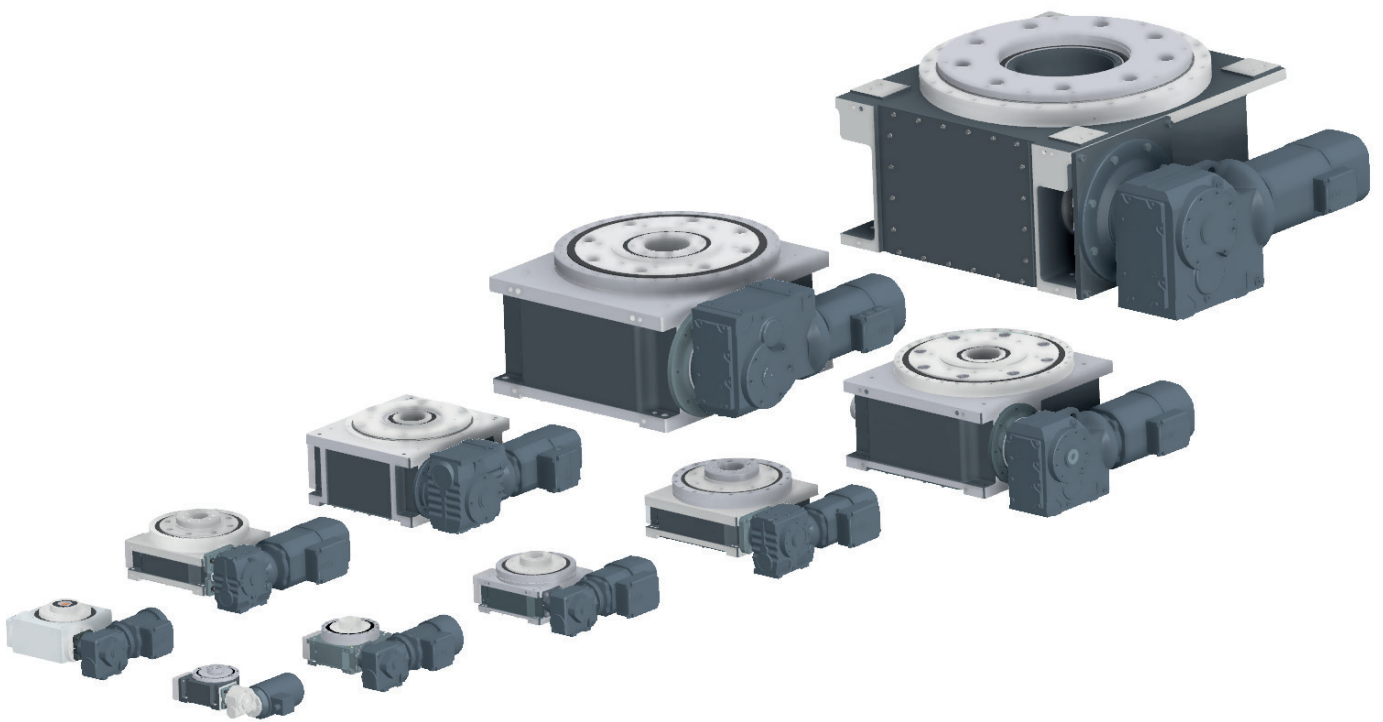


TAKTOMAT

passion for automation

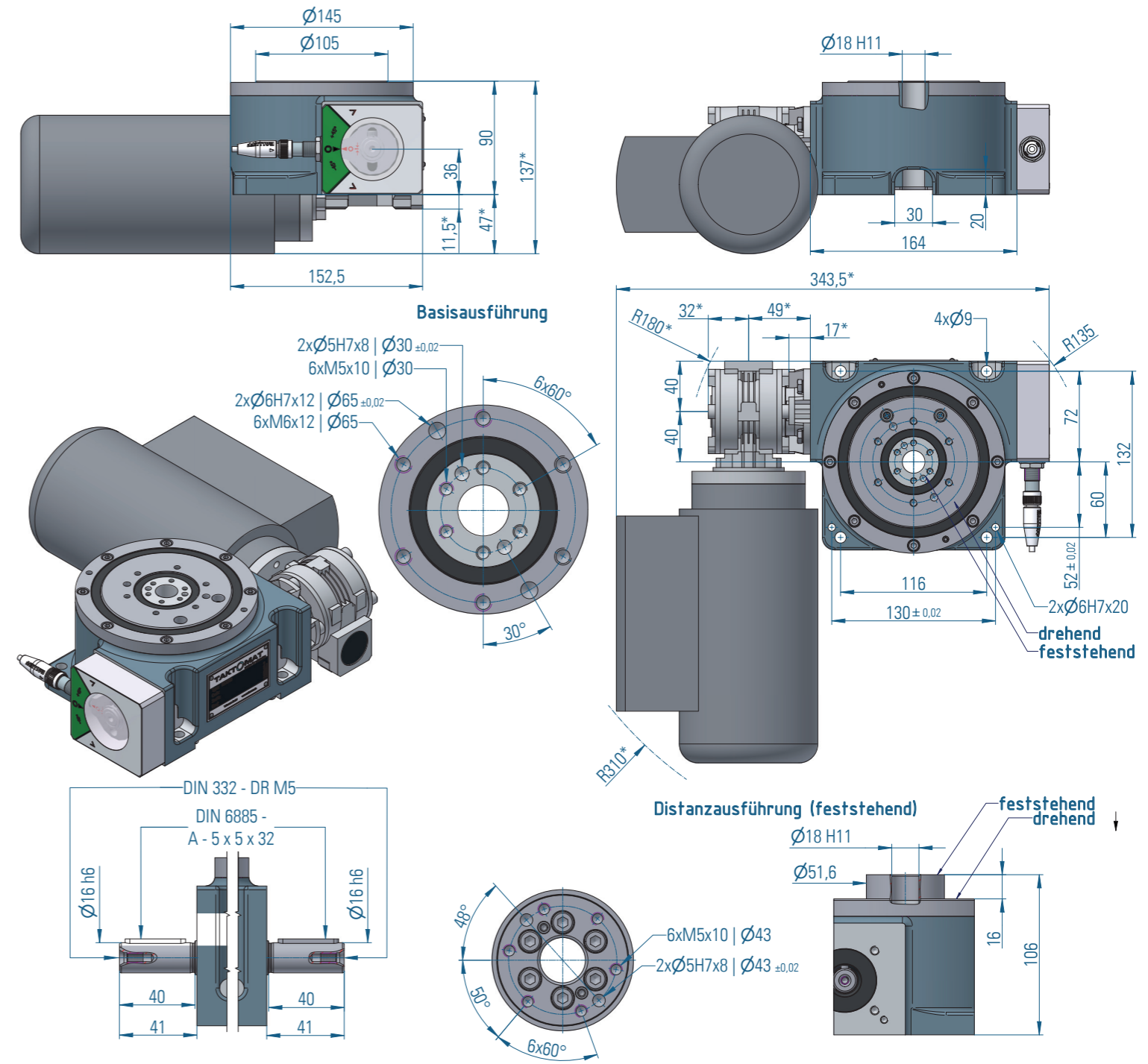


Mesas de giro indexadas

Tipo RTX

RTX350

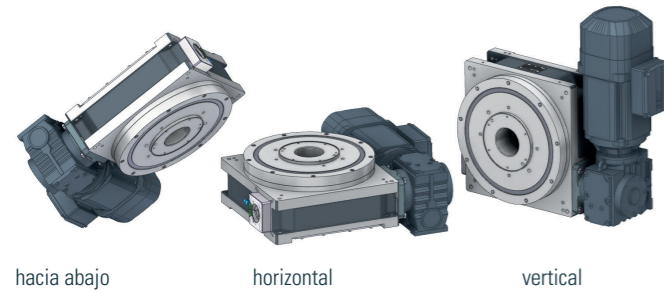
Dimensiones principales



* Pueden variar según tamaño motor

RTX350

Posición montaje

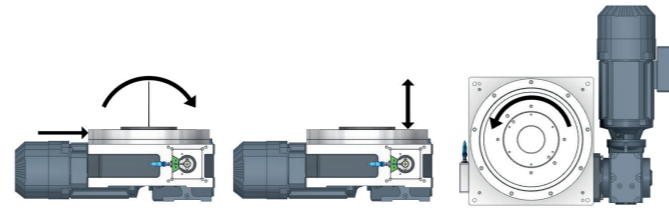


hacia abajo

horizontal

vertical

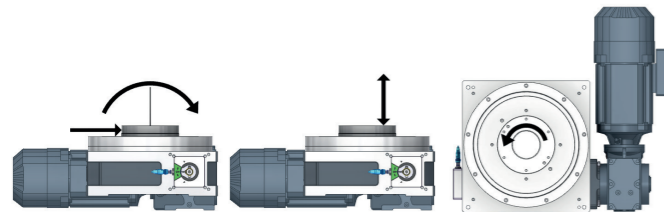
Carga en la brida exterior



Fuerza radial F_{rA} [kN] 10 Fuerza axial F_{aA} [kN] 11 Par en la brida exterior [Nm] 376

Momento pandeo M_{kA} [kNm] 0,6

Carga en la columna central



Fuerza radial F_{rM} [kN] 1,5 Fuerza axial F_{aM} [kN] 7 Par en la brida exterior [Nm] 10

Momento pandeo M_{kM} [kNm] 0,1

Precisión

Precisión centraje en la brida exterior ϕ [mm]	0,01
Centraje en la brida exterior ϕ [mm]	0,01
Precisión indexado * en segundos angulares ["]	± 45

* Posibilidad de una mayor precisión de indexado
„A partir de 16 divisiones el error en la leva es mayor de factor 1.5“

Posibles combinaciones de carga y fuerzas deben ser verificadas por TAKTOMAT.

