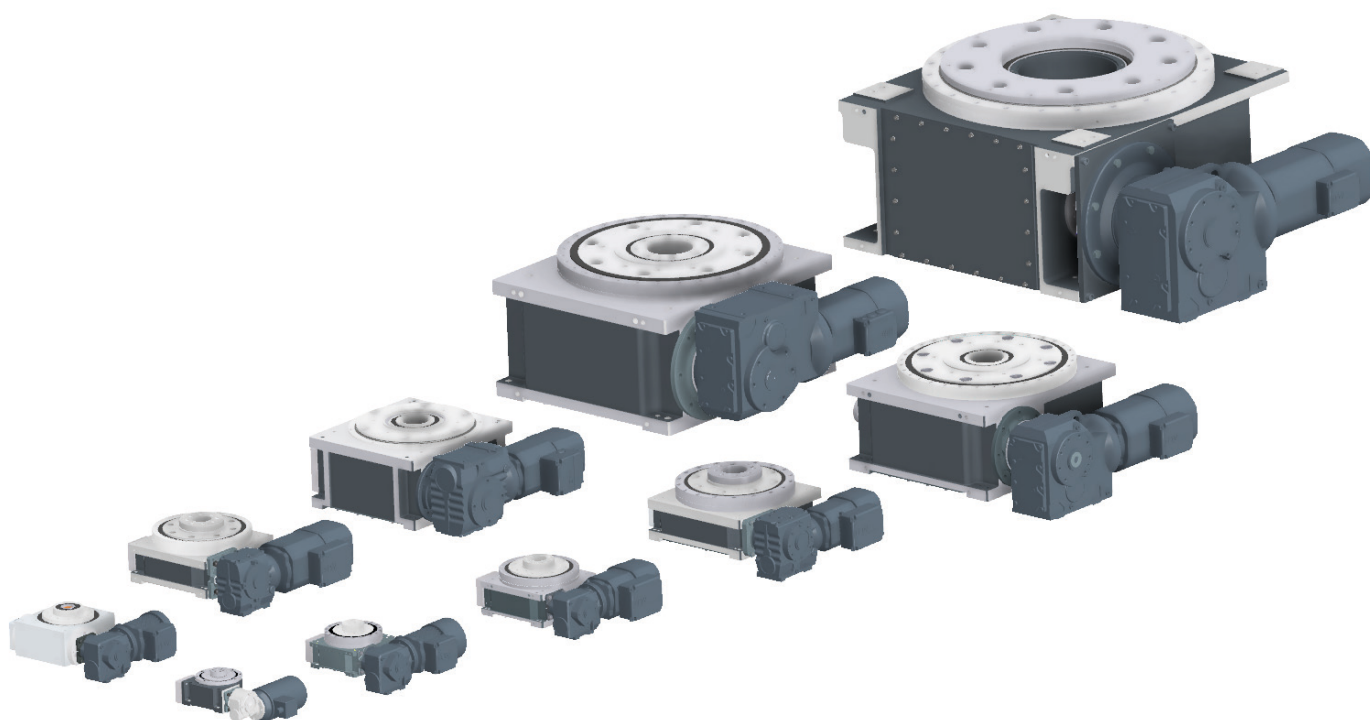


TAKTOMAT

passion for automation

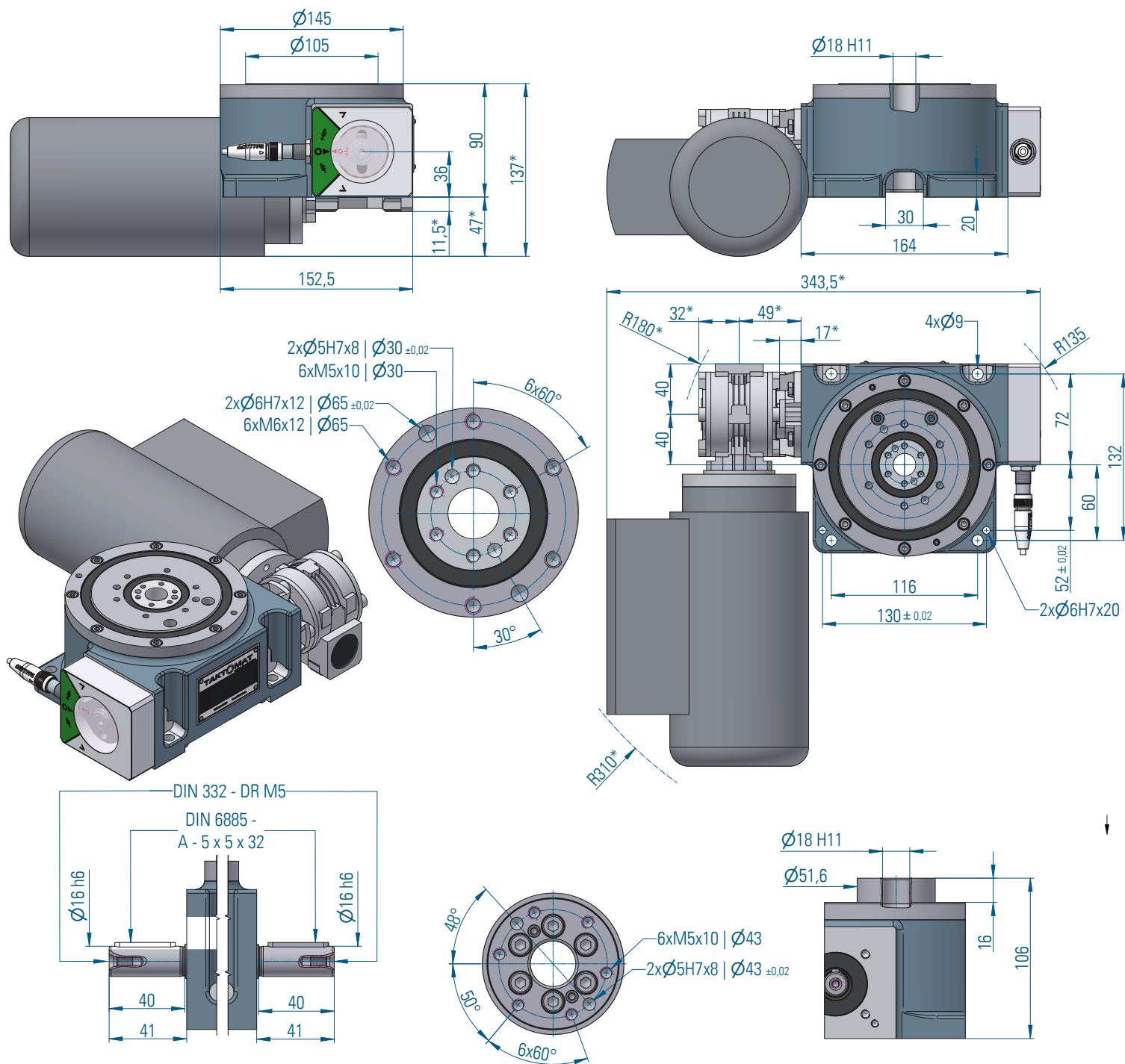


Mesas indexadoras rotativas

Séries de modelos RTX

RTX350

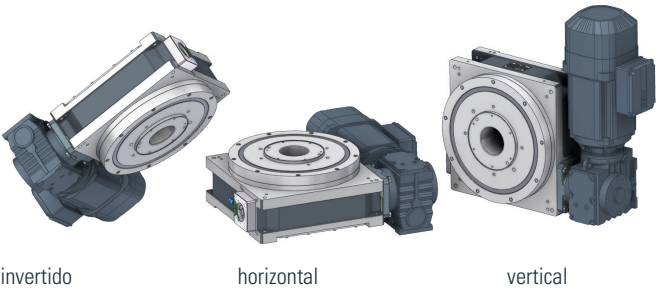
Dimensões Gerais



* essas dimensões dependem do tamanho do acionamento selecionado

RTX350

Posição de Montagem

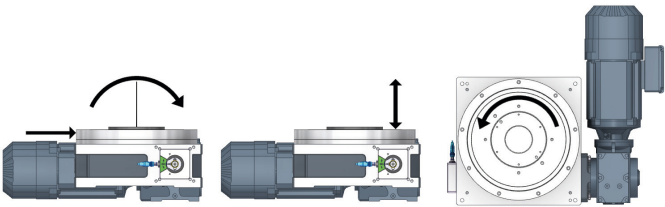


invertido

horizontal

vertical

Carga na flange de saída



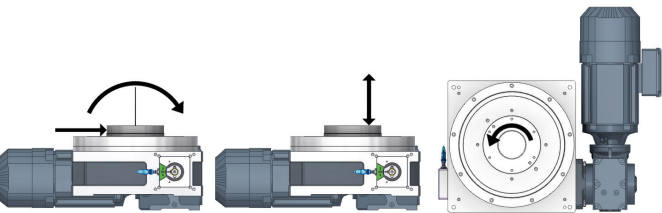
Força Radial F_{rA} [kN] 10

Força Axial F_{aA} [kN] 11

Torque na flange de saída [Nm] 376

Momento flexão M_{kA} [kNm] 0,6

Carga na coluna central



Força Radial F_{rM} [kN] 1,5

Força Axial F_{aM} [kN] 7

Torque na flange de saída [Nm] 10

Momento de flexão M_{kM} [kNm] 0,1

Precisão

Batimento Axial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Batimnto Radial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Precisão de repetibilidade * em Arcseg ["]	± 45

* para aumento da precisão através de componentes especiais selecionáveis.
5"-8" devido ao múltiplos estágios no came de acionamento

Consultar a Taktomat para revisão e confirmação de cálculos para cargas combinadas e possíveis forças de processo.

Dimensões

ϕ Flange de saída	[mm]	105
Altura (entre base de fixação e flange de saída)	[mm]	90
ϕ Furo passante	[mm]	18
ϕ Máx. sugerido do prato de giro	[mm]	600
Peso da mesa aprox.	[kg]	15
Divisões padrões (consultar para outras divisões)	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Acionamentos padrões

Tamanho carcaça Motor		IEC56
Tamanho redutor (distância entre-eixos)		28
Tensão (consultar para outras voltagens)	[V]	230 / 400
Potência	[kW]	0,06 - 0,18

