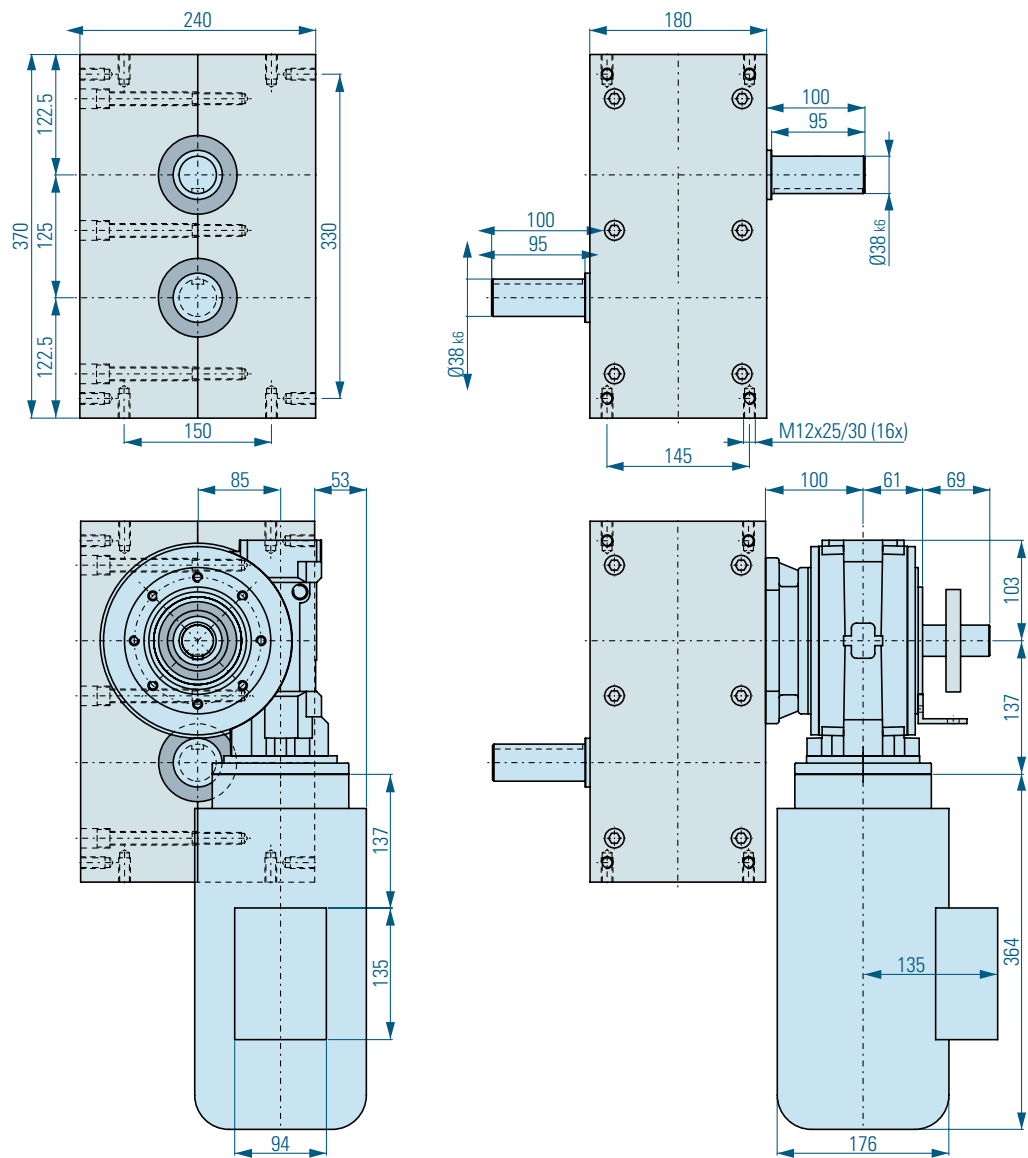
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸			容量		标准驱动(可选择)	
轴距 [mm]	100		最大输出扭矩	见负荷表	电机	SEW
未含驱动装置的重量 [kg]	25		输入轴		蜗轮	FRS70
转换角 [°]	见负荷表		动态额定负荷 [kN]	40	尺寸	IEC80
(根据要求而定的其他转换角)			静态额定负荷 [kN]	28	电压 [V]	230/400
停留次数	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8,10,12		输出轴		性能 [kW]	0,55-0,75
(根据要求而定的其他停留次数)			动态额定负荷 [kN]	40		
旋转方向	右，左，摆动		静态额定负荷 [kN]	28		

