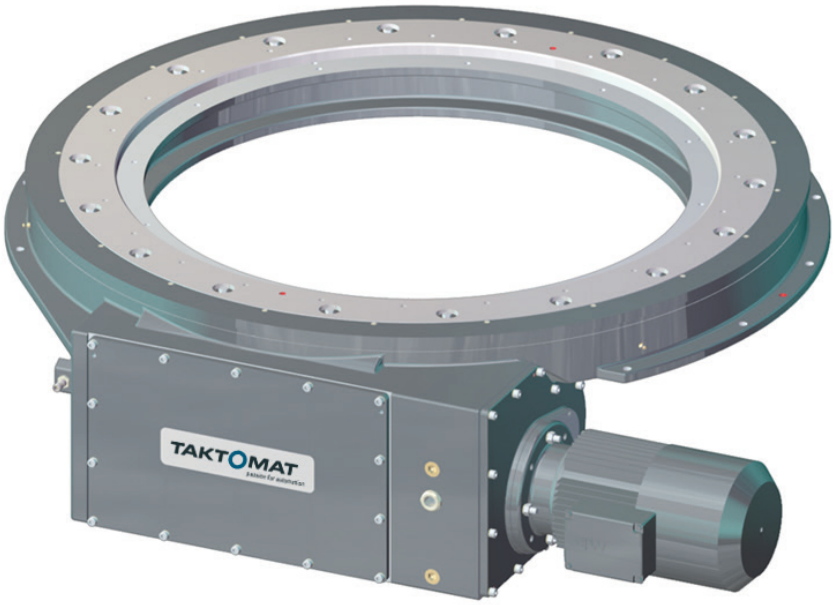
TAKTOMAT

passion for automation



Ringrundschalttische

Baureihe TSR

TAKTOMAT
passion for automation

TAKTOMAT – Ihr Spezialist für Automatisierung

TAKTOMAT ist Ihr zuverlässiger Partner für die Industrieautomatisierung und reagiert mit maßgeschneiderten Lösungen auf Herausforderungen vieler Branchen. Seit über 30 Jahren werden präzise, kundenorientierte und qualitativ hochwertige Produkte und Lösungen für die Automatisierungsbranche wie z. B. Kegelradgetriebe, Rundschalttische, Drehtische, Schrittgetriebe oder Kurvengetriebe gefertigt.

Diese langjährige Erfahrung und Kundennähe macht das Unternehmen zu einem der weltweit führenden Hersteller anspruchsvoller Handhabungs- und Antriebstechnik. Qualifizierte und motivierte Mitarbeiter(innen) sind das Fundament von TAKTOMAT. Rund 100 engagierte Mitarbeiter beschäftigen sich täglich mit der Erstellung und Optimierung ideal an die Bedürfnisse der Kunden angepasster Produkte. Dadurch überzeugen TAKTOMAT Produkte nicht nur durch Innovation, sondern auch durch erstklassige Qualität.

Kundenorientierung

TAKTOMAT ist flexibel und hochindividuell, weil die Konzentration auf der eigenen Stärke liegt. Schnelle interne Prozesse garantieren kürzeste Lieferzeiten. Dank optimierter Organisations- und Prozessstrukturen sowie dem großen Teilelager ist TAKTOMAT in der Lage, die Lieferzeiten wesentlich zu verkürzen. Die konsequente Kundenorientierung als Unternehmensleitbild ist Grundlage des Erfolgs.

Vielfalt

TAKTOMAT bietet ein breites Produktportfolio auf Basis aller auf dem Markt existierenden Antriebsformen: Trommelkurven, Scheibenkurven, Globoidkurven und Servotechnik. Selbstverständlich konstruiert TAKTOMAT auch außerhalb des Katalog-Programms individuelle Antriebslösungen. So stehen den Kunden immer optimale Lösungen aus einer Hand zur Verfügung.

Qualitätssicherung

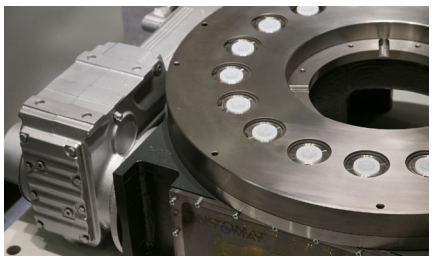
Alle von TAKTOMAT produzierten Bauteile erfüllen dank der 100-Prozent-Teilekontrolle die höchsten Ansprüche an gleichbleibender Qualität und Genauigkeit. Alle produzierten Bauteile werden inhouse gefertigt. TAKTOMAT ist Zertifiziert nach DIN EN ISO 9001 2000 (seit 2001). Mit der wartungsfreien „TAKTOMAT-Härtequalität“ zu fairen Preisen werden deutlich Maßstäbe am Markt für Präzision und Zuverlässigkeit gesetzt. Langzeit-Belastungstests und zufriedene Kunden stellen dies unter Beweis.