Dimensiones

Brida exterior ϕ	[mm]	105
Altura total (brida exterior)	[mm]	90
Apertura central ϕ	[mm]	18
Tamaño max. recom. del plato giro ϕ	[mm]	600
Peso de la mesa	[kg]	15
Número de paros Otros bajo consulta	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Motor estándar

Tamaño motor		IEC56
Tamaño reductor (distancia desde el centro)		28
Voltaje (consultar otros voltajes)	[V]	230 / 400
Potencia	[kW]	0,06 - 0,18

RTX350

Tabla de cargas

n = nº paros / 360° giro en la brida exterior
t = tiempo paso en [s]
 J_{Max} = Masa momento inercia (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]
Sin motor y duración
 J_L = Masa momento inercia y duración (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]
J = Masa momento inercia con motor (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]

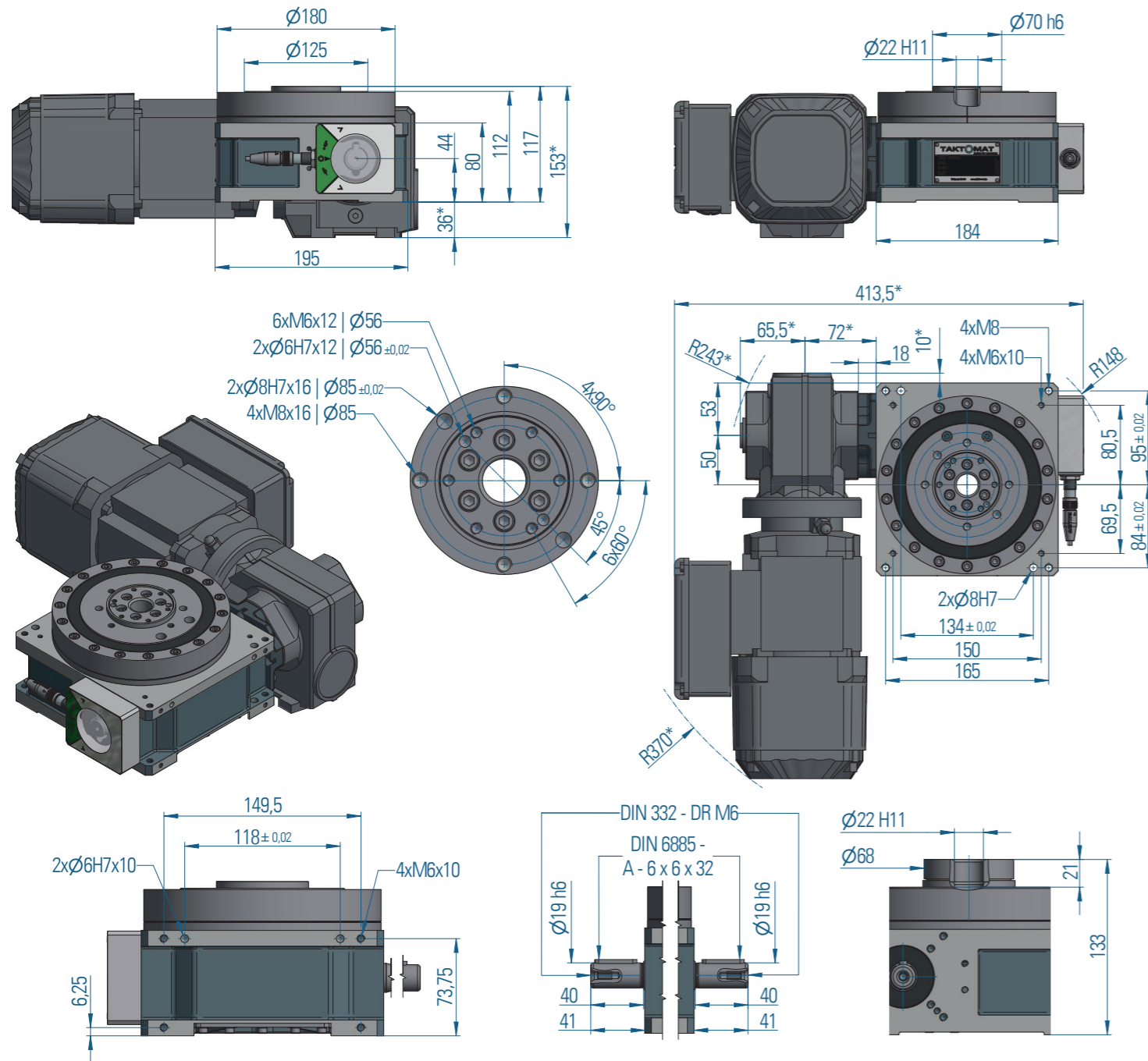
Velocidad	Paso	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
2	t			0,38	0,57	0,76	1,07	1,52	1,87	2,18	2,73	3,11		
	J_{Max}			2,50	5,63	10,02	19,65	40,11	60,20	82,11	128,30	167,57		
	J_L			0,75	1,91	3,70	8,04	18,26	29,13	41,63	69,56	94,57		
3	t			0,38	0,57	0,76	1,07	1,52	1,87	2,18	2,73	3,11		
	J_{Max}			4,16	9,37	16,66	32,66	66,66	100,04	136,45	213,21	278,48		
	J			0,24	0,91	0,83	2,33	7,20	12,62	10,53	18,93	29,67		
4	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,04	2,56	2,92		
	J_{Max}			4,98	11,22	19,95	39,11	79,83	119,80	163,41	255,33	333,49		
	J_L			1,95	4,97	9,65	20,92	47,53	75,80	108,33	180,98	246,05		
5	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,04	2,56	2,92		
	J_{Max}			5,36	12,08	21,48	42,11	85,94	128,97	175,92	274,88	359,02		
	J			0,58	2,13	2,04	5,53	16,64	28,94	24,80	44,18	68,54		
6	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,04	2,56	2,92		
	J_{Max}			8,21	18,49	32,88	64,46	131,55	197,42	269,27	420,74	549,54		
	J			3,60	9,15	17,74	38,48	87,41	139,40	199,20	332,81	452,46		
8	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,04	2,56	2,92		
	J_{Max}			11,02	24,81	44,12	86,48	176,50	264,86	361,26	564,48	737,28		
	J			1,62	5,73	5,76	15,15	44,39	76,64	67,56	119,23	183,02		
10	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,04	2,56	2,92		
	J_{Max}			13,82	31,10	55,29	108,38	221,19	331,92	452,73	707,40	923,95		
	J			7,25	18,43	35,72	77,46	175,94	280,60	400,97	669,89	910,73		
12	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,04	2,56	2,92		
	J_{Max}			16,60	37,37	66,44	130,23	265,78	398,84	544,00	850,00	1110,20		
	J			8,90	22,64	43,88	95,16	216,14	344,71	492,58	822,95	1110,20		
16	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,04	2,56	2,92		
	J_{Max}			16,60	37,37	66,44	130,23	265,78	398,84	544,00	850,00	1110,20		
	J			4,01	13,68	14,38	36,84	105,51	180,86	163,51	286,21	435,24		
20	t			0,16	0,24	0,33	0,46	0,64	0,79	0,92	1,15	1,31		
	J_{Max}			4,45	10,02	18,62	36,50	71,33	107,05	146,01	228,14	297,99		
	J			3,39	8,64	17,61	36,50	71,33	107,05	146,01	228,14	297,99		
24	t			0,16	0,24	0,33	0,46	0,64	0,79	0,92	1,15	1,31		
	J_{Max}			6,71	15,12	28,07	55,03	107,56	161,41	220,15	344,00	449,30		
	J			5,65	14,36	28,07	55,03	107,56	161,41	220,15	344,00	449,30		
30	t			0,16	0,24	0,33	0,46	0,64	0,79	0,92	1,15	1,31		
	J_{Max}			3,89	8,76	16,27	31,90	62,35	93,56	127,62	199,41	260,46		
	J			3,36	8,55	16,27	31,90	62,35	93,56	127,62	199,41	260,46		
36	t			0,16	0,22	0,31	0,44	0,61	0,77	0,88				
	J_{Max}			10,08	18,71	36,68	74,87	146,76	229,31	299,51				
	J			10,08	18,71	36,68	74,87	146,76	229,31	299,51				

Desde n=16 brida exterior, 2 pasos giro leva

Desde n=36 brida exterior, 3 pasos giro leva

RTX450

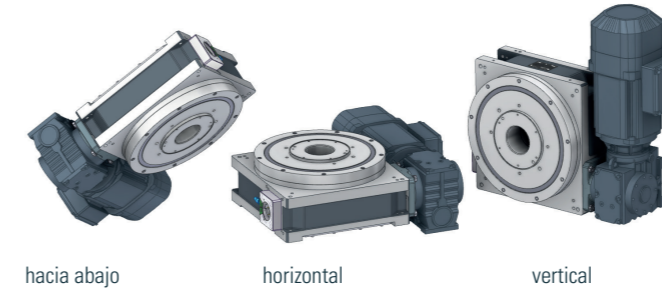
Dimensiones principales



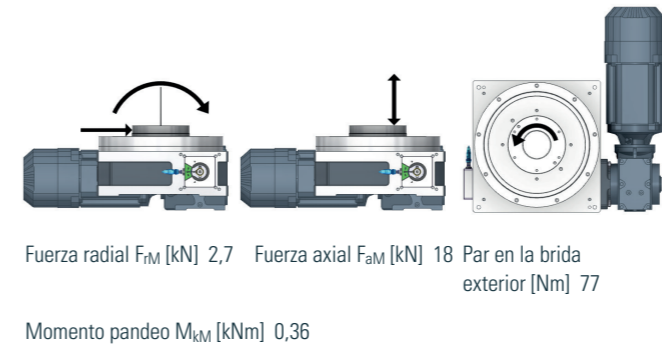
* Pueden variar según tamaño motor

RTX450

Posición montaje



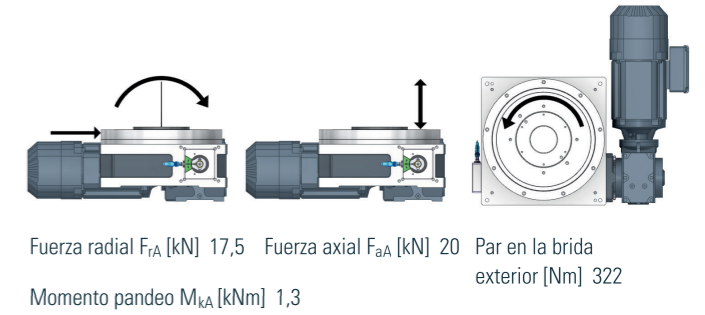
Carga en la columna central



Dimensiones

Brida exterior \varnothing	[mm]	125
Altura total (brida exterior)	[mm]	112
Apertura central \varnothing	[mm]	22
Tamaño max. recom. del plato giro \varnothing	[mm]	800
Peso de la mesa	[kg]	30
Numero de paros Otros bajo consulta	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Carga en la brida exterior



Precisión

Precisión centraje en la brida exterior \varnothing [mm]	0,01
Centraje en la brida exterior \varnothing [mm]	0,01
Precisión indexado * en segundos angulares ["]	± 35

* Posibilidad de una mayor precisión de indexado
„A partir de 16 divisiones el error en la leva es mayor de factor 1.5“

Posibles combinaciones de carga y fuerzas deben ser verificadas por TAKTOMAT.

