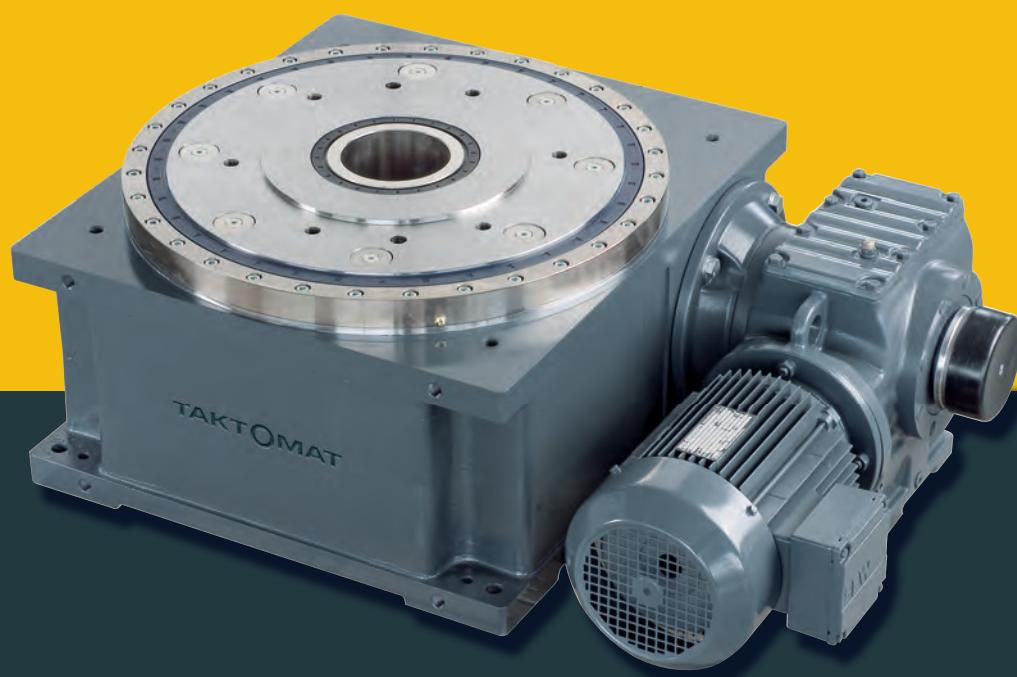


TAKTOMAT

passion for automation



Mesas indexadoras giratórias
Linha RT

Com toda força

– Para o melhor giro



Paixão por Automação

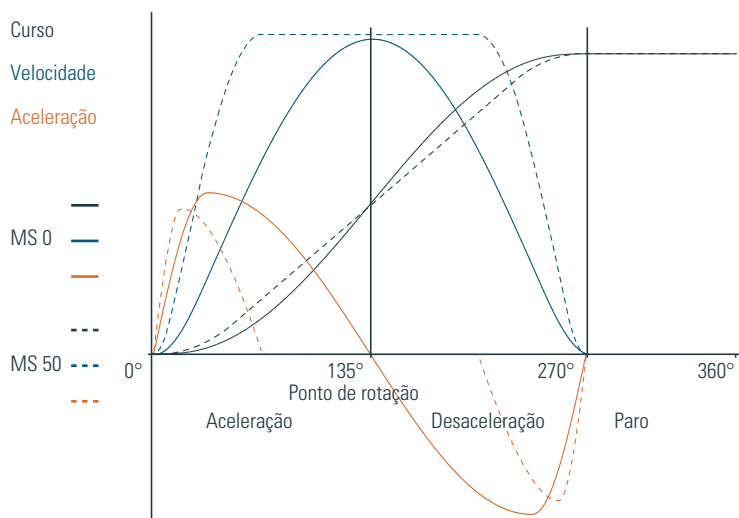
... Este slogan descreve a forma como encaramos nosso trabalho. Baseados em uma ampla gama de produtos e a mais alta tecnologia presente no mercado, oferecemos aos nossos clientes soluções individuais e customizadas: Cames cilíndricos, de disco (placa), globoidal e servo motor.



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

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

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



Mesa Giratoria indexadora – Design e operação

A mesa indexadora giratória transforma um movimento contínuo em um movimento intermitente sequencial. Esse movimento intermitente é gerado por nossos cams cilíndricos, extremamente precisos e endurecidos através de tempera por indução. As aplicações das leis matemáticas de cinemática garantem um movimento de saída suave e preciso, e livre de impactos, ideal para os mais diversos tipos de aplicações e variados segmentos. Nossos processos de fabricação garantem um correto posicionamento, livre de folgas.

Nenhum outro tipo de dispositivo de travamento é necessário no eixo de saída. Outros dispositivos de travamento podem ocasionar esforços adicionais no eixo de saída e resultar em um desgaste a longo prazo.

O movimento gerado pela força do motor elétrico é transmitido da caixa redutora para o eixo motriz através de uma rosca sem fim, rodas de corrente ou uma correia. Isto é conectado diretamente com o cam cilíndrico sem conexões intermediárias, o qual transfere um movimento limpo e suave para o eixo de saída.

O movimento de saída é baseado em um rolamento anela de esferas, o que garante um movimento totalmente livre de folgas.

Vantagens para engenheiros e fabricantes de equipamentos especiais

- Todas as superfícies do equipamento usinadas em alta precisão. Permite montagem em diferentes posições
- Furos de montagem inferiores e superiores idênticos
- Furo de centro de grande dimensão, permitindo além do cabeamento, a passagem de eixos auxiliares
- Pinos guias para montagem na Caixa de montagem e no flange de saída
- Todas as superfícies do flange de saída usinadas paralelas usinadas em alta precisão, garantindo perfeito paralelismo na montagem
- Possível extensão do movimento do eixo de entrada. Permite a sincronização de outros módulos mecânicos

Atendimento ao requisitos específicos do cliente

- Livre escolha do motor
- Reforço extra do rolamento do eixo de saída permitindo um maior momento de inclinação
- Embreagem opcional do motor
- Ângulo de giro e passo pode ser ajustados de acordo com a necessidade do cliente
- Todos os tamanhos disponíveis na versão NC
- Pintura na cor especificada pelo cliente

Benefícios técnicos para usuarios

- Alta confiabilidade e longa vida útil
- Método de fabricação robusto e controlado
- Cams endurecidos através de tempera por indução.: dimensões reduzidas para suportam altas cargas.
- Rolamentos totalmente imersos em óleo
- Sem desgaste
- Totalmente livre de manutenção. *
- Totalmente livre de desgaste quando aplicado com controle TIC (Taktomat Index Controller)

* Os rolamentos dos produtos RT 400, RT500 e RT650 devem ser lubrificadas de acordo com os intervalos de manutenção indicados (Veja o manual de operações).