TP125



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系。

- ⚠ 警告：钻孔时切记不要钻透
- ⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表 TP125 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	349	282	221	6,7	1,4	0,3	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	340	270	204	6,8	1,3	0,3	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	436	360	294	14,1	2,9	0,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	362	275	207	8,2	1,6	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	301	222	160	2,4	0,4	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	538	447	365	30,1	6,3	1,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	505	424	350	14,8	3,1	0,6	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	403	321	233	6,0	1,2	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	379	277	204	3,6	0,7	0,1	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	525	442	350	39,2	8,3	1,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	487	401	316	22,0	4,5	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	467	379	286	9,3	1,9	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	428	336	256	3,1	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	525	442	350	49,0	10,3	2,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	487	401	316	27,5	5,7	1,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	467	379	286	11,6	2,4	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	428	336	256	3,8	0,8	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	598	522	430	66,9	14,6	3,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	560	469	379	49,5	10,4	2,1	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	433	358	272	18,6	3,8	0,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	384	311	232	7,3	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	598	522	430	89,2	19,5	4,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	560	469	379	66,0	13,8	2,8	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	433	358	272	24,8	5,1	1,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	384	311	232	9,8	2,0	0,4	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	598	522	430	111,5	24,3	5,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	560	469	379	82,5	17,3	3,5	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	433	358	272	30,9	6,4	1,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	384	311	232	12,2	2,5	0,5	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	350	282	224	61,9	12,5	2,5	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