Vorsprung

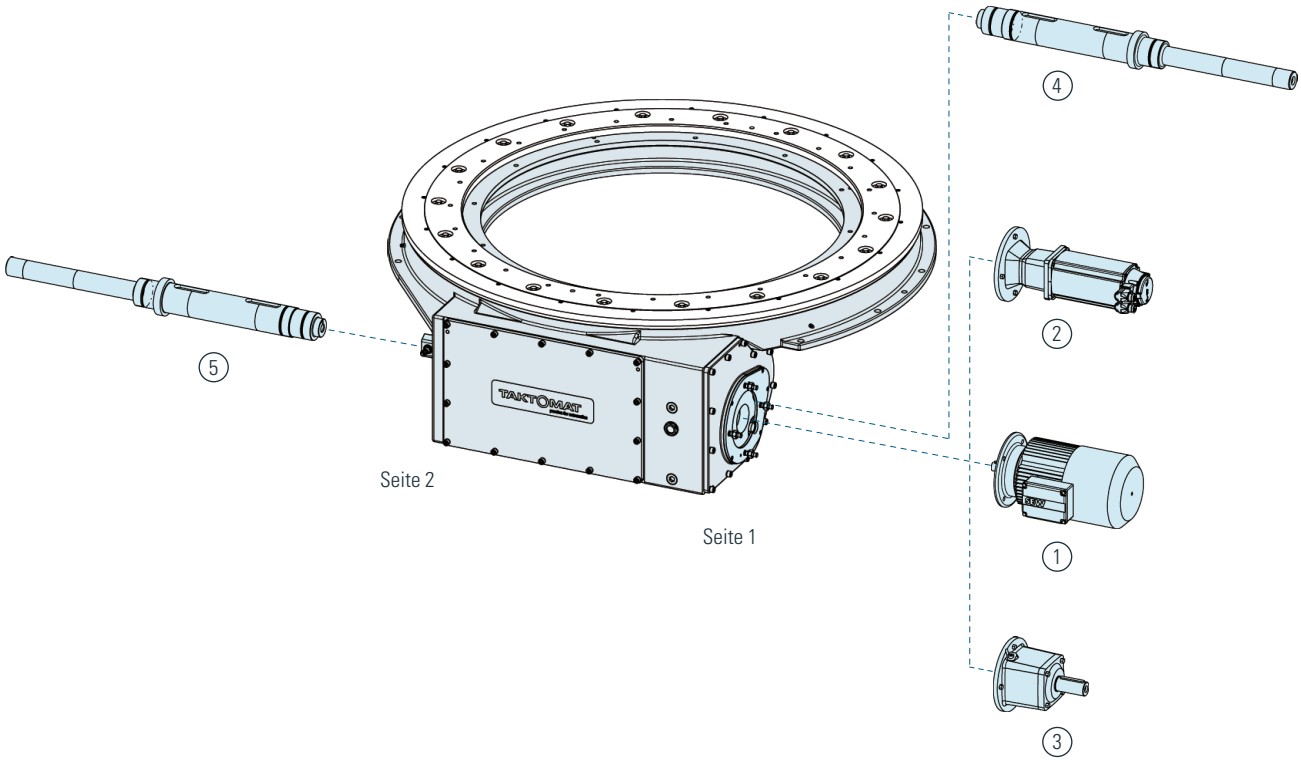
TAKTOMAT ist bestrebt das technologisch Machbare, durch kontinuierliche Forschungsprojekte und die langjährige Erfahrung in der Zusammenarbeit mit Automobilherstellern, zu realisieren. Die Integration von Forschung und Wissenschaft in der Entwicklung, die kontinuierliche Optimierung der Qualität und Patente auf Entwicklungen aus dem Hause TAKTOMAT dokumentieren die Innovationskraft des Unternehmens. Der Partner Motion Index Drives hat Erfahrung in den USA mit Rundschalttischen und Drehtrommelantrieben seit 1970.

Präsenz

Durch verstärkte Internationalisierung und flächendeckende Vertriebsbüros geht TAKTOMAT seinen Kunden noch weiter entgegen. Der TAKTOMAT Außendienst hat fundamentiertes technisches Wissen und ist „erster Entwickler“ beim Kunden. Neben wertvollen Erfahrungen verfügt TAKTOMAT mit einem hochmotivierten Team auch über den nötigen Drive, um eine rasche Realisierung von Projekten voranzutreiben! Nicht ohne Grund spiegelt sich das Engagement im Slogan und Unternehmenskultur wider: passion for automation.