RT400 – O pequeno dos grandes

Possibilita montagem de acessórios de até Ø 3500 mm. Aplicações em linhas de montagem para produtos pesados e de grande porte: Solda, rebitagem, montagem, impressão, etiquetagem e operação de usinagem de peças leves. Para aplicações em linhas de montagem, indústria automotiva e indústrias cerâmicas.



RT400 Especificações técnicas

Principais dimensões

Flange da Saída Ø [mm]	460
Altura total (rosca do flange de saída na superfície) [mm]	316
Furo central Ø [mm]	110H8
Máxima dimensão recomendada do disco giratório Ø [mm]	3500
Peso [kg]	325
Número de posicionamentos	2,3,4,6,8,10,12,16,20,24,30,36
Outras quantidades sob demanda do cliente	

Unidades Padrão

Motor	Kobold/SEW
Redutor	SAF77
Tamanho	IEC80-132
Tensão [V]	230/400
Potência [kW]	0,75-4

Precisão

Precisão de posicionamento *	
Precisão no flange de saída Ø [mm]	±0,018
Em angular em segundos ["]	±20
Desvio axial no came Ø [mm]	0,01
Concentricidade Ø [mm]	0,01

Carga no flange de saída

Força Axial Fa [kN]	50
Força Radial Fr [kN]	26
Momento de inclinação Mk [kNm]	10

Versão reforçada

Momento de inclinação Mk [kNm]	21
--------------------------------	----

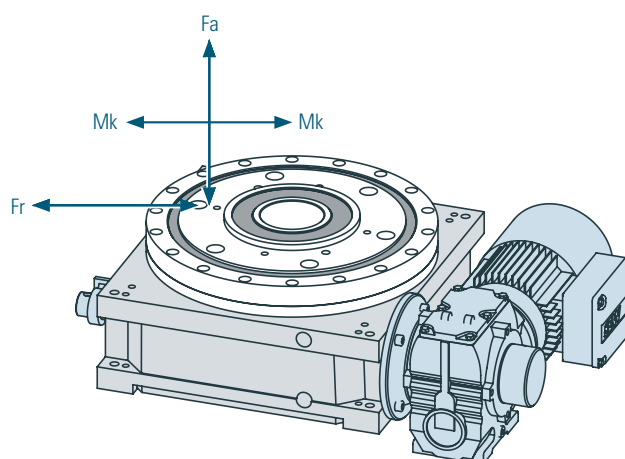
Carga no furo central

Força Axial Fa [kN]	45
Momento de Inclinação Mk [kNm]	5,5

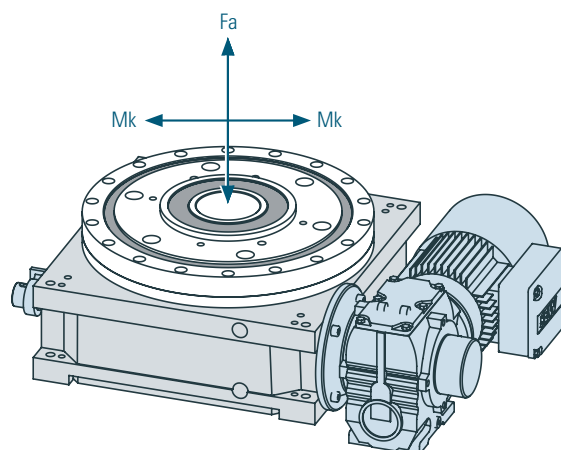
Numero máximo de ciclos [1/min]	145
Giro sentido	horário, anti-horário e reverso
Posição de montagem	horizontal, vertical e invertido

* A precisão melhora entre 5" e 8" quando utilizado 16 ou mais posicionamentos

Cargas no eixo de saída



Carga no furo central



RT400 Tabela de cargas

Velocidade		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
n	t	0,57	0,78	1,06	1,56	1,88	2,13	2,37	2,84	3,22	4,08	5,64
	J	15,7	30	67	178	275	334	445	655	910	1480	2310
2	t	0,54	0,74	1	1,45	1,74	2	2,22	2,67	3,02	4	5,29
	J	29,9	60,5	123	315	430	590	810	1230	1650	2830	5890
3	t	0,48	0,67	0,9	1,31	1,58	1,8	2	2,4	3,02	3,82	4,73
	J	38,5	81	168	395	570	765	1060	1520	2350	3950	6480
4	t	0,48	0,67	0,9	1,31	1,58	1,8	2	2,4	3,02	3,82	
	J	50	104	204	503	772	1075	1210	2025	3300	5150	
5	t	0,48	0,64	0,9	1,31	1,58	1,8	2	2,4	3,02	3,82	
	J	62	133	271	652	987	1300	1740	2645	3700	7250	
6	t	0,48	0,64	0,9	1,29	1,58	1,8	2	2,49	3,02	3,82	
	J	92	197	398	952	1472	2015	2580	3490	5800	9150	
8	t	0,49	0,64	0,9	1,34	1,58		2	2,49	3,02		
	J	135	281	565	1365	1980		3200	4980	6850		
10	t	0,49	0,64	0,9	1,34	1,58		2	2,49	3,04		
	J	172	358	705	1730	2410		3810	5900	8700		
12	t		0,33	0,46	0,66	0,79	0,91	1	1,24	1,37		
	J		141	206	560	790	1005	1300	1730	2360		
16	t		0,32	0,46	0,66	0,79	0,9	1	1,24	1,37		
	J		178	335	670	990	1320	1590	2480	2970		
20	t		0,32	0,45	0,66	0,79	0,87	1	1,2	1,37		
	J		215	397	860	1180	1470	1910	2760	3550		
24	t		0,34	0,48	0,67		0,88	1	1,22	1,4		
	J		275	550	1080		1850	2420	3490	4580		
30	t			0,32	0,45		0,59	0,67	0,82	0,93	1,32	
	J			292	582		990	1290	1840	2410	4820	