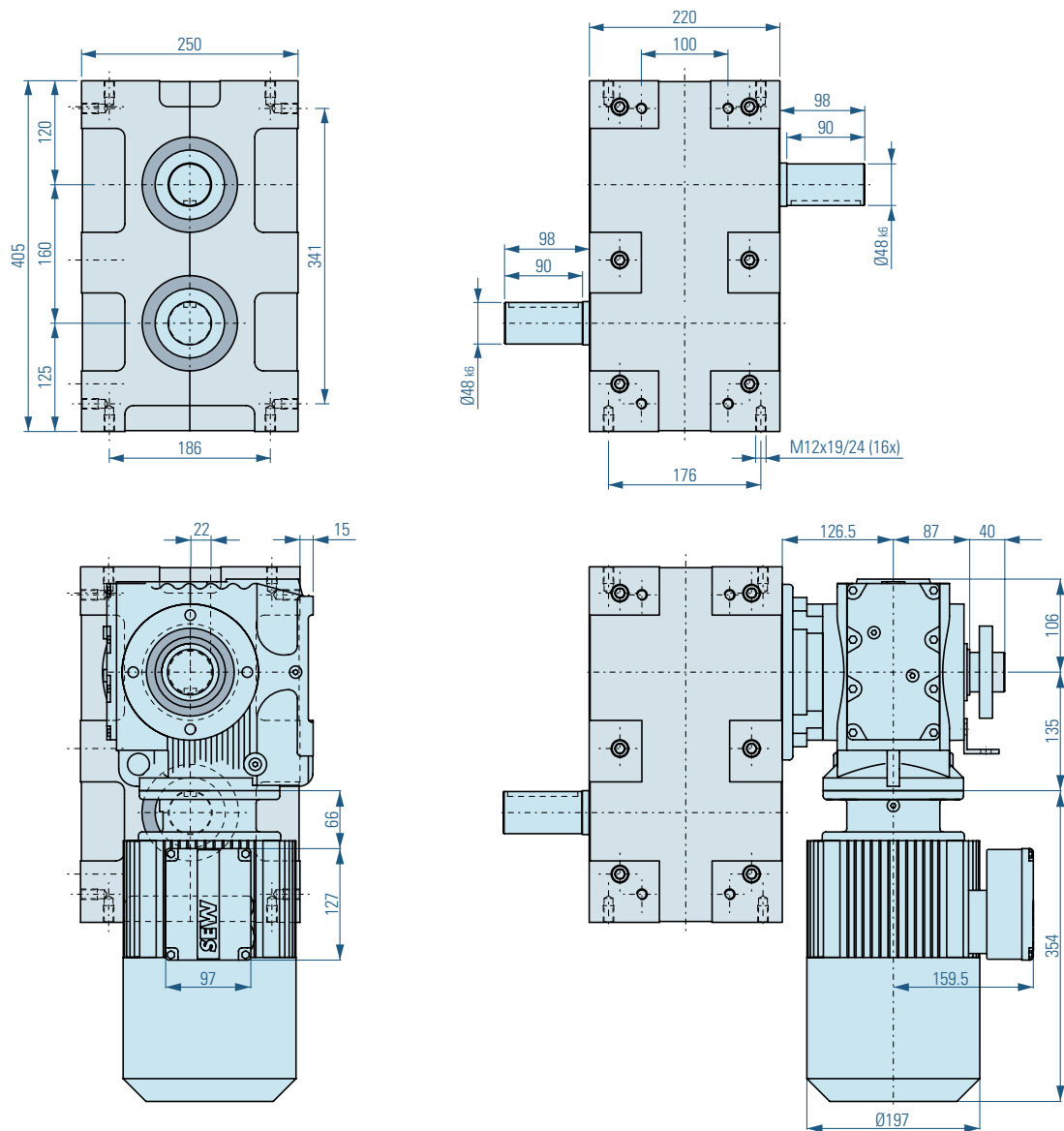
²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	电机
未含驱动装置的重量 [kg]	见负荷表	蜗轮
转换角 [°]	输入轴	尺寸
(根据要求而定的其他转换角)	动态额定负荷 [kN]	电压 [V]
停留次数	静态额定负荷 [kN]	性能 [kW]
(根据要求而定的其他停留次数)	输出轴	
旋转方向	动态额定负荷 [kN]	
	静态额定负荷 [kN]	