Motor estándar

Tamaño motor		IEC63-71
Tamaño reductor (distancia desde el centro)		37 / 19
Voltaje (consultar otros voltajes)	[V]	230 / 400
Potencia	[kW]	0,12 – 1,5

RTX450 Tabla cargas

n = nº paros / 360° giro en la brida exterior
 t = tiempo paso en [s]
 J_{Max} = Masa momento inercia (placa base + útiles y piezas) en [Kgm²]
 Sin motor y duración
 J_L = Masa momento inercia y duración (placa base + útiles y piezas) en [Kgm²]
 J = Masa momento inercia con motor (placa base + útiles y piezas) en [Kgm²]

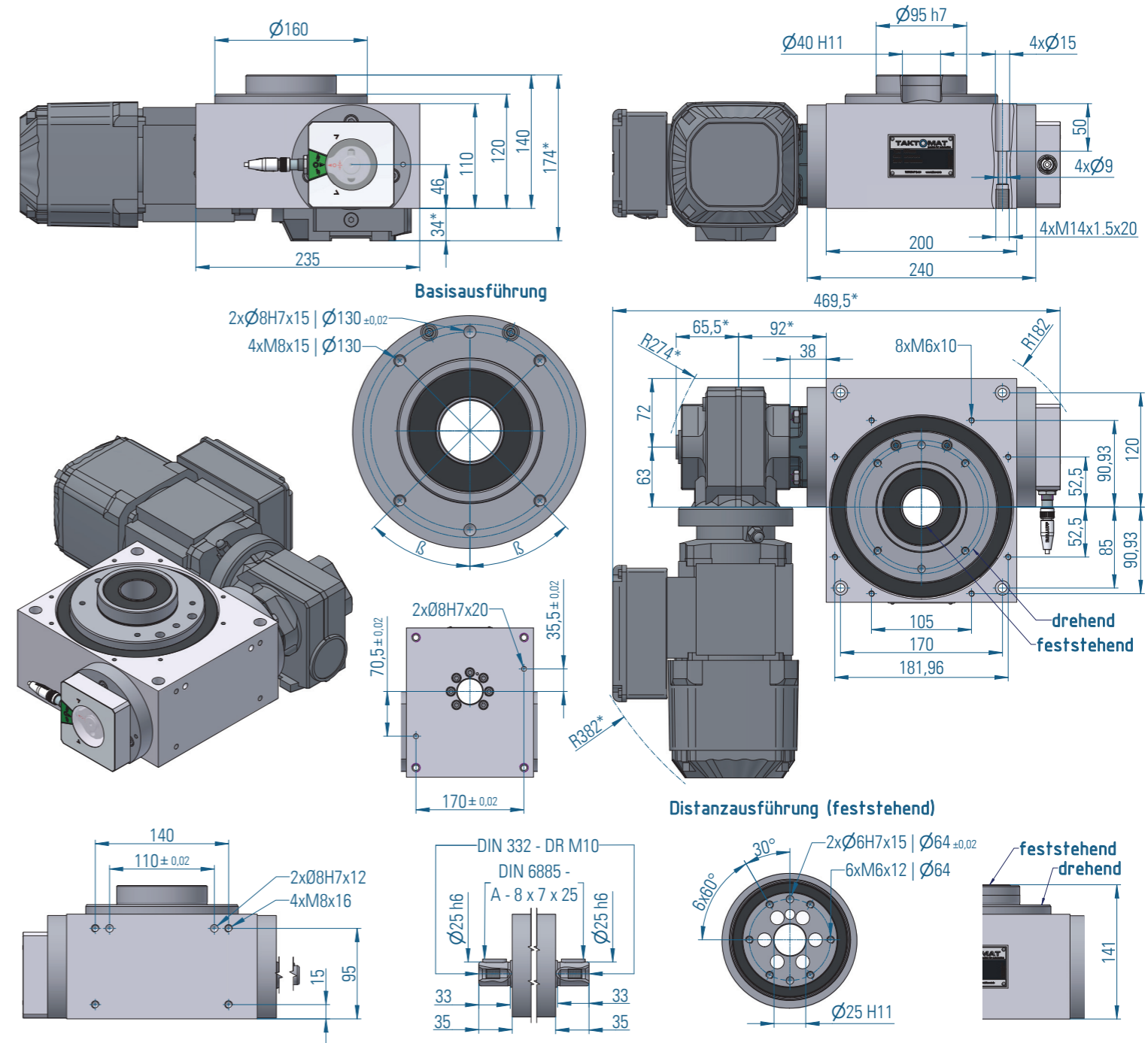
Velocidad	Paso	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
2	t		0,25	0,38	0,55	0,75	1,04	1,52	1,79	2,21	2,45	2,89	3,32	4,28
	J _{Max}		0,81	1,96	4,13	7,68	14,88	31,78	44,09	66,96	82,25	114,40	151,48	251,87
	J _L		0,21	0,59	1,4	2,86	6,14	14,7	21,41	34,63	43,87	64,11	88,55	158,9
3	t		0,252	0,35	0,55	0,71	1,00	1,44	1,77	2,07	2,21	2,60	3,27	3,99
	J _{Max}		1,32	2,62	6,33	10,54	20,81	43,56	65,44	90,27	102,48	141,84	224,84	334,85
	J _L		0,43	0,94	2,61	4,69	10,26	24,01	38,33	55,49	64,21	93,31	158,5	250,58
4	t		0,22	0,33	0,49	0,66	0,92	1,27	1,58	1,68	2,04	2,44	2,75	3,58
	J _{Max}		1,76	4,03	8,64	16,04	31,06	59,42	92,02	103,70	152,76	217,99	277,40	470,84
	J _L		0,59	1,53	3,68	7,51	16,07	33,89	56,04	64,3	100,39	151,11	199,37	366,34
5	t		0,22	0,33	0,48	0,66	0,87	1,33	1,68	1,86	2,04	2,44	2,93	3,58
	J _{Max}		1,97	4,49	9,42	17,87	30,65	72,35	115,53	141,42	170,19	242,87	352,23	524,58
	J _L		0,67	1,75	4,1	8,57	15,94	42,81	73,33	92,53	114,49	172,34	264,28	417,83
6	t		0,22	0,33	0,48	0,66	0,87	1,27	1,58	1,68	2,04	2,59	2,93	3,58
	J _{Max}		2,67	6,09	12,77	24,22	41,54	89,72	138,95	156,58	230,66	371,71	477,38	710,95
	J _L		1,04	2,69	6,3	13,16	24,47	59,33	98,11	112,56	175,74	304,21	405,64	641,3
8	t	0,19	0,22	0,33	0,48	0,66	0,87	1,33	1,58	1,86	2,03	2,59	2,93	3,58
	J _{Max}	2,58	3,57	7,91	17,07	32,36	55,50	131,02	185,65	256,08	304,39	496,63	637,81	949,88
	J _L	1,05	1,53	3,83	9,29	19,39	36,07	96,85	144,6	209,31	255,34	448,34	597,81	945,12
10	t	0,19	0,22	0,28	0,48	0,60	0,87	1,33	1,58	1,86	2,03	2,59	2,93	
	J _{Max}	3,16	4,38	7,00	21,36	33,08	69,44	163,93	232,28	320,40	380,84	621,36	798,00	
	J _L	1,38	2,02	3,46	12,51	20,7	48,57	130,42	194,71	281,86	343,83	603,71	798	
12	t	0,20	0,22	0,33	0,48	0,60	0,92	1,27	1,58	1,86	2,03	2,59	2,93	
	J _{Max}	3,74	4,76	10,54	22,75	35,23	83,52	159,75	247,41	341,26	405,64	661,82	849,97	
	J _L	1,66	2,19	5,47	13,26	21,93	59,19	124,78	206,36	298,71	364,38	639,8	849,97	
16	t		0,16	0,23	0,32	0,44	0,64	0,75	0,92	1,03	1,24	1,41		
	J _{Max}		3,60	7,95	15,57	28,58	61,05	82,13	124,73	157,96	226,51	293,74		
	J _L		2,79	6,95	15,06	28,58	61,05	82,13	124,73	157,96	226,51	293,74		
20	t		0,16	0,23	0,32	0,44	0,64	0,84	0,91	1,03	1,24	1,41		
	J _{Max}		4,51	9,95	19,49	35,77	76,41	129,73	154,20	197,71	283,51	367,66		
	J _L		3,76	9,36	19,49	35,77	76,41	129,73	154,2	197,71	283,51	367,66		
24	t		0,16	0,23	0,32	0,44	0,61	0,76	0,91	1,03	1,22	1,41		
	J _{Max}		4,80	10,60	20,77	38,11	74,47	112,90	164,27	210,62	292,94	391,66		
	J _L		3,99	9,9	20,77	38,11	74,47	112,9	164,27	210,62	292,94	391,66		
30	t		0,16	0,23	0,32	0,43	0,64	0,76	0,91	1,03	1,24	1,40		
	J _{Max}		6,01	13,26	25,97	46,23	101,80	141,19	205,44	263,40	377,71	485,08		
	J _L		5,35	13,26	25,97	46,23	101,8	141,19	205,44	263,4	377,71	485,08		
36	t			0,16	0,21	0,29	0,43	0,56	0,61	0,65	0,82	0,93		
	J _{Max}			7,96	14,34	28,64	61,17	103,86	124,99	139,12	226,99	291,52		
	J _L			7,96	14,34	28,64	61,17	103,86	124,99	139,12	226,99	291,52		
	J			5,25	9,03	28,64	61,17	103,86	124,99	139,12	226,99	291,52		

Desde n=16 brida exterior, 2 pasos giro leva

Desde n=36 brida exterior, 3 pasos giro leva

RTX550

Dimensiones principales



Posición del patrón de agujeros en la brida de salida

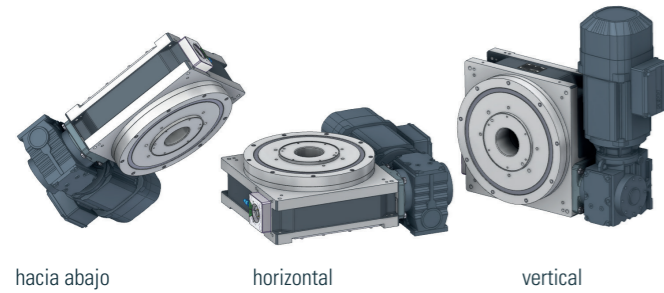
Nº paros	Nº tornillos	Angulo β	Agujeros pin ajuste
2; 4; 6; 8; 16	6-8	45°	-
3	9	30°	asimétrico 10°CCW
5; 10	10	36°	-
12; 36	12	30°	-

Para más nº paros ver en la hoja dimensionado RTF/RTX550 desde nuestra web.