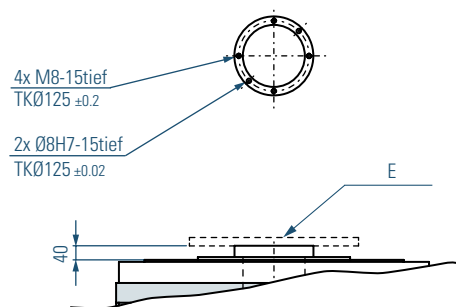
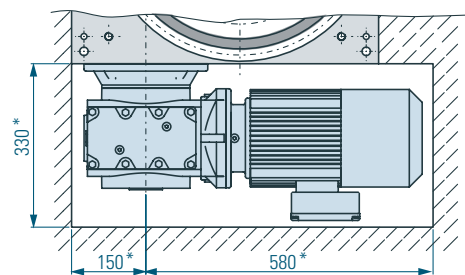
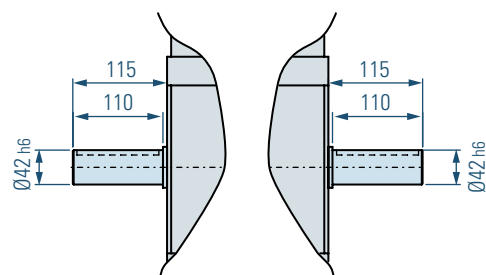
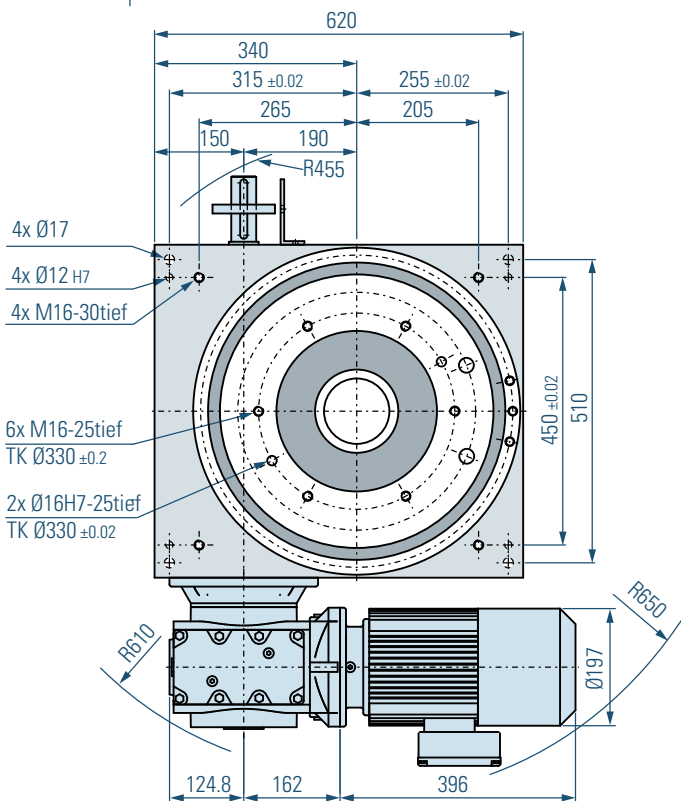
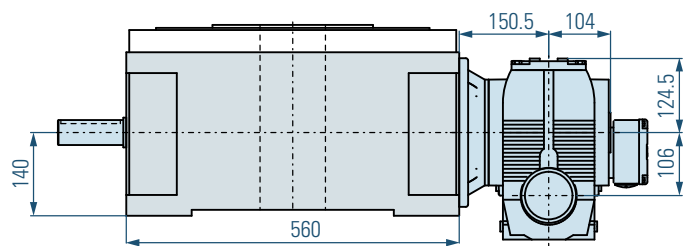
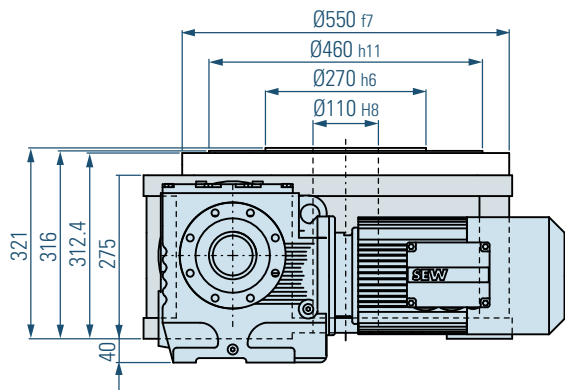
n = Número de posicionamentos (Quantidade de paradas/360 - giros do flange de saída)

J = Momento de Inércia (Disco giratório + dispositivos e peças) em Kgm²

t = Tempo de ciclo em segundos

Para n=16 o flange/eixo de saída gira 2 vezes para cada volta do came.

Con n=36 o flange/eixo de saída gira 3 vezes para cada volta do came.



RT400 Dimensões

* Dimensões dependem do motor aplicado

As dimensões aqui mostradas são dimensões standard. O Flange da saída, furo central, alojamentos, furos e a conexão com o motor podem ser modificadas de acordo com a necessidade do cliente.

A furo central também poder ser projetado como flange.

Se você deseja fazer furos adicionais, por favor consulte-nos à respeito da profundidade de corte aceitável.

⚠ Cuidado! Não fazer furos passantes.

⚠ Por favor, note que o espaço para a montagem do morto ira varia de acordo com tamanho do mesmo.

A = Comprimento do eixo de entrada

B = Comprimento do eixo até o anel externo

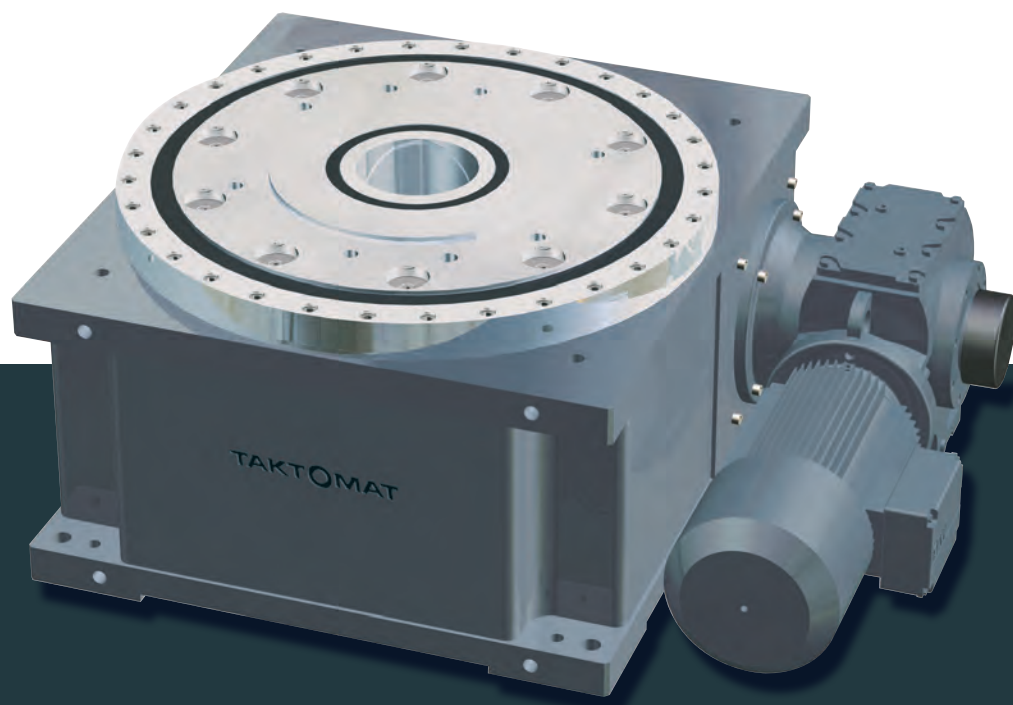
C = Diâmetro do eixo de entrada

D = Altura da coluna central para a superfície de apoio na flange de saída, dimensão standard é -0,5mm