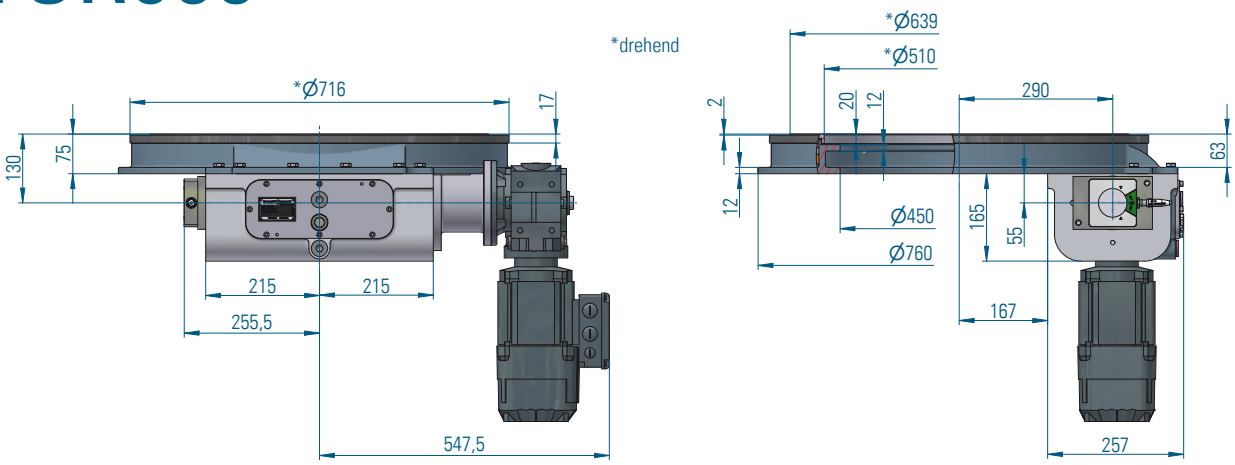


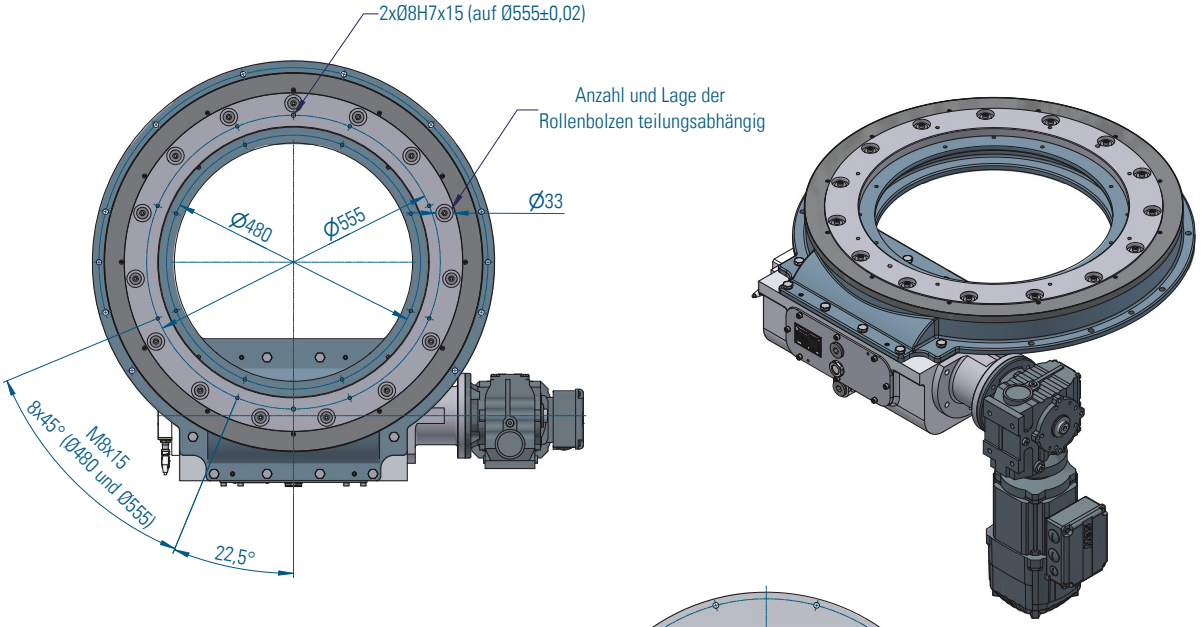
Variables Antriebskonzept

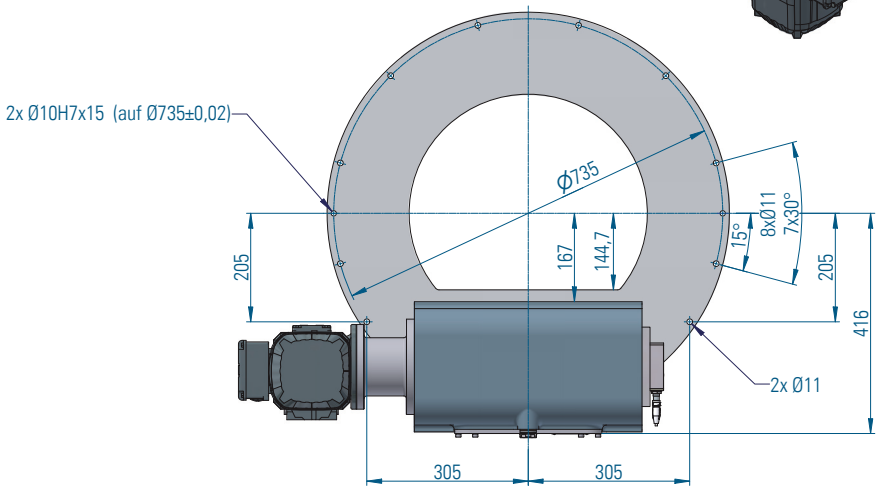


	Antrieb	Positionsabfrage	interne Übersetzung
1	Drehstrombremsmotor (Standard	induktiver Sensor an Seite 2	Innenliegendes Stirnradgetriebe mit insgesamt 11 unterschiedlichen Übersetzungsmöglichkeiten (nicht endliches Teilungsverhältnis).
2	Adapter für Servomotor	Winkelmeßsystem an Seite 2	
3	Adaptermit Eingangswelle für externen Antrieb	induktiver Sensor oder Winkelmeßsystem an 2	
4	freie Welle für externen Antrieb (Seite 1)	induktiver Sensor oder Winkelmeßsystem an 2	Direkter Antrieb, eine Umdrehung der freien Eingangswelle = eine Umdrehung der Antriebs kurve = ein Schritt am Ring
5	freie Welle für externen Antrieb (Seite 2)	induktiver Sensor oder Winkelmeßsystem an 1	

TSR600







Maße

Die dargestellte Antriebseinheit ist ein SEW Bremsmotor der Baugröße IEC 90

Die hier dargestellten Maße zeigen den Standard. Natürlich bearbeiten wir den Abtriebsring gerne nach Ihren Vorgaben. Der Antrieb kann auf Wunsch auch mit Servomotor oder freier Welle ausgeführt werden.

Möchten Sie den TSR senkrecht oder in einer anderen Lage einbauen, so informieren Sie uns bitte, damit wir die notwendigen Änderungen vornehmen können.

⚠ Achtung! Am Gehäuse und am Abtriebsring niemals durchbohren.

⚠ Achtung! Je nach verwendeter Antriebsgröße können sich die Maße für den Motor ändern.