* Pueden variar según tamaño motor

RTX550

Posición montaje

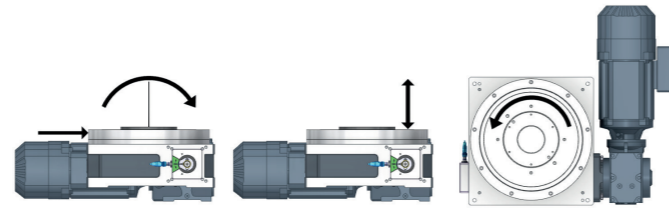


hacia abajo

horizontal

vertical

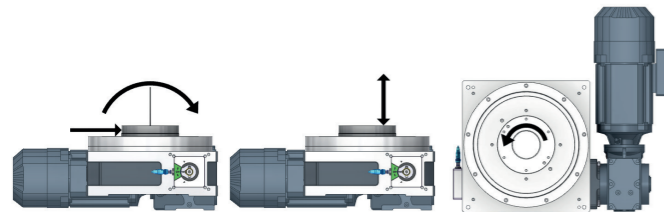
Carga en la brida exterior



Fuerza radial F_{rA} [kN] 23 Fuerza axial F_{aA} [kN] 18,4 Par en la brida exterior [Nm] 508

Momento pandeo M_{kA} [kNm] 1,0

Carga en la columna central



Fuerza radial F_{rM} [kN] 2,7 Fuerza axial F_{aM} [kN] 18 Par en la brida exterior [Nm] 77

Momento pandeo M_{kM} [kNm] 0,36

Precisión

Precisión centraje en la brida exterior \varnothing [mm]	0,015
Centraje en la brida exterior \varnothing [mm]	0,015
Precisión indexado * en segundos angulares ["]	± 30

* Posibilidad de una mayor precisión de indexado
„A partir de 16 divisiones el error en la leva es mayor de factor 1.5“

Posibles combinaciones de carga y fuerzas deben ser verificadas por TAKTOMAT.

Dimensiones

Brida exterior \varnothing	[mm]	160
Altura total (brida exterior)	[mm]	120
Apertura central \varnothing	[mm]	40
Tamaño max. recom. del plato de giro \varnothing	[mm]	1000
Peso de la mesa	[kg]	24
Número de paros Otros bajo consulta	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Motor estándar

Tamaño motor		IEC63 - 71
Tamaño reductor (distancia desde el centro)		37 / 19
Voltaje (consultar otros voltajes)	[V]	230 / 400
Potencia	[kW]	0,12 – 1,5

RTX550 Tabla cargas

n = nº paros / 360° giro en la brida exterior
t = tiempo paso en [s]
 J_{Max} = Masa momento inercia (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]
Sin motor y duración
 J_L = Masa momento inercia y duración (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]
J = Masa momento inercia con motor (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]

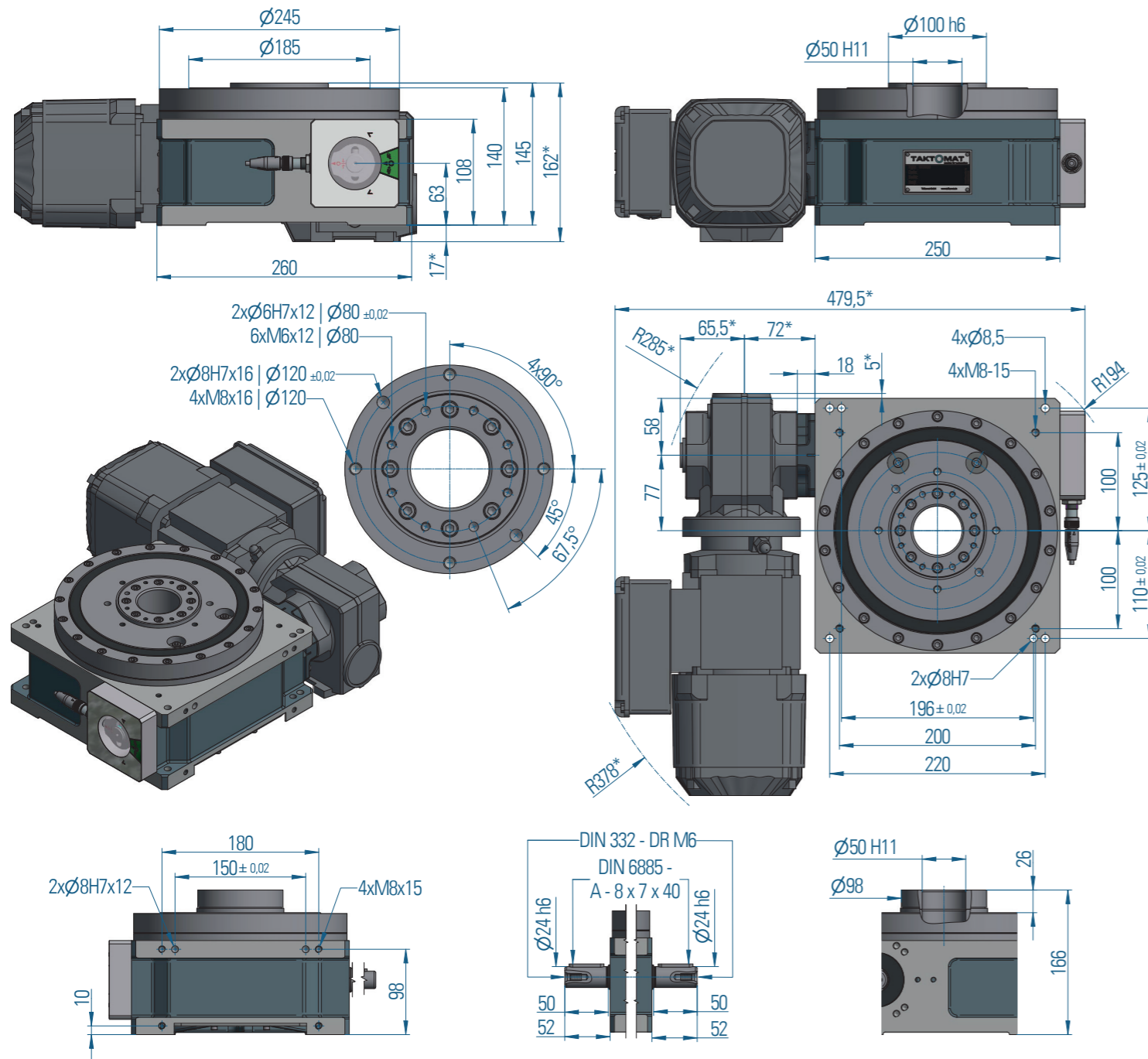
Velocidad	Paso	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
2	t			0,55	0,77	1,04	1,52	1,79	2,11	2,30	2,89	3,32		
	J_{Max}			5,46	10,70	19,66	42,00	58,26	80,37	95,54	151,19	200,20		
	J_L			1,71	3,73	7,51	18,01	26,25	38,00	46,37	78,62	108,58		
3	t			0,54	0,72	1,00	1,44	1,77	1,98	2,21	2,89			
	J_{Max}			8,89	15,55	30,13	63,09	94,78	119,62	148,42	253,57			
	J_L			3,00	5,72	12,26	28,70	45,83	59,90	76,78	142,15			
4	t		0,36	0,52	0,73	0,98	1,43	1,68	1,97	2,30	2,75			
	J_{Max}		5,38	11,33	22,45	40,76	87,08	120,79	166,61	225,34	323,14			
	J_L		2,20	5,20	11,42	22,69	54,34	79,16	114,60	162,18	245,49			
5	t		0,36	0,56	0,72	0,98	1,45	1,68	2,12	2,30	2,75			
	J_{Max}		6,76	16,99	27,89	51,19	112,73	151,66	241,19	282,94	405,73			
	J_L		3,00	8,69	15,37	30,91	76,64	107,79	183,79	220,82	334,25			
6	t		0,36	0,56	0,72	0,98	1,43	1,68	2,07	2,30	2,75			
	J_{Max}		11,02	27,69	45,43	83,37	178,07	246,99	375,13	460,77	660,73			
	J_L		5,15	14,86	26,28	52,83	126,45	184,21	297,88	377,35	571,17			
8	t		0,36	0,52	0,73	0,98	1,43	1,68	2,07					
	J_{Max}		14,74	31,01	61,42	111,48	238,11	330,26	501,59					
	J_L		7,62	17,93	39,35	78,12	186,97	272,37	440,44					
10	t		0,31	0,48	0,60	0,87	1,27	1,58	1,86					
	J_{Max}		14,34	33,72	52,23	109,66	236,85	366,81	505,97					
	J_L		7,69	20,57	34,03	79,87	193,64	320,23	463,55					
12	t		0,33	0,48	0,60	0,87	1,27	1,58						
	J_{Max}		15,01	32,40	50,18	105,35	227,55	352,40						
	J_L		8,12	19,69	32,57	76,44	185,32	306,47						
16	t	0,23	0,32	0,44	0,64	0,76	0,89	1,03						
	J_{Max}	12,54	24,57	45,10	96,33	133,62	184,31	249,28						
	J_L	11,41	24,57	45,10	96,33	133,62	184,31	249,28						
20	t	0,23	0,32	0,44	0,64	0,84	0,92	1,03						
	J_{Max}	12,56	23,32	45,18	96,51	163,86	197,20	249,74						
	J_L	11,54	23,32	45,18	96,51	163,86	197,20	249,74						
24	t	0,23	0,32	0,44	0,64	0,76	0,91	1,03						
	J_{Max}	15,09	28,02	54,27	115,92	160,79	233,95	299,96						
	J_L	14,71	28,02	54,27	115,92	160,79	233,95	299,96						
30	t	0,23	0,32	0,44	0,61	0,71	0,88	1,03						
	J_{Max}	18,88	35,05	67,89	132,67	178,48	271,08	375,21						
	J_L	18,88	35,05	67,89	132,67	178,48	271,08	375,21						
36	t	0,15	0,21	0,29	0,43	0,50	0,61	0,65	0,82					
	J_{Max}	9,75	18,11	36,17	77,28	107,19	155,97	175,76	286,77					
	J_L	9,75	18,11	36,17	77,28	107,19	155,97	175,76	286,77					

Desde n=16 brida exterior,
2 pasos giro leva

Desde n=36 brida exterior,
3 pasos giro leva

RTX650

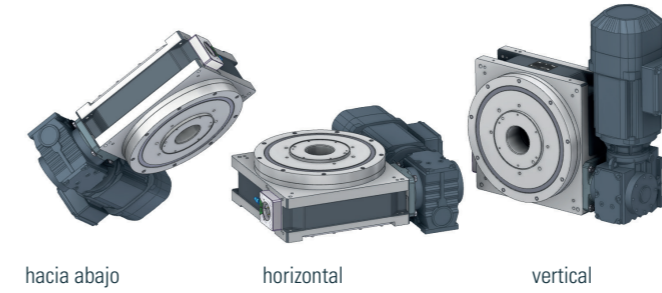
Dimensiones principales



* Pueden variar según tamaño motor

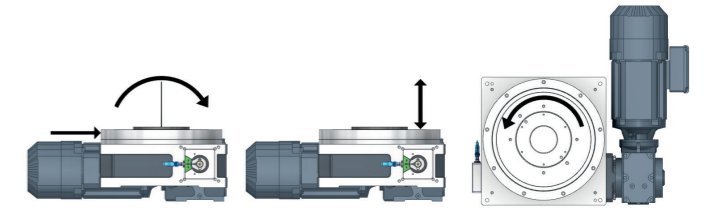
RTX650

Posición montaje



hacia abajo horizontal vertical

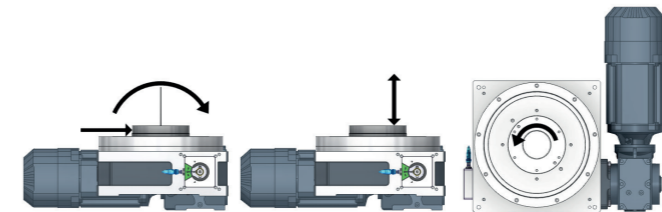
Carga en la brida exterior



Fuerza radial F_{RA} [kN] 20 Fuerza axial F_{BA} [kN] 22,5 Per en la brida central [Nm] 833

Momento pandeo M_{KA} [kNm] 2,3

Carga en la columna central



Fuerza radial F_{RM} [kN] 4,1 Fuerza Axial F_{AM} [kN] 14 par en la brida exterior [Nm] 170

Momento pandeo M_{KM} [kNm] 0,85

Precisión

Precisión centraje en la brida exterior σ [mm]	0,01
Centraje en la brida exterior σ [mm]	0,01
Precisión indexado * en segundos angulares ["]	± 25

* Posibilidad de una mayor precisión de indexado
„A partir de 16 divisiones el error en la leva es mayor de factor 1.5“

Posibles combinaciones de carga y fuerzas deben ser verificadas por TAKTOMAT.