E = Flange para fixação é opcional

RT500 – A caixa de força

Possibilita montagem de acessórios de até Ø 4500 mm. Aplicações em linhas de montagem para produtos pesados e de grande porte: Solda, rebitagem, montagem, impressão, etiquetagem e operação de usinagem de peças leves. Para aplicações em linhas de montagem, indústria automotiva e indústrias cerâmicas.



RT500 Especificações técnicas

Principais dimensões

Flange da Saída Ø [mm]	560
Altura total (rosca do flange de saída na superfície) [mm]	420
Furo central Ø [mm]	140H8
Máxima dimensão recomendada do disco giratório Ø [mm]	4500
Peso [kg]	600
Número de posicionamentos	2,3,4,6,8,10,12,16,20,24,30,36
Outras quantidades sob demanda do cliente	

Unidades Padrão

Motor	Kobold/SEW
Redutor	SAF77-97
Tamanho	IEC90-132
Tensão [V]	230/400
Potência [kW]	1,5-5,5

Precisão

Precisão de posicionamento *	
Precisão no flange de saída Ø [mm]	±0,018
Em angular em segundos ["]	±15
Desvio axial no came Ø [mm]	0,01
Concentricidade Ø [mm]	0,01

Carga no flange de saída

Força Axial Fa [kN]	84
Força Radial Fr [kN]	49
Momento de inclinação Mk [kNm]	22

Versão reforçada

Momento de inclinação Mk [kNm]	40
--------------------------------	----

Carga no furo central

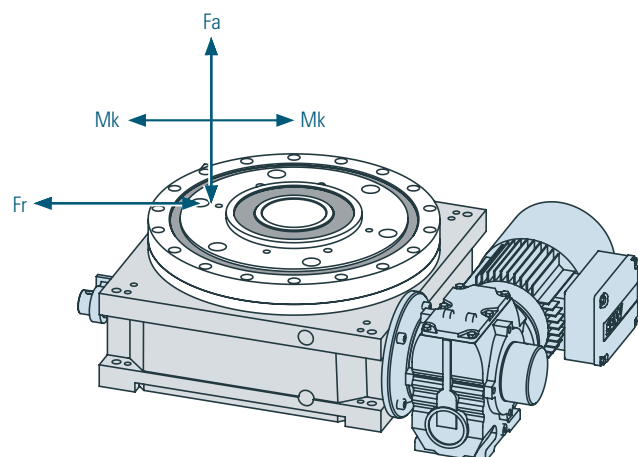
Força Axial Fa [kN]	60
Momento de Inclinação Mk [kNm]	7,8

Numero máximo de ciclos [1/min]	105
---------------------------------	-----

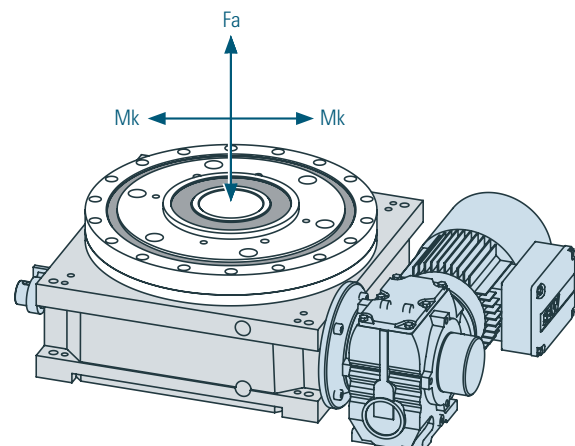
Giro sentido horário, anti-horário e reverso

Posição de montagem horizontal, vertical e invertido

Cargas no eixo de saída



Carga no furo central



* A precisão melhora entre 5" e 8" quando utilizado 16 ou mais posicionamentos

RT500 Tabela de cargas

Velocidade		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
n														
2	t			1,07	1,52	1,87	2,13	2,37	2,90	3,33	4,27	5,73	6,84	9,70
	J			199,50	407,14	614,03	798,00	985,18	1479,57	1948,23	3191,99	5766,54	8197,70	16487,53
3	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			378,28	772,00	1164,30	1513,12	1868,05	2805,49	3694,15	6052,49	10934,23	15544,07	31262,85
4	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			586,43	1196,80	1804,96	2345,73	2895,96	4349,23	5726,87	9382,91	16950,86	24097,30	48465,44
5	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			858,29	1751,61	2641,70	3433,16	4238,47	6365,44	8381,73	13732,63	24808,91	35268,29	70932,99
6	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			1107,97	2261,17	3410,20	4431,89	5471,47	8217,20	10820,05	17727,56	32026,03	45528,13	91567,99
8	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			1608,38	3282,41	4950,39	6433,53	7942,63	11928,44	15706,85	25734,11	46490,39	66090,63	132924,10
10	t			0,90	1,29	1,58	1,80	2,00	2,45	2,81	3,60	4,84	5,77	8,18
	J			1670,80	3409,80	5142,51	6683,21	8250,88	12391,38	16316,43	26732,84	48294,67	68655,59	138082,85
12	t			0,90	1,29	1,58	1,80	2,00	2,45	2,81	3,60	4,84	5,77	8,18
	J			2068,58	4221,58	6366,81	8274,31	10215,19	15341,44	20200,94	33097,23	59792,36	85000,68	170956,75
16	t		0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J		1293,71	1951,12	2535,67	3130,46	4701,41	6190,61	10142,70	18323,47	26048,60			
20	t	0,45	0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J	835,40	1704,90	3341,61	4125,44	6195,69	8158,22	13366,42	24147,34	34327,80	69041,43			
24	t	0,45	0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J	1034,29	2110,79	4137,15	5107,60	7670,72	10100,47	16548,61	29896,18	42500,34	85478,37			
30	t	0,45	0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J	1328,37	2710,95	5313,46	6559,83	9851,72	12972,32	21253,85	38396,50	54584,38	109782,27			
36	t	0,43	0,53	0,60	0,67	0,82	0,94	1,20	1,61	1,92	2,73			
	J	1407,19	2122,27	2758,10	3405,06	5113,81	6733,65	11032,41	19930,79	28333,56	56985,58			