RTX350

Tabela de Carregamento

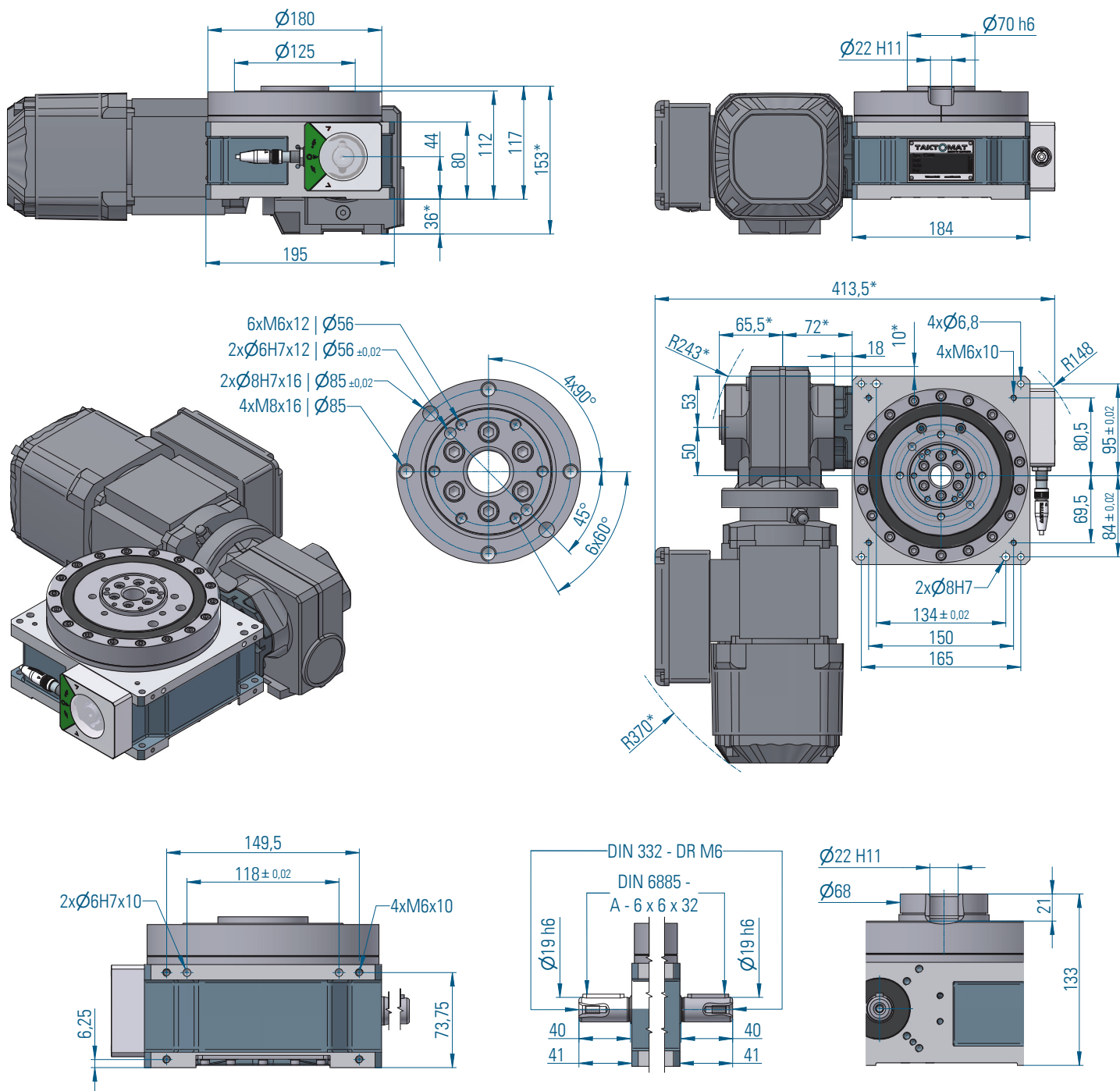
Níveis de velocidade		Nível	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
<div>n = Divisão (Nr. de paradas / 360° revoluções da flange de saída)</div> <div>t = Tempo de giro em [s]</div> <div>J_{Max} = adm. Momento de inércia (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]</div> <div>Sem Motoredutor e Tempo vida útil</div> <div>J_L = Momento de inércia adm. após Tempo de vida útil (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]</div> <div>J = Momento de inércia adm. com Motoredutor (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]</div>	n														
	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		
		J			0,09	0,39	0,34	0,99	3,10	5,47	4,48	8,11	12,79		
	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 _L			1,44	3,67	7,11	15,43	35,06	55,92	79,91	133,50	181,50		
		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		
		J			0,37	1,38	1,29	3,56	10,84	18,93	16,02	28,65	44,66		
	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 _L			2,52	6,42	12,44	26,99	61,31	97,78	139,73	233,45	317,38		
		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 _L			3,60	9,15	17,74	38,48	87,41	139,40	199,20	332,81	452,46		
		J			0,85	3,09	3,02	8,08	24,08	41,77	36,18	64,22	99,24		
	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 _L			5,36	13,62	26,41	57,26	130,07	207,45	296,44	495,26	673,31		