Dimensiones

Brida exterior σ	[mm]	185
Altura total (brida exterior)	[mm]	140
Apertura central σ	[mm]	50
Tamaño max. recom. del plato de giro σ	[mm]	1300
Peso de la mesa	[kg]	38
Número de paros Otros bajo consulta	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Motor estándar

Tamaño motor		IEC71 / 80
Tamaño reductor (distancia desde el centro)		37 / 19
Voltaje (consultar otros voltajes)	[V]	230 / 400
Potencia	[kW]	0,12 – 1,5

RTX650 Tabla cargas

$n = n^\circ \text{ paros} / 360^\circ \text{ giro en la brida exterior}$
 $t = \text{tiempo paso en [s]}$
 $J_{Max} = \text{Masa momento inercia (placa base + útiles y piezas) en [Kg·m²]}$
 Sin motor y duración
 $J_L = \text{Masa momento inercia y duración (placa base + útiles y piezas) en [Kg·m²]}$
 $J = \text{Masa momento inercia con motor (placa base + útiles y piezas) en [Kg·m²]}$

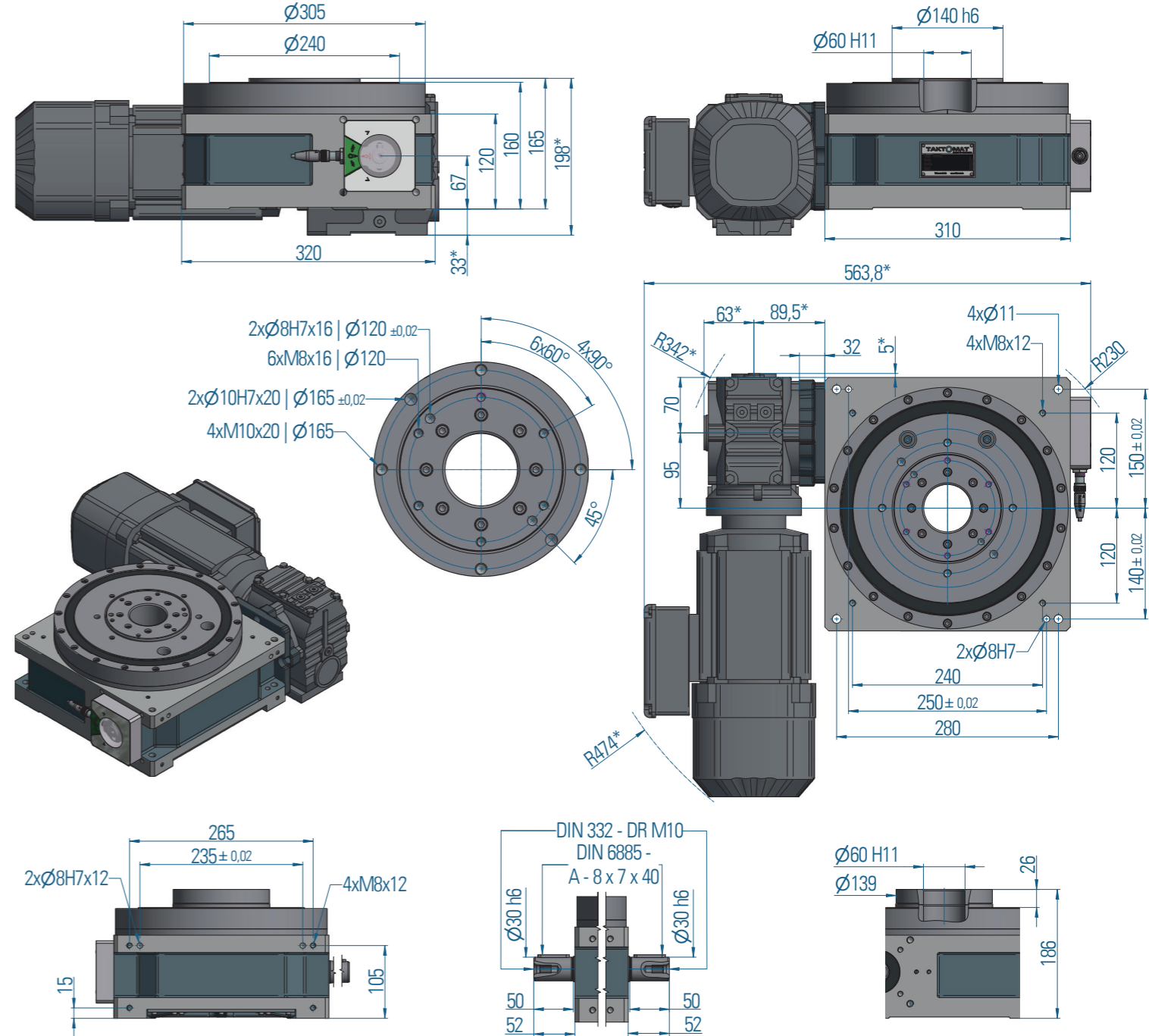
Velocidad	Paso	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
2	t		0,25	0,38	0,55	0,75	1,04	1,52	1,79	2,08	2,45	2,93	3,32	4,28
	J _{Max}		2,23	5,20	10,98	20,52	39,56	84,52	117,24	158,02	218,73	313,67	402,85	669,83
	J _L		0,65	1,77	4,22	8,68	18,49	44,31	64,56	91,01	132,28	200,24	267,00	479,16
	J		0,19	0,51	0,30	3,05	3,03	6,77	18,59	38,56	63,19	67,10	99,76	140,48
3	t		0,23	0,35	0,55	0,71	1,00	1,42	1,77	1,98	2,26	2,76	3,13	4,05
	J _{Max}		3,53	8,26	19,98	33,25	65,66	133,35	206,53	260,65	338,64	505,51	649,23	1089,56
	J _L		1,09	2,94	8,16	14,68	32,13	72,59	120,06	156,90	212,02	336,11	448,18	812,91
	J		0,40	0,63	0,83	8,91	17,97	13,74	27,40	95,60	61,93	51,41	78,82	426,00
4	t		0,22	0,31	0,49	0,66	0,92	1,33	1,66	1,94	2,12	2,44	2,93	3,58
	J _{Max}		3,05	6,23	15,01	28,18	54,04	113,00	175,02	241,42	286,97	379,36	550,19	819,40
	J _L		1,08	2,48	6,84	14,14	29,92	69,91	115,63	167,40	204,21	281,49	431,67	682,47
	J		0,35	1,27	2,03	13,24	15,60	20,89	41,29	69,98	92,59	171,50	119,05	224,80
5	t		0,22	0,31	0,49	0,66	0,92	1,33	1,66	1,94	2,12	2,44	2,75	3,58
	J _{Max}		4,16	8,48	21,02	37,91	73,43	153,55	237,82	328,05	389,94	515,47	655,96	1113,38
	J _L		1,48	3,39	9,66	19,06	40,78	95,28	157,59	228,13	278,29	383,61	506,13	930,03
	J		0,56	1,95	5,68	9,14	23,49	31,80	62,43	105,30	139,01	256,13	354,02	338,58
6	t		0,22	0,33	0,49	0,67	0,92	1,27	1,58	1,86	2,03	2,59	2,93	3,58
	J _{Max}		5,01	11,13	24,57	46,98	88,38	169,06	261,84	361,18	429,32	700,48	899,62	1339,79
	J _L		1,91	4,82	12,01	25,33	52,41	110,53	182,80	264,62	322,81	566,83	755,81	1194,93
	J		0,86	1,22	4,73	22,60	34,48	21,71	46,97	81,12	104,56	176,32	266,16	497,17
8	t	0,20	0,22	0,33	0,49	0,66	0,92	1,33	1,66	1,94	2,07	2,44	3,07	
	J _{Max}	5,27	6,71	14,89	32,86	61,00	118,15	247,03	382,58	527,71	599,07	829,19	1314,39	
	J _L	2,15	2,84	7,13	17,74	36,16	77,36	180,67	298,80	432,53	500,44	727,30	1235,35	
	J	0,33	1,67	2,45	8,98	25,08	63,31	87,98	169,95	283,51	400,91	677,60	895,26	
10	t	0,20	0,23	0,33	0,48	0,66	0,87	1,27	1,58	1,86	2,03	2,59	2,93	
	J _{Max}	6,61	9,16	18,64	40,26	76,35	130,95	282,85	438,05	604,24	718,23	1171,84	1504,97	
	J _L	2,90	4,24	9,62	23,34	48,74	90,64	219,77	363,45	526,11	641,80	1126,91	1502,62	
	J	0,65	1,21	4,19	8,42	40,55	53,55	71,32	147,48	248,76	318,30	535,18	797,63	
12	t	0,20	0,22	0,33	0,49	0,66	0,92	1,33	1,66	1,94	2,12	2,40	2,93	
	J _{Max}	7,94	10,11	22,39	49,39	91,69	177,55	371,20	574,88	792,97	942,58	1208,51	1807,03	
	J _L	3,71	4,90	12,26	30,48	62,09	132,77	310,07	512,77	742,26	905,46	1205,02	1807,03	
	J	1,09	4,19	6,44	22,18	60,04	132,77	212,45	404,82	668,83	874,78	1048,87	1180,64	
16	t			0,17	0,23	0,32	0,47	0,64	0,76	0,89	1,03	1,24	1,40	
	J _{Max}			7,73	14,96	29,34	61,38	115,06	159,60	220,15	297,75	426,98	548,37	
	J _L			6,05	12,94	28,06	61,38	115,06	159,60	220,15	297,75	426,98	548,37	
	J			1,60	2,94	12,81	36,93	42,74	102,43	160,70	297,75	355,27	519,99	
20	t			0,16	0,23	0,32	0,44	0,64	0,76	0,89	0,97	1,22	1,40	
	J _{Max}			8,48	18,74	34,81	67,44	144,06	199,83	275,64	327,65	518,51	686,57	
	J _L			7,01	17,44	34,81	67,44	144,06	199,83	275,64	327,65	518,51	686,57	
	J			1,39	4,89	12,39	31,37	68,88	162,95	255,10	327,65	381,81	686,57	
24	t			0,16	0,23	0,32	0,44	0,64	0,76	0,91	0,97	1,22	1,41	
	J _{Max}			10,20	22,52	44,13	81,00	173,02	239,99	349,20	393,50	622,72	832,59	
	J _L			8,93	22,21	44,13	81,00	173,02	239,99	349,20	393,50	622,72	832,59	
	J			2,14	7,34	30,18	46,19	101,33	237,62	190,50	393,50	557,49	568,89	
30	t			0,16	0,23	0,32	0,44	0,64	0,76	0,91	0,97	1,22	1,38	
	J _{Max}			12,76	28,17	55,20	101,32	216,42	300,18	436,77	492,19	778,89	1000,32	
	J _L			12,00	28,17	55,20	101,32	216,42	300,18	436,77	492,19	778,89	1000,32	
	J			3,56	11,91	48,01	73,73	161,64	300,18	304,31	492,19	778,89	1000,32	
36	t				0,16	0,21	0,29	0,44	0,50	0,59	0,69	0,82	0,93	1,21
	J _{Max}				15,00	27,87	53,99	118,92	160,00	220,71	298,50	428,05	549,75	914,08
	J _L				15,00	27,87	53,99	118,92	160,00	220,71	298,50	428,05	549,75	914,08
	J				5,14	12,70	31,63	104,04	160,00	220,71	157,11	428,05	549,75	914,08