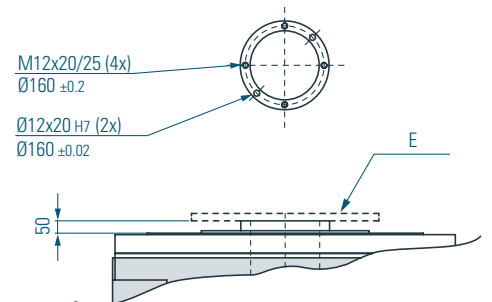
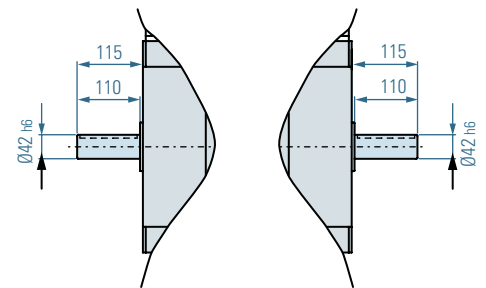
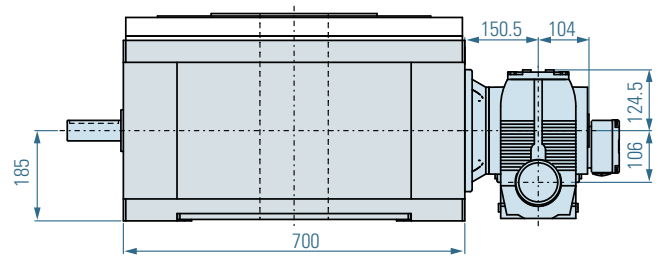
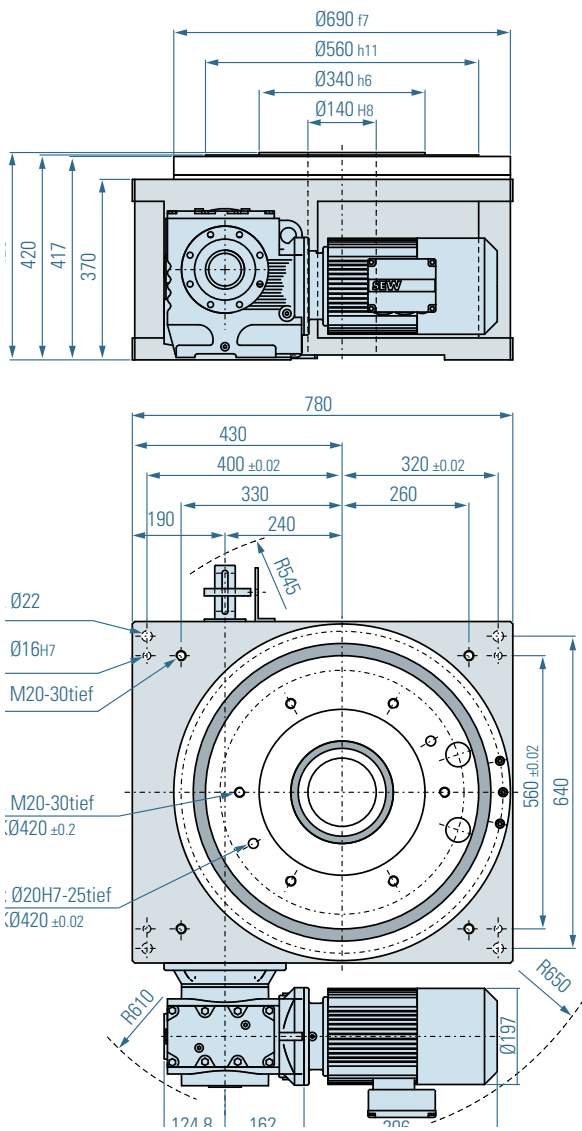
n = Número de posicionamentos (Quantidade de paradas/360 - giros do flange de saída)

J = Momento de Inércia (Disco giratório + dispositivos e peças) em Kgm²

t = Tempo de ciclo em segundos

Para n=16 o flange/eixo de saída gira 2 vezes para cada volta do came.

Con n=36 o flange/eixo de saída gira 3 vezes para cada volta do came.



RT500 Dimensões

* Dimensões dependem do motor aplicado

As dimensões aqui mostradas são dimensões standard. O Flange da saída, furo central, alojamentos, furos e a conexão com o motor podem ser modificadas de acordo com a necessidade do cliente.

A furo central também poder ser projetado como flange.

Se você deseja fazer furos adicionais, por favor consulte-nos à respeito da profundidade de corte aceitável.

⚠ Cuidado! Não fazer furos passantes.

⚠ Por favor, note que o espaço para a montagem do morto ira varia de acordo com tamanho do mesmo.

A = Comprimento do eixo de entrada

B = Comprimento do eixo até o anel externo

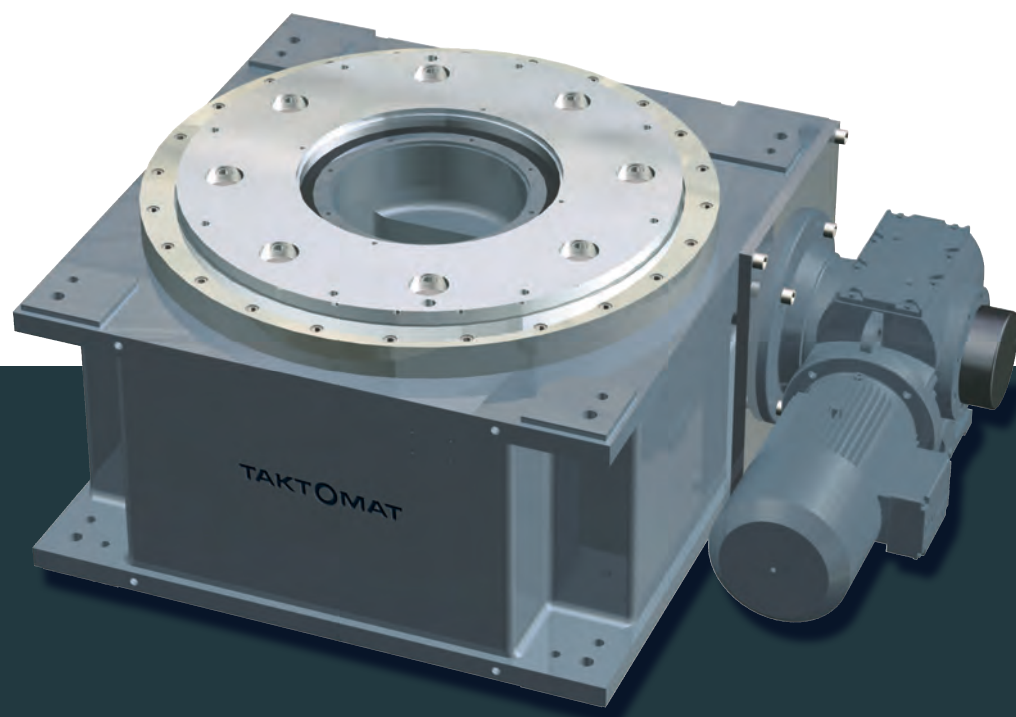
C = Diâmetro do eixo de entrada

D = Altura da coluna central para a superfície de apoio na flange de saída, dimensão standard é -0,5mm