Belastungstabelle TSR600

Stufe		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
n													
4	t				0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00
	J				33	69	146	224	296	370	562	749	1243
6	t			0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00
	J			56	104	209	435	665	875	1092	1658	2207	4568
8	t			0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J			76	141	284	589	900	1183	1476	2242	2983	
10	t		0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J		41	100	184	369	765	1168	1535	1915	2908	3869	
12	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J	27	51	123	227	453	938	1432	1882	2348	3565	4743	
16	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72		
	J	38	70	215	393	783	1275	1945	2556	3189	4841		
20	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22			
	J	49	90	215	393	783	1618	2468	3242	4045			
24	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22			
	J	59	110	260	475	945	1954	2979	3914	4883			
30	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22			
	J	40	75	179	327	652	1348	2056	2702	3371			
36	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22			
	J	49	90	215	394	785	1622	2474	3250	4056			

n = Teilung (Anzahl der Stopps / 360° Abtriebsflanschdrehung)
J = Massenträgheitsmoment (Aufbauteller + Vorrichtungen und Teile) in Kgm²

t = Schrittzeit in Sekunden
Stufe = Geschwindigkeitsstufe

Aussetzbetrieb
In der Standardausführung (Belastungstabelle) beträgt der Schaltwinkel der Kurve 300°. Der Rastwinkel beträgt 60°. Der TSR hat einen eigenen Antrieb.

Durchlaufbetrieb
In schnell laufenden Maschinen ist der TSR über eine freie Antriebswelle oft starr mit anderen mechanischen Systemen verbunden. Um ein bestimmtes Verhältnis zwischen Schalt- und Rastphase zu erreichen können die Schalt- und Rastwinkel der Antriebskurve in großen Bereichen angepasst werden.

Beliebige Winkel anfahren
Mit einer speziellen Antriebskurve, Servomotor und Messsystem ist es möglich, mit dem Abtriebsring beliebige Winkel, Geschwindigkeiten und Beschleunigungsformen zu fahren. In diesem Fall verhält sich der TSR wie eine NC-Achse.

Technische Daten

Hauptabmessungen

Abtriebsring außen/ innen Ø [mm]	639/ 510
Bauhöhe (Aufspannfläche bis Abtriebsring)	75
Mittendurchgang Ø [mm]	450*
empf. max. Aufbaugröße Ø [mm]	2400
Stoppzahlen	4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36
(andere Stoppzahlen auf Anfrage)	
Rundtischgewicht [kg]	235
Drehrichtung	rechts, links, pendelnd
Einbaulage	waagerecht **

Belastung Abtriebsring

Axialkraft [kN]	561
Radialkraft [kN]	264
Kippmoment [kNm]	81,1

Genauigkeiten

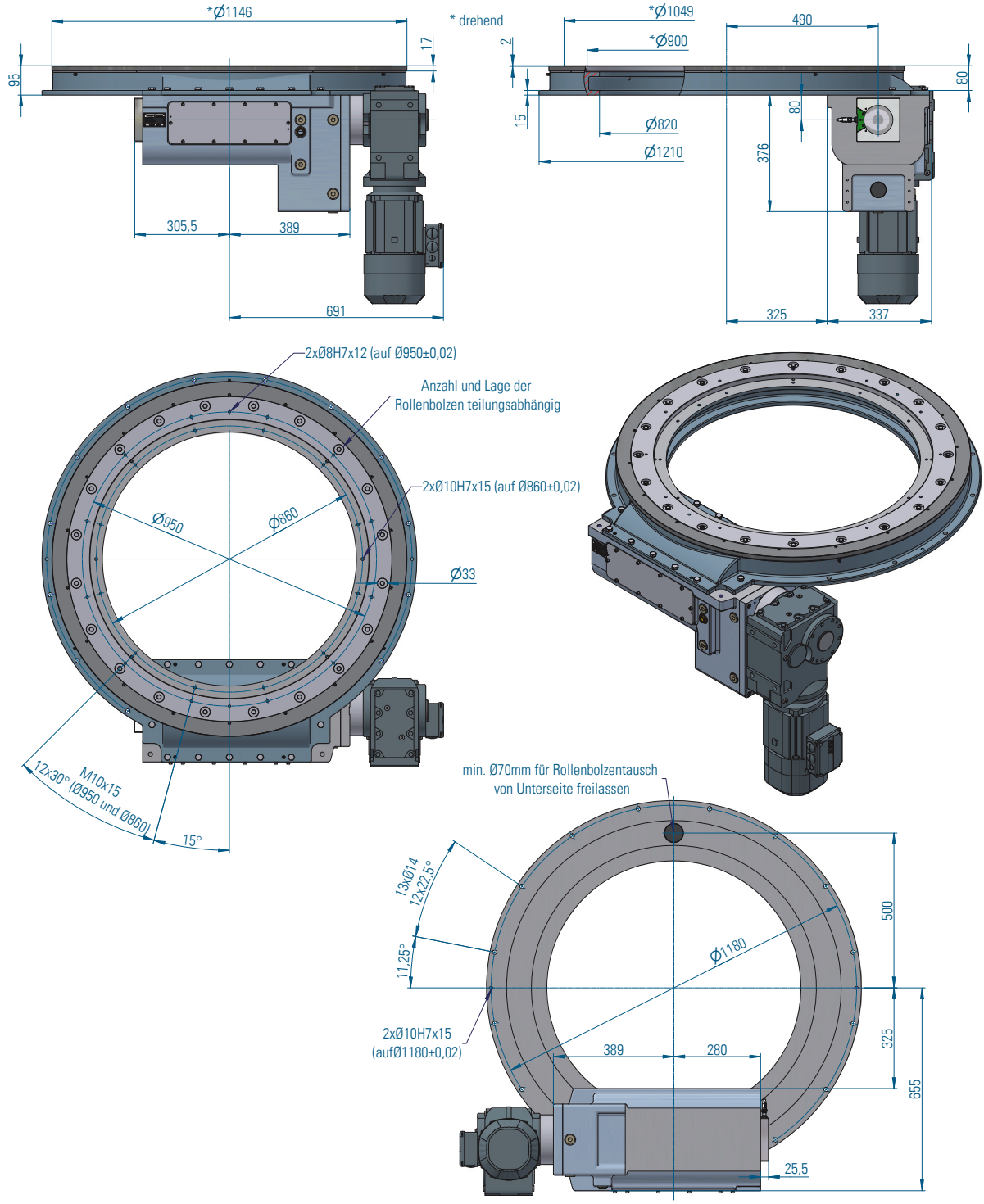
Teilgenauigkeit [“]	±20***
Planschlag am Abtriebsflansch [mm]	±0,03
Rundlauf am Abtriebsflansch [mm]	±0,03

Standardantrieb

Motor	SEW
Baugröße	IEC71-90
Spannung [V]	230/400
Leistung [kW]	0,37-1,5

* Beachten Sie die Störkontur des Getriebekastens!
** Bei Einsatz von zusätzlichen Schmiersystemen ist jede Einbaulage möglich.
*** Auf Wunsch erhöhte Teilgenauigkeit < 5“ möglich.