Desde n=16 brida exterior, 2 pasos giro leva

Desde n=36 brida exterior, 3 pasos giro leva

RTX750

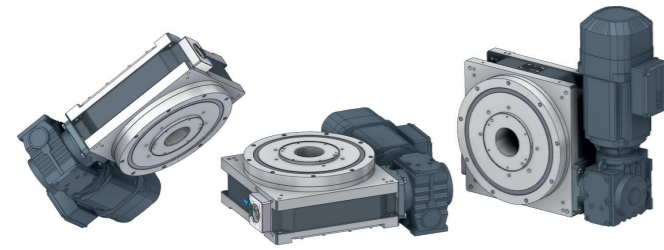
Dimensiones principales



* Pueden variar según tamaño motor

RTX750

Posición montaje

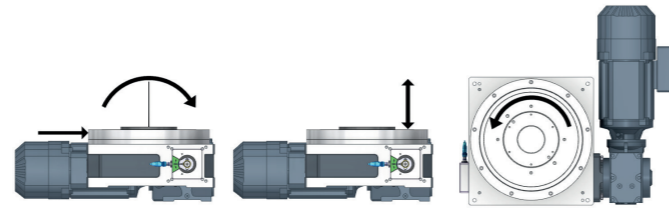


hacia abajo

horizontal

vertical

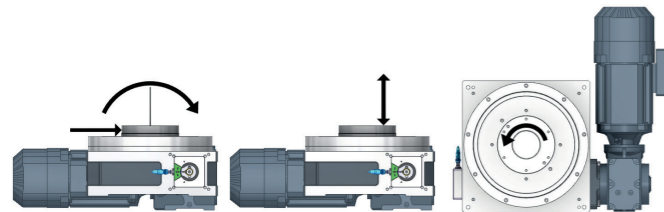
Carga en la brida exterior



Fuerza radial F_{rA} [kN] 20 Fuerza axial F_{aA} [kN] 25 Par en la brida exterior [Nm] 1063

Momento pandeo M_{kA} [kNm] 2,9

Carga en la columna central



Fuerza radial F_{rM} [kN] 3,8 Fuerza axial F_{aM} [kN] 15 Par en la brida exterior [Nm] 200

Momento pandeo M_{kM} [kNm] 0,95

Precisión

Precisión centraje en la brida exterior ϕ [mm]	0,01
Centraje en la brida exterior ϕ [mm]	0,01
Precisión indexado * en segundos angulares ["]	± 20

* Posibilidad de una mayor precisión de indexado
"A partir de 16 divisiones el error en la leva es mayor de factor 1,5"

Posibles combinaciones de carga y fuerzas deben ser verificadas por TAKTOMAT

Dimensiones

Brida exterior ϕ	[mm]	240
Altura total (brida exterior)	[mm]	160
Apertura central ϕ	[mm]	60
Tamaño max. recom. del plato de giro ϕ	[mm]	1800
Peso mesa giro	[kg]	85
Número de paros Otros bajo consulta	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Motor estándar

Tamaño motor		IEC71 / 80
Tamaño reductor (distancia desde el centro)		47 / 57
Voltaje (consultar otros voltajes)	[V]	230 / 400
Potencia	[kW]	0,18 – 2,2

RTX750 Tabla cargas

$n = n^\circ$ paros / 360° giro en la brida exterior
t = tiempo paso en [s]
 J_{Max} = Masa momento inercia (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]
Sin motor y duración
 J_L = Masa momento inercia y duración (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]
J = Masa momento inercia con motor (placa base + útiles y piezas) en [Kgmm²]

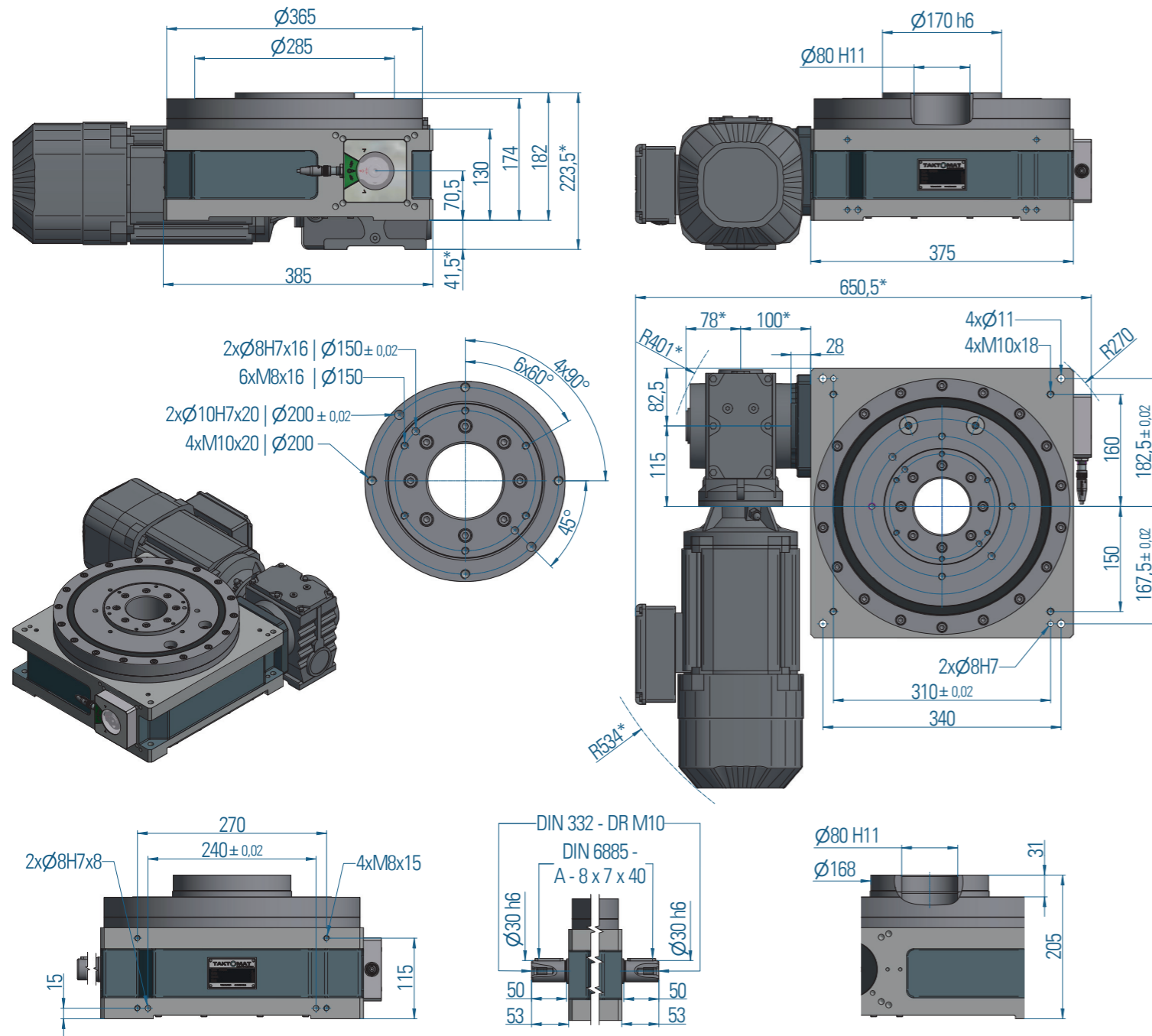
Velocidad	Paso	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
2	t			0,34	0,60	0,71	1,06	1,42	1,76	2,10	2,37	3,12	3,55	4,17
	J_{Max}			6,03	19,07	26,67	59,37	105,44	162,73	231,33	295,91	513,05	661,92	916,99
	J_L			1,66	6,47	9,55	24,08	46,68	76,94	115,33	153,09	288,31	386,48	562,26
3	t			0,34	0,52	0,71	1,06	1,42	1,75	2,03	2,41	2,70	3,19	4,17
	J_{Max}			9,57	22,47	42,06	93,55	166,08	254,51	341,13	479,26	606,17	842,74	1443,88
	J_L			3,17	8,58	17,73	44,55	86,26	140,96	197,45	291,93	382,49	558,73	1037,84
4	t			0,32	0,49	0,67	0,86	1,36	1,57	1,68	1,97	2,45	2,93	3,91
	J_{Max}			12,25	28,73	53,75	88,99	222,85	298,19	341,48	465,30	724,09	1031,78	1844,05
	J_L			4,26	11,47	23,64	42,27	121,59	169,99	198,68	283,59	471,62	708,72	1381,96
5	t			0,32	0,49	0,61	0,86	1,33	1,54	1,90	1,97	2,45	2,93	3,91
	J_{Max}			15,02	36,21	56,67	112,11	269,08	360,05	548,79	586,07	912,02	1299,55	2322,60
	J_L			5,68	15,76	26,42	57,97	158,75	221,93	360,36	388,66	646,32	971,21	1893,77
6	t			0,32	0,49	0,67	0,86	1,33	1,54	1,90	1,97	2,45	2,97	3,91
	J_{Max}			18,26	43,63	82,27	135,04	321,85	433,65	660,95	705,85	1098,40	1609,68	2797,22
	J_L			7,41	20,30	42,16	74,59	202,58	285,46	463,50	499,89	831,27	1290,10	2435,62
8	t			0,32	0,49	0,67	0,86	1,33	1,54	1,90	1,97	2,45	2,99	3,94
	J_{Max}			25,16	60,05	94,63	198,18	452,28	631,86	723,57	963,02	1459,38	2184,00	3795,20
	J_L			11,36	31,01	52,35	122,57	316,65	465,14	543,60	755,20	1218,09	1936,54	3656,01
10	t			0,32	0,50	0,62	0,88	1,18	1,61	1,72	1,99	2,44	2,99	
	J_{Max}			31,52	77,34	118,48	237,62	426,68	790,98	905,79	1205,53	1826,86	2733,93	
	J_L			15,35	43,20	70,59	157,20	308,23	626,85	732,58	1017,73	1641,50	2609,67	
12	t			0,33	0,43	0,62	0,90	1,18	1,61	1,72	1,99	2,44	2,99	
	J_{Max}			39,52	67,05	142,31	297,97	512,43	949,92	1087,79	1447,75	2193,91	3283,21	
	J_L			20,57	37,82	89,95	210,46	392,63	798,47	933,14	1296,34	2090,86	3283,21	
16	t	0,17	0,23	0,33	0,46	0,63	0,77	0,89	1,02	1,34	1,50	2,04		
	J_{Max}	13,88	26,39	51,64	105,19	190,98	292,65	389,52	509,6	871,03	1092,85	2025,85		
	J_L	10,35	21,69	46,96	105,19	190,98	292,65	389,52	509,60	871,03	1092,85	2025,85		
20	t	0,17	0,26	0,33	0,48	0,63	0,77	0,89	1,04	1,35	1,50	2,04		
	J_{Max}	17,42	42,42	64,7	137,6	239,22	363,92	484,37	661,64	1106,57	1368,56	2537,37		
	J_L	13,99	38,97	63,32	137,60	239,22	363,92	484,37	661,64	1106,57	1368,56	2537,37		
24	t	0,17	0,23	0,33	0,47	0,62	0,77	0,89	1,04	1,35	1,51	2,04		
	J_{Max}	20,94	39,48	77,75	164,13	285,32	437,2	581,89	794,85	1329,33	1667,55	3048,14		
	J_L	17,84	37,01	77,75	164,13	285,32	437,20	581,89	794,85	1329,33	1667,55	3048,14		
30	t	0,15	0,23	0,33	0,48	0,62	0,77	0,89	1,04	1,32	1,51	2,04		
	J_{Max}	20,84	49,42	97,29	206,84	356,95	546,94	727,94	994,33	1594,13	2086,02	3813,07		
	J_L	18,41	49,42	97,29	206,84	356,95	546,94	727,94	994,33	1594,13	2086,02	3813,07		
36	t	0,12	0,16	0,32	0,42	0,51	0,59	0,69	0,78	0,92	1,20	2,01		
	J_{Max}	15,18	26,47	109,38	190,18	291,43	387,89	529,87	675,06	925,29	1596,33	4446,48		
	J_L	15,18	26,47	109,38	190,18	291,43	387,89	529,87	675,06	925,29	1596,33	4446,48		