E = Flange para fixação é opcional

RT630 – O Poderoso

Possibilita montagem de acessórios de até Ø 6000 mm. Aplicações em linhas de montagem para produtos pesados e de grande porte: Solda, rebitagem, montagem, impressão, etiquetagem e operação de usinagem de peças leves. Para aplicações em linhas de montagem, indústria automotiva e indústrias cerâmicas.



RT630 Especificações técnicas

Principais dimensões

Flange da Saída Ø [mm]	778
Altura total (rosca do flange de saída na superfície) [mm]	560
Furo central Ø [mm]	250H8
Máxima dimensão recomendada do disco giratório Ø [mm]	6000
Peso [kg]	1600
Número de posicionamentos	2,3,4,6,8,10,12,16,20,24,30,36
Outras quantidades sob demanda do cliente	

Unidades Padrão

Motor	Kobold/SEW
Redutor	SAF87/97
Tamanho	IEC100-132
Tensão [V]	230/400
Potência [kW]	3-7,5

Precisão

Precisão de posicionamento *	
Precisão no flange de saída Ø [mm]	±0,023
Em angular em segundos ["]	±15
Desvio axial no came Ø [mm]	0,01
Concricidade Ø [mm]	0,01

Carga no flange de saída

Força Axial Fa [kN]	145
Força Radial Fr [kN]	86
Momento de inclinação Mk [kNm]	41

Versão reforçada

Momento de inclinação Mk [kNm]	72
--------------------------------	----

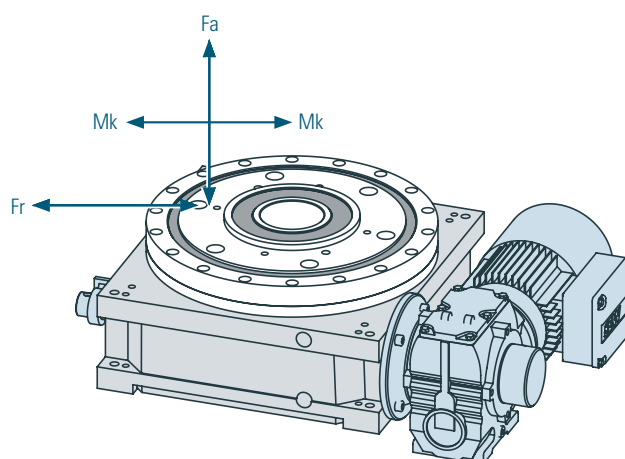
Carga no furo central

Força Axial Fa [kN]	80
Momento de Inclinação Mk [kNm]	9

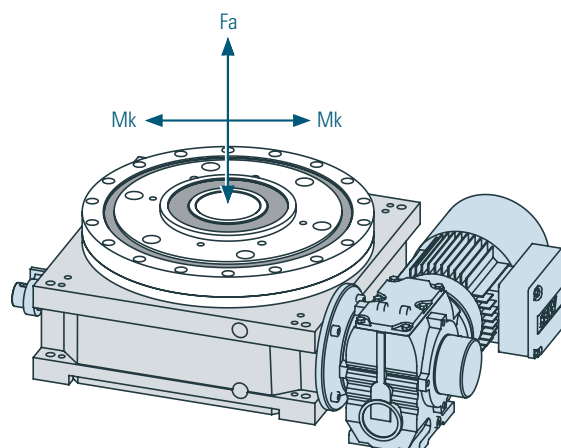
Numero máximo de ciclos [1/min]	105
Giro sentido	horário, anti-horário e reverso
Posição de montagem	horizontal, vertical e invertido

* A precisão melhora entre 5" e 8" quando utilizado 16 ou mais posicionamentos

Cargas no eixo de saída



Carga no furo central



RT630 Tabela de cargas

Velocidade		1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
n														
2	t			1,07	1,52	1,87	2,13	2,37	2,90	3,33	4,27	5,73	6,84	9,70
	J			256	523	789	1026	1266	1900	2504	4102	7411	10535	21189
3	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			485	989	1492	1939	2394	3595	4734	7756	14011	19918	40060
4	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			793,91	1620,22	2443,55	3175,63	3920,53	5887,96	7753,01	12702,53	22947,98	32622,79	65612,25
5	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			1162,81	2373,09	3578,99	4651,25	5742,29	8623,92	11355,60	18605,02	33611,21	47781,62	96100,30
6	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			1514,00	3089,79	4659,89	6055,99	7476,54	11228,46	14785,14	24223,98	43762,25	62212,30	125123,85
8	t			1,00	1,43	1,75	2,00	2,22	2,72	3,13	4,00	5,38	6,41	9,09
	J			2496,54	5094,98	7684,02	9986,15	12328,58	18515,39	24380,25	39944,61	72162,62	102586,21	206325,45
10	t			0,90	1,29	1,58	1,80	2,00	2,45	2,81	3,60	4,84	5,77	8,18
	J			2551,05	5206,22	7851,79	10204,18	12597,76	18919,64	24912,56	40816,74	73738,18	104826,02	210830,25
12	t			0,90	1,29	1,58	1,80	2,00	2,45	2,81	3,60	4,84	5,77	8,18
	J			3094,40	6315,10	9524,15	12377,59	15280,97	22949,37	30218,72	49510,35	89443,78	127153,06	255735,29
16	t		0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J		2128,19	4171,25	5149,70	7733,95	10183,73	16685,02	30142,61	42850,66	86182,95			
20	t	0,45	0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J	1310,24	2673,97	5240,97	6470,34	9717,32	12795,34	20963,89	30142,61	42850,66	86182,95			
24	t	0,45	0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J	1576,73	3217,81	6306,92	7786,32	11693,69	15397,74	25227,66	45575,47	64789,98	130308,18			
30	t	0,45	0,64	0,90	1,00	1,23	1,41	1,80	2,42	2,88	4,09			
	J	1975,48	4031,60	7901,94	9755,48	14651,03	19291,84	31607,75	57101,52	81175,39	163263,17			
36	t	0,43	0,53	0,60	0,67	0,82	0,94	1,20	1,61	1,92	2,73			
	J	2155,62	3251,01	4225,01	5216,06	7833,62	10314,97	16900,05	30531,08	43402,91	87293,65			