TP160



尺寸

此处所表述的尺寸均为标准款式，我们将非常高兴地为您定制机壳和两个轴以满足您的要求，驱动轴和输出轴都可以在具有或不具有馈进齿轮槽的两侧轴上予以提

供，如果您希望自己在机壳上进行钻孔的话，就可能钻孔的深度事宜请与我们联系咨询。

 警告：钻孔时切记不要钻透

⚠ 注意：依据所用的驱动装置的尺寸，引擎和驱动装置的尺寸可能会发生变化。

A = 驱动轴 B = 输出轴

负荷表 TP160 型分度器

输出轴上的 的角度 [°]	停留 次数 n	摆动角 α [°]	加速形式 MS	引擎扭矩 M_{AB} [Nm]			惯性矩 J [kgm²]			Index Time t_s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	894	739	598	17,2	3,6	0,7	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	865	714	564	17,2	3,5	0,7	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	904	816	661	29,1	6,6	1,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	782	758	612	17,7	4,3	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	768	719	583	6,1	1,4	0,3	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	923	894	661	51,7	12,5	2,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	816	787	573	23,9	5,8	1,0	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	797	768	554	11,9	2,9	0,5	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	782	748	525	7,5	1,8	0,3	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	923	894	661	68,9	16,7	3,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	816	787	573	36,9	8,9	1,6	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	797	768	554	15,8	3,8	0,7	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	782	748	525	5,6	1,3	0,2	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	923	894	661	86,1	20,9	3,9	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	816	787	573	46,1	11,1	2,0	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	797	768	554	19,8	4,8	0,9	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	782	748	525	7,0	1,7	0,3	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	904	894	865	101,2	25,0	6,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	885	875	846	78,2	19,3	4,7	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	865	855	826	37,1	9,2	2,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	836	816	797	15,9	3,9	1,0	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	768	748	729	114,6	27,9	6,8	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	748	729	710	88,3	21,5	5,2	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	739	719	690	42,3	10,3	2,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	729	710	700	18,5	4,5	1,1	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	768	748	729	143,3	34,9	8,5	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	748	729	710	110,3	26,9	6,5	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	739	719	690	52,9	12,9	3,1	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	729	710	700	23,2	5,6	1,4	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	710	700	680	125,5	31,0	7,5	0,80	0,40	0,20

¹⁾ 带有6、8和10个停留次数的平行齿轮设计为一个双式分度盘，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有两个分度盘运行于输出轴上。

²⁾ 带有12个停留次数的平行齿轮设计为一个4个步进式分度头，也就是说，在每个驱动轴全部转动时，有四个分度盘运行于输出轴上。

³⁾ 此处，由于摩擦造成的链条和皮带上的额外增加的负荷不用予以考虑，但必须分别予以计算。

技术数据

主要尺寸	容量	标准驱动(可选择)
轴距 [mm]	最大输出扭矩	电机
未含驱动装置的重量 [kg]	见负荷表	蜗轮
转换角 [°]	输入轴	尺寸
(根据要求而定的其他转换角)	动态额定负荷 [kN]	电压 [V]
停留次数	静态额定负荷 [kN]	性能 [kW]
(根据要求而定的其他停留次数)	输出轴	
旋转方向	动态额定负荷 [kN]	
	静态额定负荷 [kN]	