Desde n=16 brida exterior,
2 pasos giro leva

Desde n=36 brida exterior,
3 pasos giro leva

RTX900

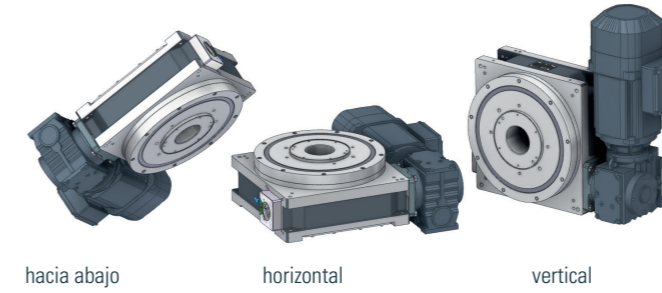
Dimensiones principales



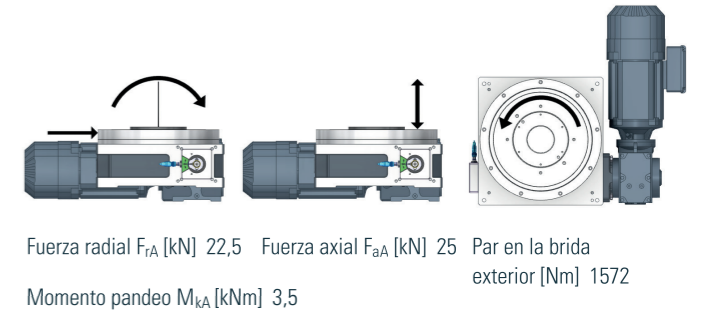
* Pueden variar según tamaño motor

RTX900

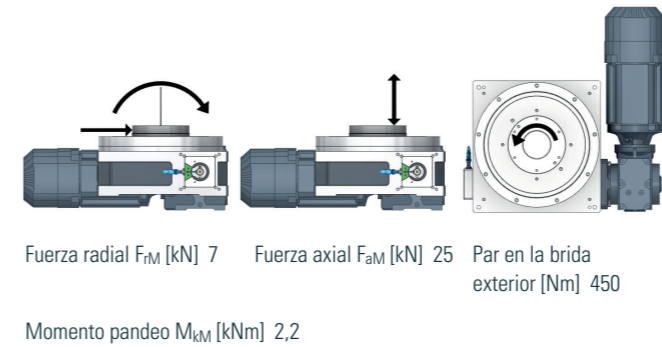
Posición montaje



Carga en la brida exterior



Carga en la columna central



Precisión

Precisión centraje en la brida exterior σ [mm]	0,01
Centraje en la brida exterior σ [mm]	0,01
Precisión indexado * en segundos angulares ["]	± 16

* Posibilidad de una mayor precisión de indexado
"A partir de 16 divisiones el error en la leva es mayor de factor 1,5"

Posibles combinaciones de carga y fuerzas deben ser verificadas por TAKTOMAT.

Dimensiones

Brida exterior \varnothing	[mm]	285
Altura total (brida exterior)	[mm]	174
Apertura central \varnothing	[mm]	80
Tamaño max. recom. del plato giro \varnothing	[mm]	2200
Peso de la mesa	[kg]	125
Numero de paros Otros bajo consulta	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Motor estándar

Tamaño motor		IEC71 / 90
Tamaño reductor (distancia desde el centro)		47 / 57
Voltaje (consultar otros voltajes)	[V]	230 / 400
Potencia	[kW]	0,25 - 3

RTX900 Tabla cargas

Velocidad	Paso	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
2	t	0,48	0,56	0,75	1,07	1,50	1,86	2,14	2,46	3,11	3,48	4,34		
	J _{Max}	14,22	19,78	35,40	73,78	143,96	220,69	293,78	389,02	620,71	778,67	1209,43		
	J _L	4,27	6,31	12,47	29,20	63,15	103,29	143,57	198,34	339,51	440,68	731,27		
3	t	0,48	0,53	0,69	0,97	1,48	1,71	2,11	2,47	2,68	3,11	4,10		
	J _{Max}	22,93	28,38	48,88	96,83	224,32	300,20	457,63	625,16	739,55	995,41	1729,88		
	J _L	8,17	10,48	19,71	43,42	114,30	159,84	259,63	371,71	450,96	634,68	1198,38		
4	t	0,32	0,49	0,61	0,91	1,33	1,63	1,74	2,01	2,47	2,92	4,01		
	J _{Max}	15,55	36,57	57,29	127,22	270,58	405,97	464,92	618,83	937,86	1307,20	2473,53		
	J _L	6,50	17,60	29,57	74,17	176,78	281,92	329,51	457,83	738,55	1081,99	2252,94		
5	t	0,32	0,49	0,65	0,90	1,25	1,60	1,71	1,98	2,45	2,76	3,62		
	J _{Max}	22,74	54,45	93,63	179,92	348,82	573,92	657,24	874,78	1346,56	1703,12	2928,34		
	J _L	9,16	25,22	47,15	100,07	214,38	380,14	444,28	617,28	1013,74	1328,17	2477,09		
6	t	0,32	0,45	0,64	0,90	1,25	1,68	1,79	1,98	2,45	2,67	3,62		
	J _{Max}	27,47	53,14	109,68	216,98	420,62	756,37	866,17	1054,76	1623,57	1920,58	3530,68		
	J _L	11,89	25,54	58,91	129,22	276,74	543,50	635,19	796,70	1308,35	1587,20	3196,86		
8	t	0,32	0,45	0,64	0,90	1,25	1,68	1,79	2,07	2,42	2,76	3,56		
	J _{Max}	36,20	71,22	146,93	290,59	563,25	1012,81	1159,82	1543,65	2108,54	2749,52	4585,24		
	J _L	17,37	37,96	87,43	191,66	410,34	805,79	941,71	1308,30	1872,65	2541,12	4575,57		
10	t	0,32	0,45	0,64	0,89	1,25	1,68	1,82	1,98	2,45	2,76			
	J _{Max}	45,39	89,24	184,04	359,76	705,36	1268,30	1497,43	1768,57	2722,26	3443,02			
	J _L	23,53	51,34	118,14	255,46	554,15	1088,12	1317,11	1594,93	2619,06	3431,29			
12	t	0,32	0,45	0,64	0,89	1,25	1,60	1,71	2,10	2,45	2,76			
	J _{Max}	54,56	107,24	221,10	432,18	847,29	1393,85	1596,16	2393,90	3269,89	4135,63			
	J _L	30,07	65,53	150,72	325,84	706,76	1252,83	1464,14	2333,56	3269,89	4135,63			
16	t		0,25	0,31	0,45	0,65	0,81	0,93	1,09	1,24	1,39			
	J _{Max}		43,57	71,04	147,82	305,98	468,90	624,13	852,57	1111,79	1392,40			
	J _L		38,93	68,32	147,82	305,98	468,90	624,13	852,57	1111,79	1392,40			
20	t		0,24	0,33	0,43	0,65	0,75	0,95	1,17	1,19	1,39			
	J _{Max}		53,00	99,04	165,84	383,46	513,12	806,38	1236,32	1272,96	1744,82			
	J _L		50,83	99,04	165,84	383,46	513,12	806,38	1236,32	1272,96	1744,82			
24	t		0,24	0,33	0,43	0,65	0,77	0,93	1,09	1,24	1,45			
	J _{Max}		63,73	119,05	199,31	460,81	635,74	939,85	1283,82	1674,11	2294,65			
	J _L		63,73	119,05	199,31	460,81	635,74	939,85	1283,82	1674,11	2294,65			
30	t		0,24	0,32	0,45	0,63	0,78	0,89	1,04	1,24	1,43			
	J _{Max}		79,80	136,84	278,70	543,22	832,38	1075,99	1469,77	2094,81	2784,90			
	J _L		79,80	136,84	278,70	543,22	832,38	1075,99	1469,77	2094,81	2784,90			
36	t			0,21	0,30	0,43	0,54	0,59	0,69	0,79	0,93	1,20		
	J _{Max}			72,80	148,38	307,13	470,67	573,16	782,97	1019,66	1397,65	2358,96		
	J _L			72,80	148,38	307,13	470,67	573,16	782,97	1019,66	1397,65	2358,96		

n = n° paros / 360° giro en la brida exterior
 t = tiempo paso en [s]
 J_{Max} = Masa momento inercia (placa base + útiles y piezas) en [Kg·m²]
 Sin motor y duración
 J_L = Masa momento inercia y duración (placa base + útiles y piezas) en [Kg·m²]
 J = Masa momento inercia con motor (placa base + útiles y piezas) en [Kg·m²]