TSR1000



Maße

Die dargestellte Antriebseinheit ist ein SEW Bremsmotor der Baugröße IEC 90

Die hier dargestellten Maße zeigen den Standard. Natürlich bearbeiten wir den Abtriebsring gerne nach Ihren Vorgaben. Der Antrieb kann auf Wunsch auch mit Servomotor oder freier Welle ausgeführt werden.

Möchten Sie den TSR senkrecht oder in einer anderen Lage einbauen, so informieren Sie uns bitte, damit wir die notwendigen Änderungen vornehmen können.

⚠ Achtung! Am Gehäuse und am Abtriebsring niemals durchbohren.

⚠ Achtung! Je nach verwendeter Antriebsgröße können sich die Maße für den Motor ändern.

Belastungstabelle TSR1000

Stufe		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
n													
6	t			0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00
	J			98	199	420	895	1378	1817	2273	3463	4615	9572
8	t			0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J			149	292	603	1272	1953	2573	3216	4894	6518	
10	t		0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J		70	198	380	779	1635	2506	3299	4122	6267	8345	
12	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J	39	91	246	468	953	1993	3051	4016	5016	7624	10150	
16	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72		
	J	62	132	341	641	1296	2702	4132	5435	6786	10310		
20	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22			
	J	84	172	436	814	1639	3408	5208	6848	8549			
24	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22			
	J	107	213	531	985	1977	4106	6272	8245	10291			
30	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22			
	J	140	273	670	1238	2479	5141	7849	10316	12875			
36	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00				
	J	132	259	637	1178	2360	4896	7476	9826				

n = Teilung (Anzahl der Stopps / 360° Abtriebsflanschdrehung)
J = Massenträgheitsmoment (Aufbauteller + Vorrichtungen und Teile) in Kgm²

t = Schrittzeit in Sekunden
Stufe = Geschwindigkeitsstufe

Aussetzbetrieb

In der Standardausführung (Belastungstabelle) beträgt der Schaltwinkel der Kurve 300°. Der Rastwinkel beträgt 60°. Der TSR hat einen eigenen Antrieb.

Durchlaufbetrieb

In schnell laufenden Maschinen ist der TSR über eine freie Antriebswelle oft starr mit anderen mechanischen Systemen verbunden. Um ein bestimmtes Verhältnis zwischen Schalt- und Rastphase zu erreichen können die Schalt- und Rastwinkel der Antriebskurve in großen Bereichen angepasst werden.

Beliebige Winkel anfahren

Mit einer speziellen Antriebskurve, Servomotor und Messsystem ist es möglich, mit dem Abtriebsring beliebige Winkel, Geschwindigkeiten und Beschleunigungsformen zu fahren. In diesem Fall verhält sich der TSR wie eine NC-Achse.

Technische Daten

Hauptabmessungen

Abtriebsring außen/ innen Ø [mm]	1049/ 900
Bauhöhe (Aufspannfläche bis Abtriebsring)	95
Mittendurchgang Ø [mm]	820*
empf. max. Aufbaugröße Ø [mm]	4000
Stoppzahlen	4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36
(andere Stoppzahlen auf Anfrage)	
Rundtischgewicht [kg]	575
Drehrichtung	rechts, links, pendelnd
Einbaulage	waagerecht **

Belastung Abtriebsring

Axialkraft [kN]	1130
Radialkraft [kN]	531
Kippmoment [kNm]	281,2

Genauigkeiten

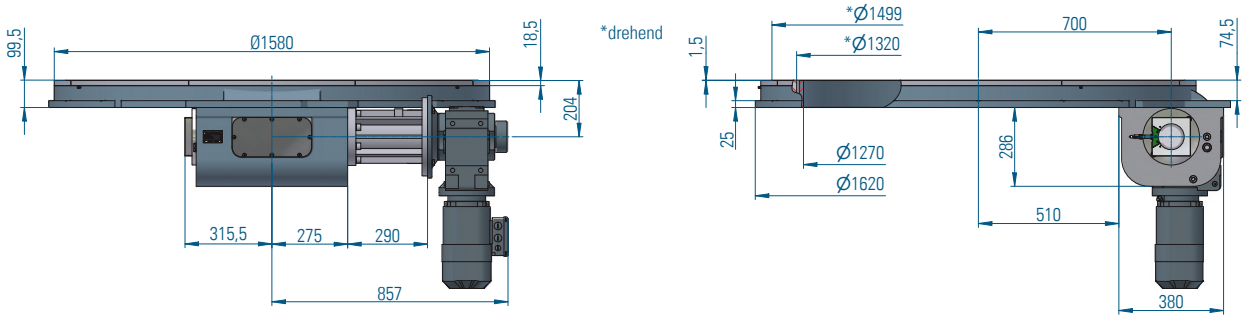
Teilgenauigkeit [“]	±20***
Planschlag am Abtriebsflansch [mm]	±0,03
Rundlauf am Abtriebsflansch [mm]	±0,03