万能的控制器 TIC

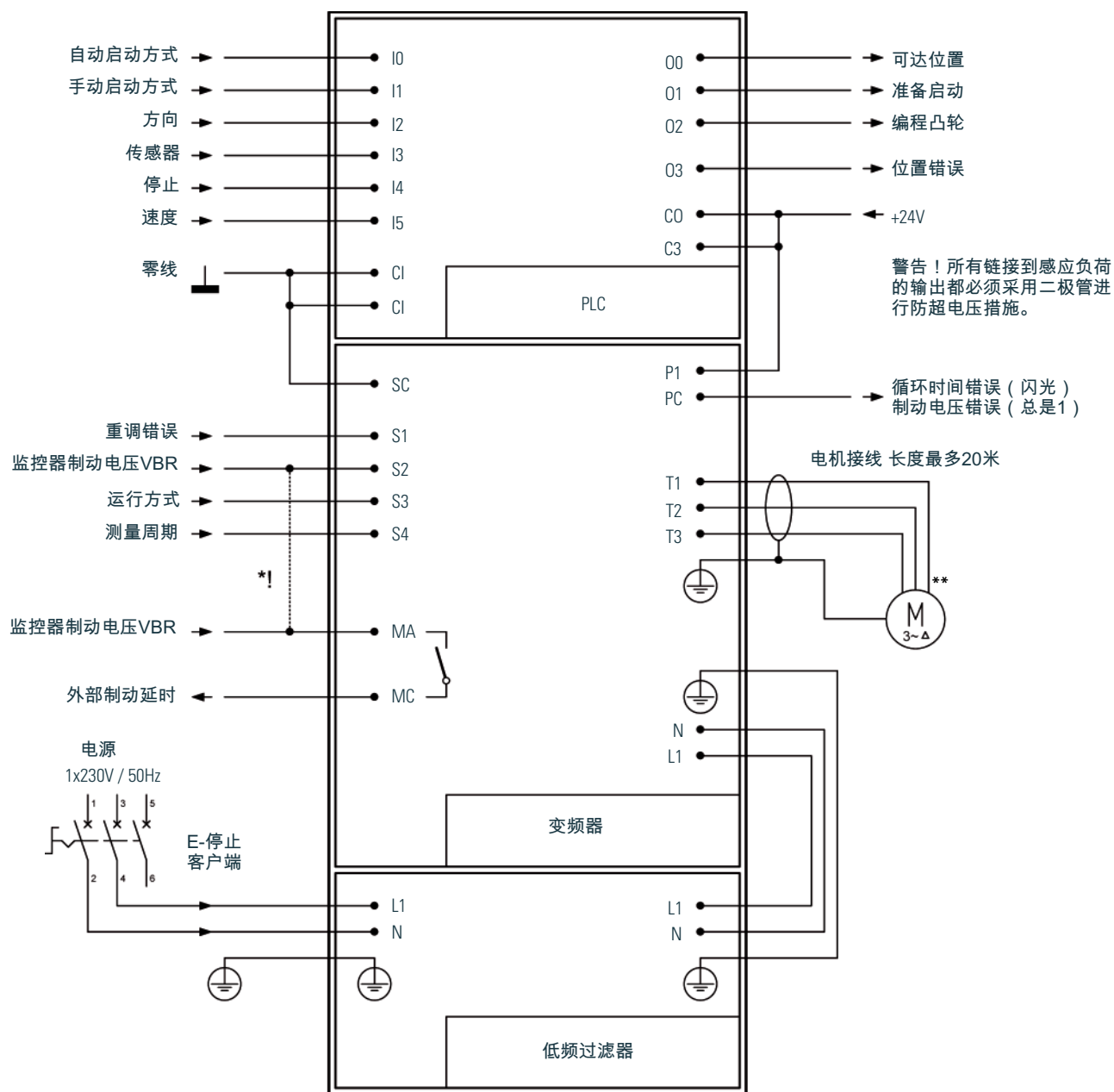
您的优势

分度工作台可以有多种的控制方式。我们开发的这种万能控制器是为我们的客户提供了一个容易使用的工具，即：操作人员只需最小的体力付出即可操控回转式分度工作台。

- 循环时间最佳化的结果是使驱动装置恰好停止在静止相的终点，正好在静止相开始的时刻，机器的控制装置便得到了启动外部程序启动的指令，显著地消除了由于机械连接和PLC循环时间造成的时间损失。
- 减少了安装和硬件的成本。
- 电机连接器开关和机械的或电子接触器可以被省略掉，只需要线路保护即可。
- 单相电机可以运行达2kW。
- 快速的无摩擦制动的紧急停车。
- 从中途或紧急停车状态下重新启动时的轻柔启动。
- 可以进行柔和的无摩擦的手工启动。
- 回转方向的改变和摆动无需附加的硬件即可实现。
- 改变速度极为方便。
- 无摩擦制动，只有在紧急制动后刹车才动作。
- 使用TIC时，回转式分度工作台无需维护。
- 由于在回转式分度工作台中的软件业已被激活和整合，启动时间会很短。
- 使用用户控制装置只需简单地手握即可，(只用于启动、停止和错误信号)。
- 机器和回转式分度工作台之间简单的界面，通过电话就可以快速地进行错误分析，既节省时间也节约成本。



Schematic for single phase model



!! 警告！如果制动使用230VAC 或400VAC的电源，决不允许在MC和S2之间跨接线。在这种情况下，必须将S2直接连接到+24V DC上。这样的话，制动电压监控器将不再起作用。在此，我们强烈建议使用本旋转式分度工作台时请使用24V DC制动电压。



******如果将标准的230/400VAC三相电机接到我们的单相旋转式分度工作台控制TIC装置上的话，必须使用Y形连接。此类事项请参见电机端子组中的说明。

平行式分度盘报价和订货表 (1)