		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 _L			7,25	18,43	35,72	77,46	175,94	280,60	400,97	669,89	910,73		
		J			2,67	9,25	9,54	24,71	71,49	122,93	109,91	193,08	294,83		
	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 _L			8,90	22,64	43,88	95,16	216,14	344,71	492,58	822,95	1110,20		
		J			4,01	13,68	14,38	36,84	105,51	180,86	163,51	286,21	435,24		
	16	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 _L	3,39	8,64	17,61	36,50	71,33	107,05	146,01	228,14	297,99				
		J	0,68	2,28	2,64	6,67	17,60	30,05	27,60	48,07	72,67				
	20	t	0,16	0,24	0,33	0,46	0,64	0,79	0,92	1,15	1,31				
		J _{Max}	5,58	12,57	23,35	45,78	89,47	134,26	183,13	286,14	373,73				
		J _L	4,60	11,69	23,35	45,78	89,47	134,26	183,13	286,14	373,73				
		J	1,11	3,67	4,31	10,78	28,21	48,00	44,55	77,34	116,47				
	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 _L	5,65	14,36	28,07	55,03	107,56	161,41	220,15	344,00	449,30				
		J	1,64	5,39	6,40	15,89	41,34	70,20	65,63	113,68	170,72				
	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 _L	3,36	8,55	16,27	31,90	62,35	93,56	127,62	199,41	260,46				
		J	2,64	8,55	10,29	25,39	62,35	93,56	104,78	181,10	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 _L	10,08	18,71	36,68	74,87	146,76	229,31	299,51						
		J	3,67	4,43	10,91	30,03	45,00	77,68	116,21						