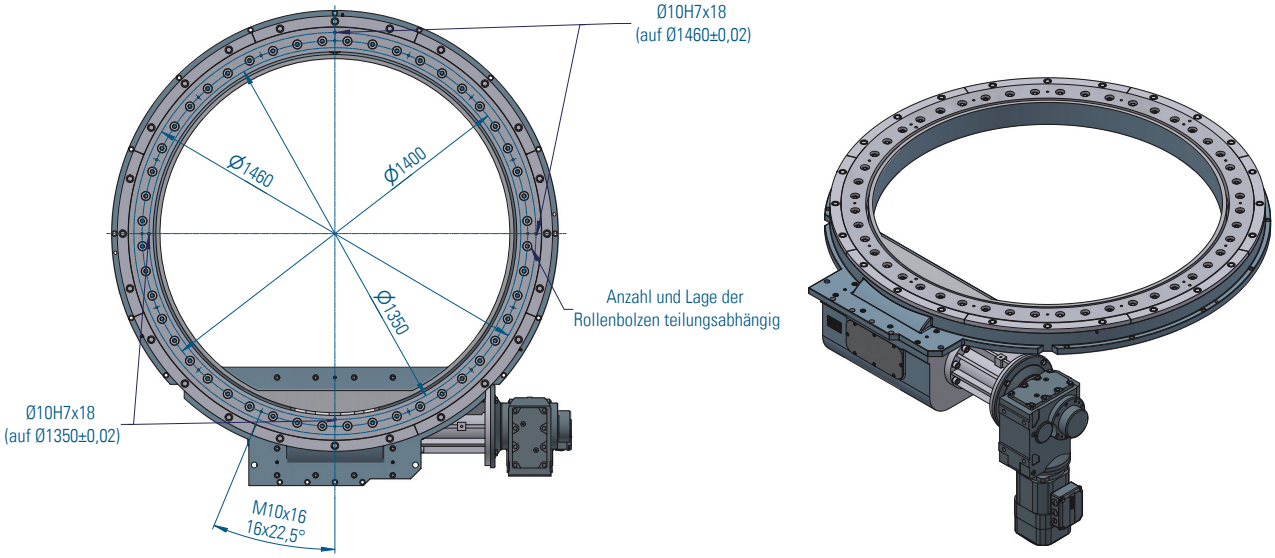
Standardantrieb

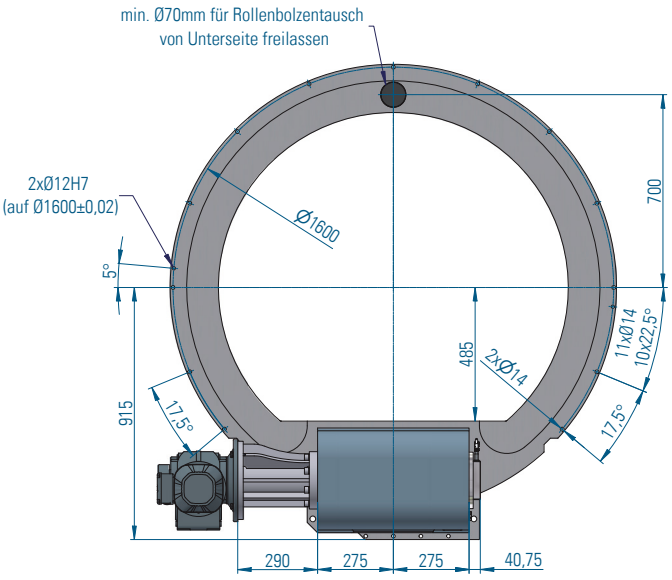
Motor	SEW
Baugröße	IEC71-90
Spannung [V]	230/400
Leistung [kW]	0,37-1,5

*Beachten Sie die Störkontur des Getriebekastens!
**Bei Einsatz von zusätzlichen Schmiersystemen ist jede Einbaulage möglich.
Auf Wunsch erhöhte Teilgenauigkeit < 5“ möglich.

TSR1401







Maße

Die dargestellte Antriebseinheit ist ein SEW Bremsmotor der Baugröße IEC 90

Die hier dargestellten Maße zeigen den Standard. Natürlich bearbeiten wir den Abtriebsring gerne nach Ihren Vorgaben. Der Antrieb kann auf Wunsch auch mit Servomotor oder freier Welle ausgeführt werden.

Möchten Sie den TSR senkrecht oder in einer anderen Lage einbauen, so informieren Sie uns bitte, damit wir die notwendigen Änderungen vornehmen können.

⚠ Achtung! Am Gehäuse und am Abtriebsring niemals durchbohren.

⚠ Achtung! Je nach verwendeter Antriebsgröße können sich die Maße für den Motor ändern.

Belastungstabelle TSR1401

Stufe		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
n													
6	t			0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00
	J			76	195	455	1013	1581	2098	2635	4034	5389	11219
8	t			0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00
	J			144	320	702	1522	2356	3117	3905	5961	7953	19162
10	t		0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00
	J		57	227	469	997	2132	3286	4337	5428	8271	11026	26528
12	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00
	J	18	87	297	596	1249	2652	4078	5378	6726	10241	13646	32808
16	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J	51	147	436	849	1750	3684	5652	7445	9305	14154	18851	
20	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J	82	204	568	1088	2225	4664	7146	9406	11751	17866	23788	
24	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J	114	260	698	1325	2695	5633	8622	11345	14170	21536	28671	
30	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	
	J	161	345	897	1686	3409	7107	10869	14297	17851	27122	36101	
36	t	0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72		
	J	208	430	1094	2043	4117	8568	13096	17220	21498	32656		

n = Teilung (Anzahl der Stopps / 360° Abtriebsflanschdrehung)
J = Massenträgheitsmoment (Aufbauteller + Vorrichtungen und Teile) in Kgm²

t = Schrittzeit in Sekunden
Stufe = Geschwindigkeitsstufe

Aussetzbetrieb

In der Standardausführung (Belastungstabelle) beträgt der Schaltwinkel der Kurve 300°. Der Rastwinkel beträgt 60°. Der TSR hat einen eigenen Antrieb.