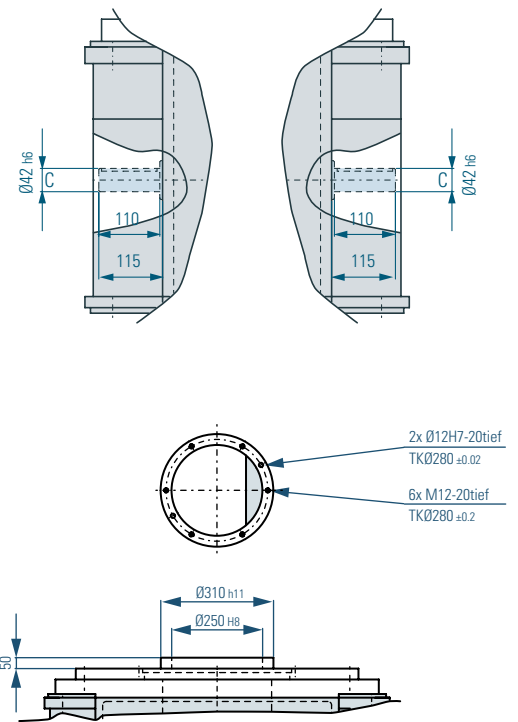
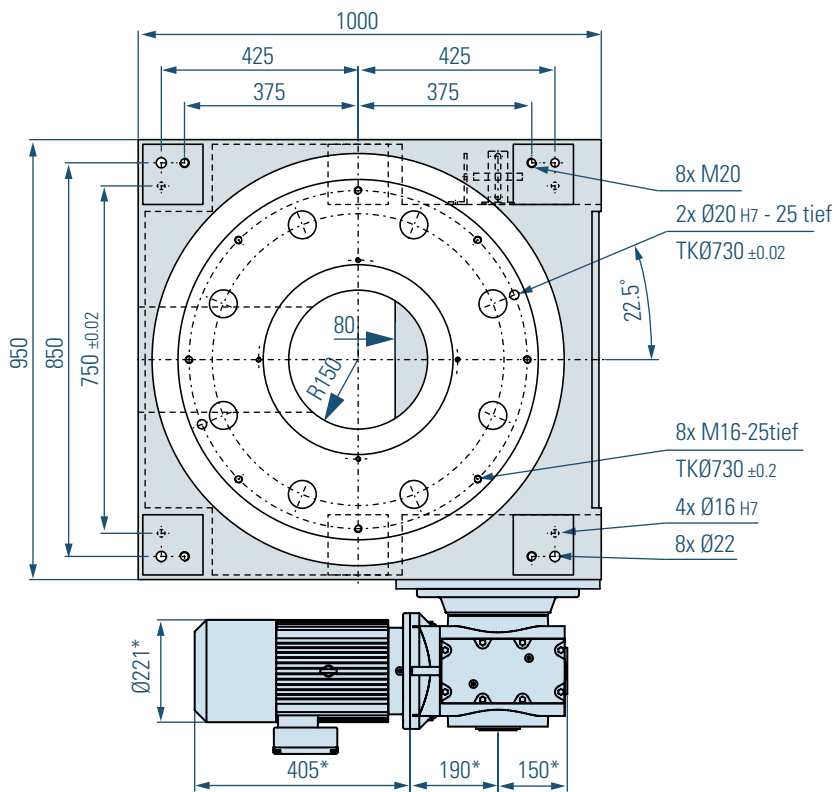
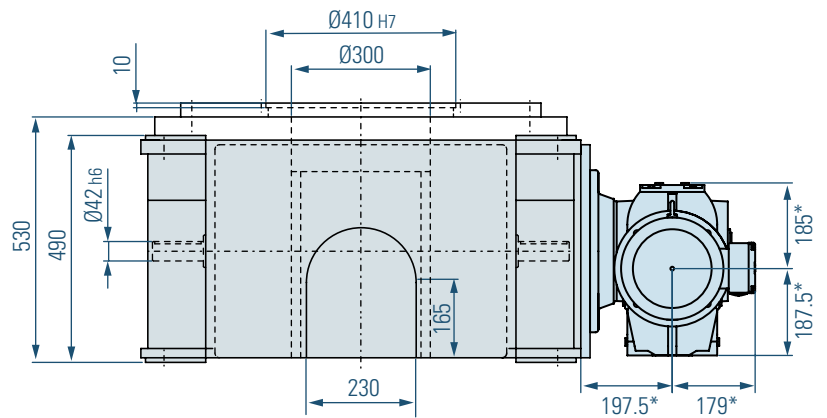
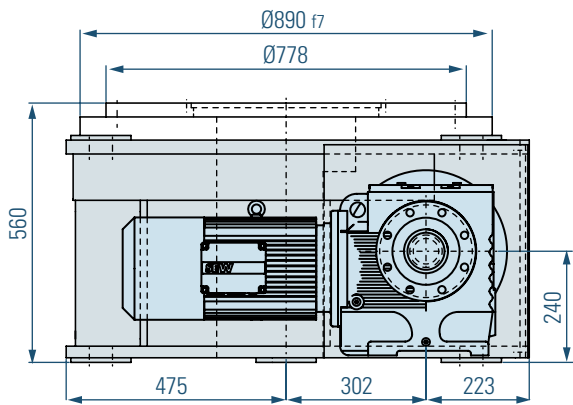
n = Número de posicionamentos (Quantidade de paradas/360 - giros do flange de saída)

J = Momento de Inércia (Disco giratório + dispositivos e peças) em Kgm²

t = Tempo de ciclo em segundos

Para n=16 o flange/eixo de saída gira 2 vezes para cada volta do came.

Con n=36 o flange/eixo de saída gira 3 vezes para cada volta do came.



RT630 Dimensões

* Dimensões dependem do motor aplicado

As dimensões aqui mostradas são dimensões standard. O Flange da saída, furo central, alojamentos, furos e a conexão com o motor podem ser modificadas de acordo com a necessidade do cliente.

A furo central também poder ser projetado como flange.

Se você deseja fazer furos adicionais, por favor consulte-nos à respeito da profundidade de corte aceitável.