Desde n=16 brida exterior, 2 pasos giro leva

Desde n=36 brida exterior, 3 pasos giro leva

Accesorios

Control universal TIC



Características y ventajas

Una mesa de indexado se puede controlar de distintas maneras. Hemos desarrollado este control universal para proveer a nuestros clientes de una sencilla herramienta para controlar la mesa de giro con un mínimo esfuerzo del operario.

- Optimización del tiempo de ciclo y alta precisión en posiciones de giro / paro
- Mínimos tiempos de instalación y cableado
- Fácil integración en sistemas de bus de campo (ProfiNet, EtherCAT, Ethernet / IP) y ayudas en la integración (paso a paso e instrucciones con video tutorial)
- Se pueden eliminar los interruptores protección motor y contactores mecánicos o eléctricos. Únicamente se precisa protección de línea.
- Rápida respuesta del freno en paros emergencia
- Función seguridad STO, SS1, SLS para max. PL e (SIL 3) en STO
- Arranque suave después de paros de emergencia
- Posibilidad de rampas de aceleración / deceleración progresivas
- Posibilidad de giros reversibles sin necesidad de equipamiento adicional
- Cambio de velocidad de forma rápida y simple
- Sin desgaste del freno, únicamente se acciona en E-Stop
- Monitorización temperatura motor
- Diseño compacto y ahorro de espacio

Aplicaciones habituales

El control universal es la solución ideal para todos los motores trifásicos de engranajes:

- Mesas de giro indexadas tipo RTX, RT y TSR
- Mesas redondas anulares TSR
- Accionamientos leva globoidal TG
- Indexadores ejes paralelos XT, TP y SP
- Transfer lineal LFA

Empresa _____
 Persona contacto _____
 Teléfono _____

Proyecto- / pedido.-nº. _____
 Oferta nº. _____
 Fecha _____

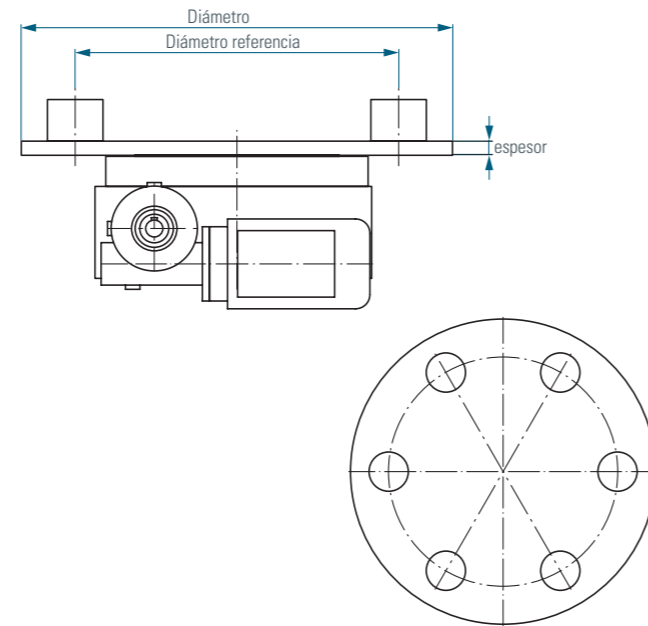
Plato adicional Diámetro [mm] _____
 Espesor [mm] _____
 Material o peso _____

Soportes y útiles Cantidad _____
 Masa por estación [kg] _____
 Diámetro referencia [mm] _____

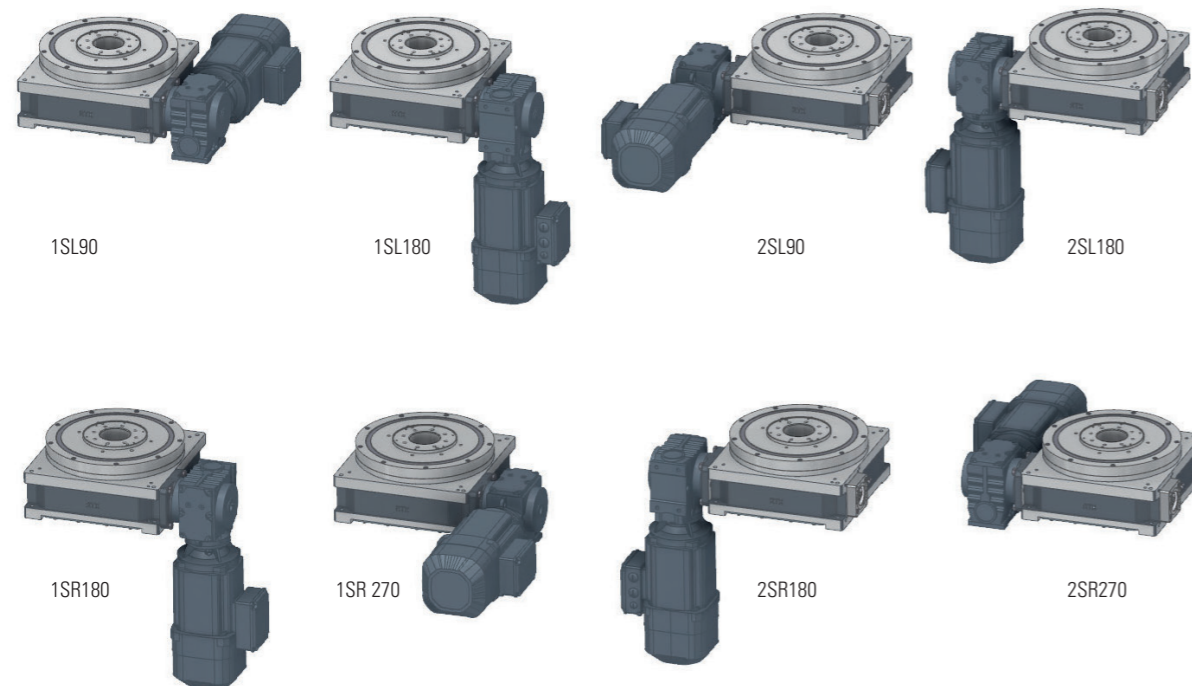
Modo stop (tiempo giro fijo, tiempo paro)
 variable) Modo continuo (tiempo de giro y paro fijo)
 Tiempo giro deseado [s] _____
 Tiempo paro deseado [s] (solo modo continuo) _____
 Nº ciclos [1/min] _____
 Vida deseada (actual tiempo ciclo, normal 12,000 h) _____

Cargas y fuerzas adicionales (ampliar detalles)

Visite nuestra web www.taktomat.com para descargar el programa de calculo!

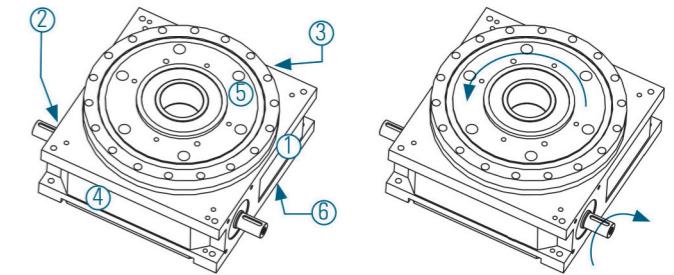


Posibles posiciones montaje motor



Mesa de giro

Tipo RTX (350-900) _____
 Nº de paros _____
 Angulo de giro distinto al estándar (ver tabla carga) _____
 Posición montaje (debajo) nº. _____
 Sentido giro de la brida exterior
 Horario Anti-horario Reversible
 Curva leva Derecha (estándar) Izq.
 Cuello central estándar Sí No
 No prolongado _____ mm
 Fijación estándar
 Fijación especial según plano _____



posiciones montaje

Giro derecha (estándar)

Motor

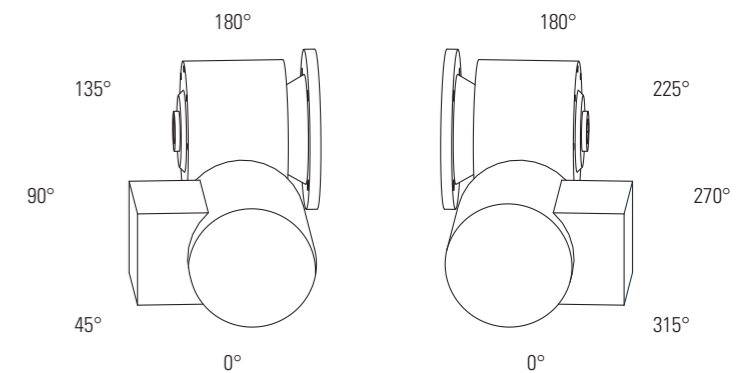
con motor
 Posición motor (ver pag. 1) _____
 Posición terminal conexiones (ver abajo) _____
 Voltaje motor 230/400-50 Hz
 Otro voltaje _____
 Voltaje freno 24V DC
 Otro voltaje _____
 Desbloqueo manual freno sí no
 Manivela eje motor sí no
 Embrague seguridad sí no
 Otras especificaciones (sensor temperatura, conector, fabricante, etc.) _____

sin motor
 Sentido giro eje motor _____
 Eje motor Ø _____ ; Longitud _____

Control universal TIC

Control universal TIC sí non

Posición terminal conexión



TAKTOMAT

passion for automation

Rudolf-Diesel-Str. 14 D 86554 Pöttmes Tel +49 (0)82 53-9965-0 Fax +49 (0)82 53-99 65-50
info@taktomat.de www.taktomat.com