Durchlaufbetrieb

In schnell laufenden Maschinen ist der TSR über eine freie Antriebswelle oft starr mit anderen mechanischen Systemen verbunden. Um ein bestimmtes Verhältnis zwischen Schalt- und Rastphase zu erreichen können die Schalt- und Rastwinkel der Antriebskurve in großen Bereichen angepasst werden.

Beliebige Winkel anfahren

Mit einer speziellen Antriebskurve, Servomotor und Messsystem ist es möglich, mit dem Abtriebsring beliebige Winkel, Geschwindigkeiten und Beschleunigungsformen zu fahren. In diesem Fall verhält sich der TSR wie eine NC-Achse.

Technische Daten

Hauptabmessungen

Abtriebsring außen/ innen Ø [mm]	1499/ 1320
Bauhöhe (Aufspannfläche bis Abtriebsring)	99,5
Mittendurchgang Ø [mm]	1270*
empf. max. Aufbaugröße Ø [mm]	6000
Stoppzahlen	4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36
(andere Stoppzahlen auf Anfrage)	
Rundtischgewicht [kg]	1225
Drehrichtung	rechts, links, pendelnd
Einbaulage	waagerecht **

Belastung Abtriebsring

Axialkraft [kN]	1552
Radialkraft [kN]	730
Kippmoment [kNm]	540,3

Genauigkeiten

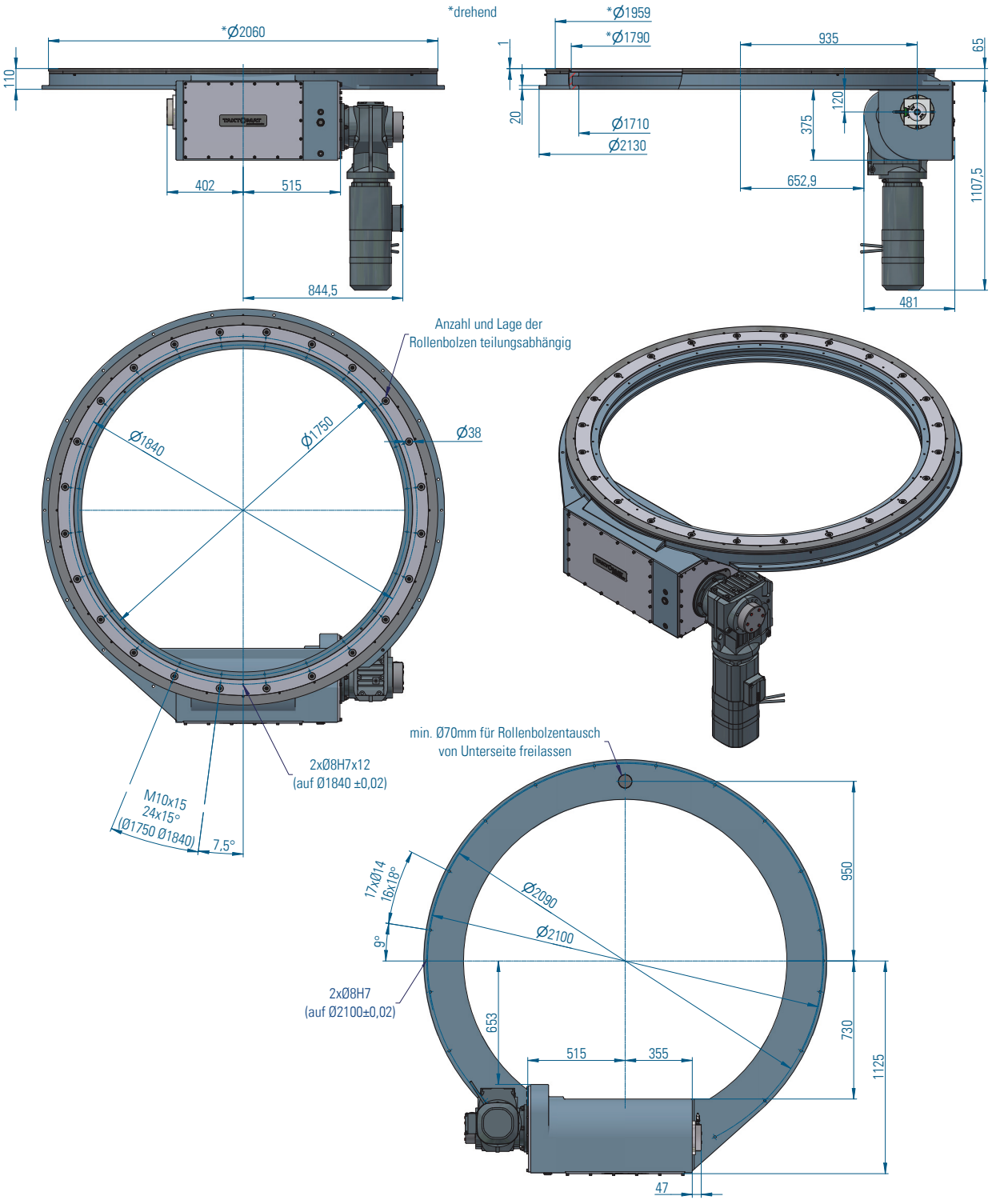
Teilgenauigkeit [“]	±20***
Planschlag am Abtriebsflansch [mm]	±0,03
Rundlauf am Abtriebsflansch [mm]	±0,03

Standardantrieb

Motor	SEW
Baugröße	IEC71-90
Spannung [V]	230/400
Leistung [kW]	0,37-1,5

*Beachten Sie die Störkontur des Getriebekastens!
**Bei Einsatz von zusätzlichen Schmiersystemen ist jede Einbaulage möglich.
Auf Wunsch erhöhte Teilgenauigkeit < 5“ möglich.