公司名称 _____

联系人 _____

电话号码 / 传真号码 _____

电邮 _____

项目编号 / 订单号码 _____

日期 _____

用途

- ☐ 皮带或链条输送装置 ☐ 摆臂
☐ 部件的旋转 ☐ 其他请提供图纸

皮带或链条输送装置

齿轮比 (如果适用的话) $i =$ _____

输入长度 _____ 偏转滑轮距离 _____

工件承载架的数量 _____

偏转滑轮

数量 _____ \varnothing _____ 厚度 _____

材质或重量 _____

皮带 / 链条

重量 _____ 摩擦系数 _____

工件承载架的重量 _____

工件

数量 _____ 重量 _____

摆动臂

摆角 _____ 摆动臂数量 _____

从摆动点到所接受的质量重心的距离 _____

单一摆臂的重量 _____

夹具和工件的重量 _____

部件的转动

转动角 _____ 夹具和工件的重量 _____

☐ 步进操作 (循环时间固定, 重新调定时间可变)

☐ 连续运动 (循环时间和重新调定时间固定)

满意的分度时间 [s] $t_s =$ _____

满意的静止时间 [s] (只适用于连续运动) _____

分度工位数量/秒 [1/min] _____

要求的寿命 (只适用于循环时间, 一般为 12,000 小时) _____

☐ 附加的力矩和负荷 (请说明)