⚠ Cuidado! Não fazer furos passantes.

⚠ Por favor, note que o espaço para a montagem do morto ira varia de acordo com tamanho do mesmo.

A = Comprimento do eixo de entrada

B = Comprimento do eixo até o anel externo

C = Diâmetro do eixo de entrada

D = Altura da coluna central para a superfície de apoio na flange de saída, dimensão standard é -0,5mm

E = Flange para fixação é opcional

Requisição e pedido para mesa giratória RT (1)

Empresa _____

E-Mail Endereço _____

Contato _____

Projeto / Pedido. _____

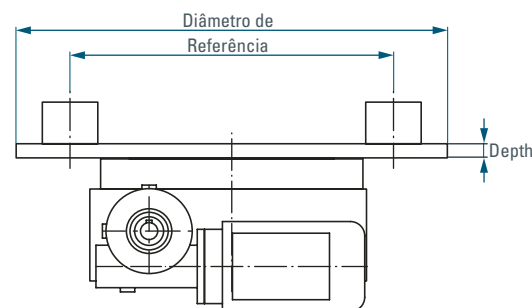
Tel. / Fax _____

Data _____

Disco Giratório Diâmetro [mm] _____
 Espessura [mm] _____
 Material ou peso _____

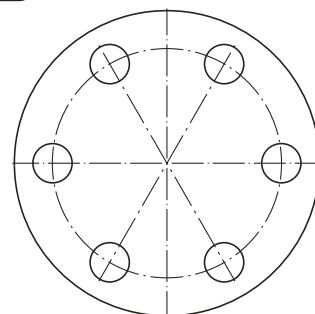
Por favor, visite nosso site www.taktomat.de e faça download de nosso software para cálculo de mesas giratórias.

Dispositivos e Estações
 Quantidade _____
 Massa [kg] _____
 Diâmetro de referência [mm] _____

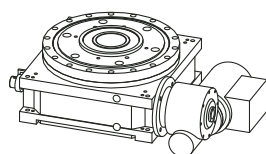


- Modo de parada (Tempo de ciclo fixo, tempo de paro variável)
 Modo Contínuo (Ciclo fixo e tempo de paro)
 Tempo de ciclo requerido [s] _____
 Tempo de paro requerido [s] (Somente modo contínuo) _____
 Número de ciclos [1/min] _____
 Vida útil requerida (ciclo normal 12,000 h) _____

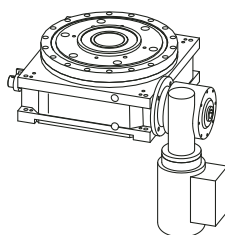
Força e cargas adicionais (Por favor informar detalhes)



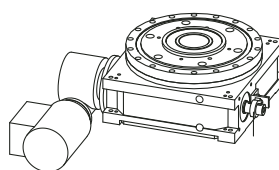
Posições possíveis de montagem do motor



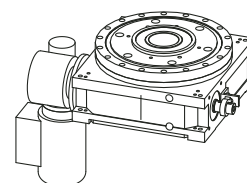
1SL90



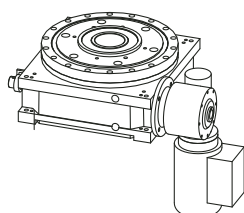
1SL180



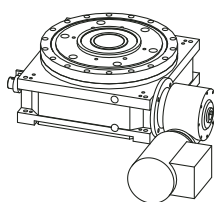
2SL90



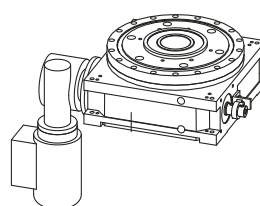
2SL180



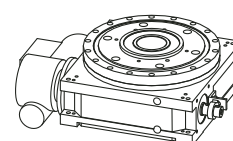
1SR180



1SR270



2SR180



2SR270

Requisição e pedido para mesa giratória RT (2)

Mesa Indexadora

Modelo RT (100-630) _____

Numero de paradas _____

Angulo de indexação fora do padrão (Veja tabela de cargas) _____

Posição de montagem (abaixo) no. _____

Direção de rotação da flange da saída

Horário Anti-horário Reverso

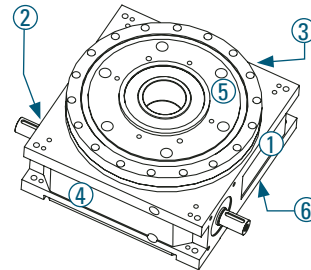
Sentido da curva Direito (padrão) Esquerdo padrão

Coluna Central padrão Sim Não

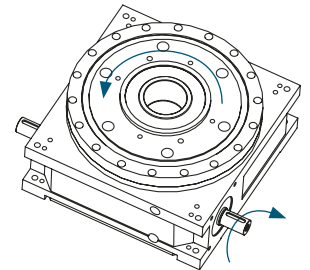
Se Não Estendido por _____ mm

Furo central padrão

Furo central padrão conf. desenho _____



Possíveis posições de montagem



Sentido direito (Padrão)

Motor

Com motor

Posição do motor (veja pagina 1) _____

Terminal box position (see below) _____

Tensão do motor 230/400-50 Hz
Outra tensão _____

Tensão do Freio 24V DC
Outra voltagem _____

Acionamento manual do freio Sim Não

Manivela do motor Sim Não

Embreagem de segurança Sim Não

Informações adicionais (Sensor de temperatura, conector de montagem...)

Sem Motor

Direção de rotação do eixo de entrada _____

Eixo de entrada Ø _____ ; Comprimento _____

Controlador Universal

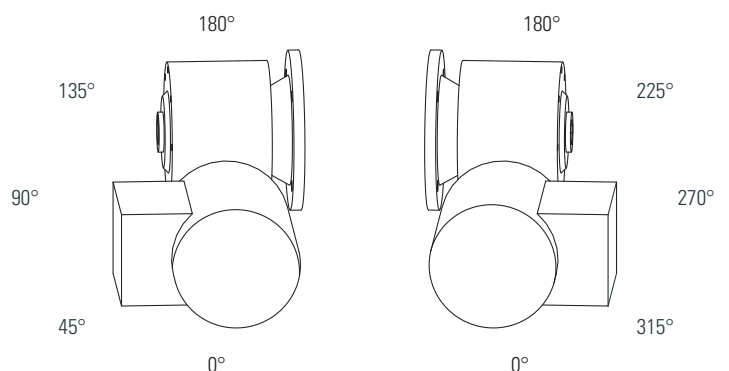
Universal Controller TIC Sim Não

Pintura

Caixa fundida RAL7016 Outro _____

Motor Cor de manufatura Outro _____

Posição do terminal



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