TSR1900



Maße

Die dargestellte Antriebseinheit ist ein SEW Bremsmotor der Baugröße IEC 112

Die hier dargestellten Maße zeigen den Standard. Natürlich bearbeiten wir den Abtriebsring gerne nach Ihren Vorgaben. Der Antrieb kann auf Wunsch auch mit Servomotor oder freier Welle ausgeführt werden.

Möchten Sie den TSR senkrecht oder in einer anderen Lage einbauen, so informieren Sie uns bitte, damit wir die notwendigen Änderungen vornehmen können.

⚠ Achtung! Am Gehäuse und am Abtriebsring niemals durchbohren.

⚠ Achtung! Je nach verwendeter Antriebsgröße können sich die Maße für den Motor ändern.

Belastungstabelle TSR1900

Stufe		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
n													
12	t					0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22		
	J					670	1562	3478	5426	7202	9043		
16	t				0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22		
	J				440	994	2206	4805	7449	9858	12356		
20	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22		
	J			130	622	1325	2862	6158	9512	12567	15735		
24	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22		
	J			208	803	1654	3512	7500	11557	15252	19086		
30	t			0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00	2,22		
	J			323	1072	2143	4482	9500	14606	19257	24082		
36	t		0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75	2,00			
	J		138	440	1344	2636	5458	11513	17674	23287			
48	t		0,28	0,36	0,54	0,71	1,00	1,43	1,75				
	J		265	669	1876	3603	7375	15467	23701				

n = Teilung (Anzahl der Stopps / 360° Abtriebsflanschdrehung)
J = Massenträgheitsmoment (Aufbauteller + Vorrichtungen und Teile) in Kgm²

t = Schrittzeit in Sekunden
Stufe = Geschwindigkeitsstufe

Aussetzbetrieb

In der Standardausführung (Belastungstabelle) beträgt der Schaltwinkel der Kurve 300°. Der Rastwinkel beträgt 60°. Der TSR hat einen eigenen Antrieb.

Durchlaufbetrieb

In schnell laufenden Maschinen ist der TSR über eine freie Antriebswelle oft starr mit anderen mechanischen Systemen verbunden. Um ein bestimmtes Verhältnis zwischen Schalt- und Rastphase zu erreichen können die Schalt- und Rastwinkel der Antriebskurve in großen Bereichen angepasst werden.

Beliebige Winkel anfahren

Mit einer speziellen Antriebskurve, Servomotor und Messsystem ist es möglich, mit dem Abtriebsring beliebige Winkel, Geschwindigkeiten und Beschleunigungsformen zu fahren. In diesem Fall verhält sich der TSR wie eine NC-Achse.

Technische Daten

Hauptabmessungen

Abtriebsring außen/ innen Ø [mm]	1959/ 1790
Bauhöhe (Aufspannfläche bis Abtriebsring)	110
Mittendurchgang Ø [mm]	1710*
empf. max. Aufbaugröße Ø [mm]	7800
Stoppzahlen	4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36
(andere Stoppzahlen auf Anfrage)	
Rundtischgewicht [kg]	3300
Drehrichtung	rechts, links, pendelnd
Einbaulage	waagerecht **

Belastung Abtriebsring

Axialkraft [kN]	2088,2
Radialkraft [kN]	982
Kippmoment [kNm]	977

Genauigkeiten

Teilgenauigkeit [“]	±20***
Planschlag am Abtriebsflansch [mm]	±0,03
Rundlauf am Abtriebsflansch [mm]	±0,03

Standardantrieb

Motor	SEW
Baugröße	IEC71-90
Spannung [V]	230/400
Leistung [kW]	0,37-1,5

* Beachten Sie die Störkontur des Getriebekastens!
** Bei Einsatz von zusätzlichen Schmiersystemen ist jede Einbaulage möglich.
*** Auf Wunsch erhöhte Teilgenauigkeit < 5“ möglich.

Zubehör

Universalsteuerung Typ TIC

Eigenschaften und Anwendervorteile

Einen Rundschalttisch kann man auf viele verschiedene Arten steuern. Wir möchten Ihnen mit dieser Universalsteuerung ein Werkzeug in die Hand geben, mit dem Sie ohne großen eigenen Aufwand den Rundtisch optimal betreiben.

- Taktzeitoptimierung durch exaktes Stoppen des Antriebes in der Rastphase
- Minimierung des Installations- und Hardwareaufwandes
- Einfache Integration durch Feldbusanbindung (ProfiNet, EtherCAT, Ethernet/IP) und Integrationshilfen (Schritt für Schritt Anleitung und Videotutorial)
- Motorschutzschalter und mechanische oder elektronische Schütze können entfallen. Nur noch Leitungsschutz notwendig.
- Schnelles, getriebeschonendes Bremsen bei Not-Stopp
- Sicherheitsfunktionen STO, SS1, SLS für max. PL e (SIL 3) bei STO
- Sanfter Wiederanlauf aus Zwischenpositionen oder nach Not-Stopp
- Maschinenschonender Tippbetrieb auch bei großen Tischen möglich
- Pendeln oder Drehrichtungsumkehr ohne zusätzliche Hardware möglich
- Einfaches Verändern der Geschwindigkeit möglich
- Kein Bremsverschleiß, die Bremse schließt erst nach Not-Aus
- Überwachung der Motortemperatur
- Kompakte, platzsparende Bauweise

Häufige Einsatzgebiete

Die Universalsteuerung TIC ist optimal geeignet für alle drehstrommotorbetriebenen taktenden Getriebe:

- Rundtische Typ RTX und RTF
- Ringrundtische TSR
- Globoidgetriebe TG
- Schrittgetriebe XT und TP
- Taktketten Typ LFA

Notizen

September 2023 TAKTOMAT GmbH

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