Scheibenkurven-Schrittgetriebe

型号 ☐ XP ☐ TP

机架尺寸 _____

停留次数 $n =$ _____

转换角 $\alpha =$ _____

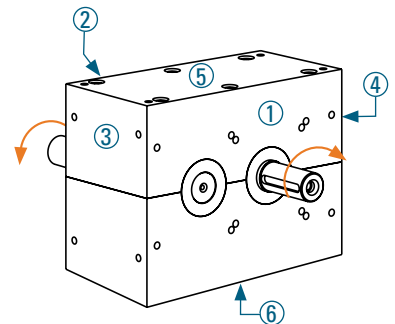
铭牌安装侧 (标准3) _____

标准输入轴 ☐ 是 ☐ 否

如果都不是的话, 偏差 _____ mm

标准输出轴 ☐ 是 ☐ 否

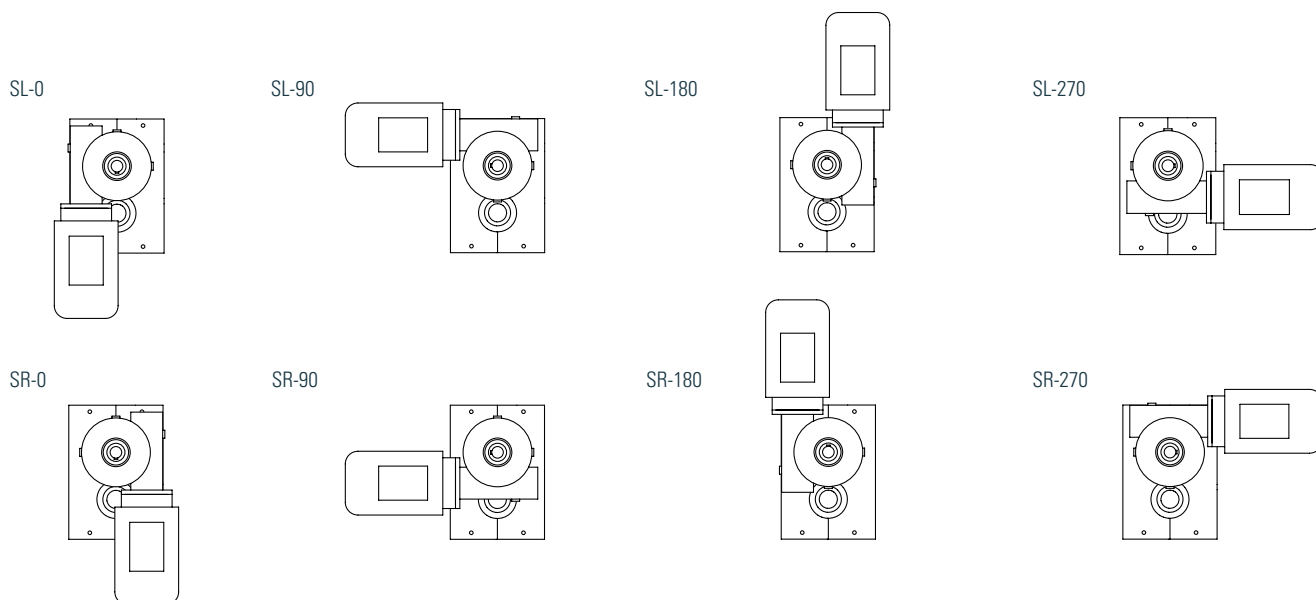
如果都不是的话, 偏差 _____ mm



Mounting side of nameplate / Direction of rotation of input and output shaft

平行式分度盘报价和订货表 (2)

驱动装置可能的安装位置



马达

☐ 含马达 ☐ 无马达

马达位置 _____

接线盒位置 _____

电机电压 ☐ 230/400-50 Hz

其它电压 _____

制动电压 ☐ 24V DC

其它电压 _____

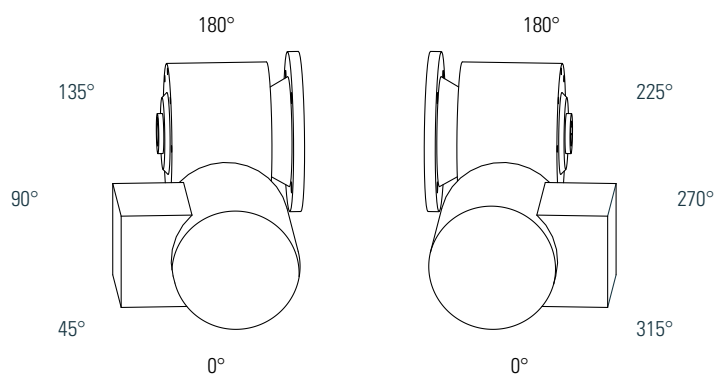
是否需要刹车的手动释放 ☐ 需要 ☐ 不需要

是否需要马达手轮 ☐ 需要 ☐ 不需要

是否需要输入安全离合器 ☐ 需要 ☐ 不需要

其它技术参数 (温度传感器、连接器安装、品牌等...)

Terminal Box Position



通用控制器 TIC

通用控制器 TIC ☐ 需要 ☐ 不需要

AMERICA



Motion Index Drives, Inc
Troy, MI 48083
T: +1 248 743 9999
www.motionindexdrives.com
info@motionindexdrives.com

ASIA



TechMotion Trading Co.,Ltd.
Suzhou 215128, P.R. China
T: +86 137 3262 0265
www.tech-motion.com
info@tech-motion.com

Europe



Automatic System Partners, S.A.
Nogal 8, 28110 Algete
T: +34 916290 900
www.asp-es.com
info@asp-es.com



Automatic System Partners, S.A
4200 - 150 Porto
T: +351 225 500 743
www.asp-es.com
info@asp-es.com



Poul Johansen Trading
DK-4540 Faarevejle
T: +45 5118 6331
www.pjt.dk
pja@pjt.dk



Jarkope OY
02610 Espoo
T: +358 9 8190 3222
www.jarkope.fi
jarkko.rahikka@jarkope.fi



Artiflex Handelsgesellschaft mbH
2000 Szetendre
T: +36 265 000 47
www.artiflex.hu
mrazikl@artiflex.hu

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

TechMotion

苏州泰科默贸易有限公司
Suzhou TechMotion Trading Co.,Ltd.