A partir n = 16 Estágio Duplo, significa a flange de saída indexar duas vezes por revolução do came de acionamento

A partir n = 36 Estágio triplo, significa a flange de saída indexar três vezes por revolução do came de acionamento

RTX450

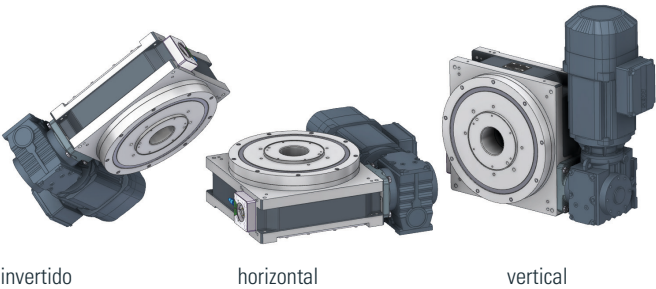
Dimensões Gerais



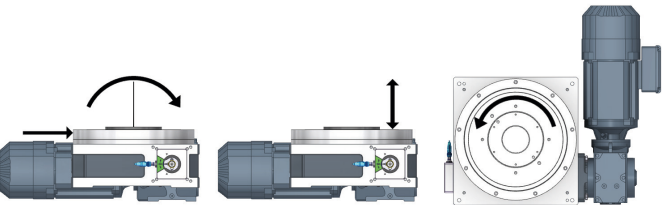
* essas dimensões dependem do tamanho do acionamento selecionado

RTX450

Posição de Montagem

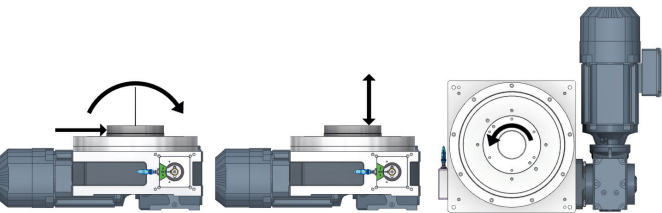


Carga na flange de saída



Força Radial F_{rA} [kN] 17,5 Força Axial F_{aA} [kN] 20 Torque na flange de saída [Nm] 322
Momento flexão M_{kA} [kNm] 1,3

Carga na coluna central



Força Radial F_{rM} [kN] 2,7 Força Axial F_{aM} [kN] 18 Torque na flange de saída [Nm] 77
Momento de flexão M_{kM} [kNm] 0,36

Precisão

Batimento Axial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Batimnto Radial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Precisão de repetibilidade * em Arcseg ["]	± 35

* para aumento da precisão através de componentes especiais selecionáveis.
5"-8" devido ao múltiplos estágios no came de acionamento

Consultar a Taktomat para revisão e confirmação de cálculos para cargas combinadas e possíveis forças de processo.

Dimensões

ϕ Flange de saída	[mm]	125
Altura (entre base de fixação e flange de saída)	[mm]	112
ϕ Furo passante	[mm]	22
ϕ Máx. sugerido do prato de giro	[mm]	800
Peso da mesa aprox.	[kg]	30
Divisões padrões (consultar para outras divisões)	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Acionamentos padrões

Tamanho carcaça Motor		IEC63-71
Tamanho redutor (distância entre-eixos)		37 / 19
Tensão (consultar para outras voltagens)	[V]	230 / 400
Potência	[kW]	0,12 – 1,5

RTX450

Tabela de Carregamento

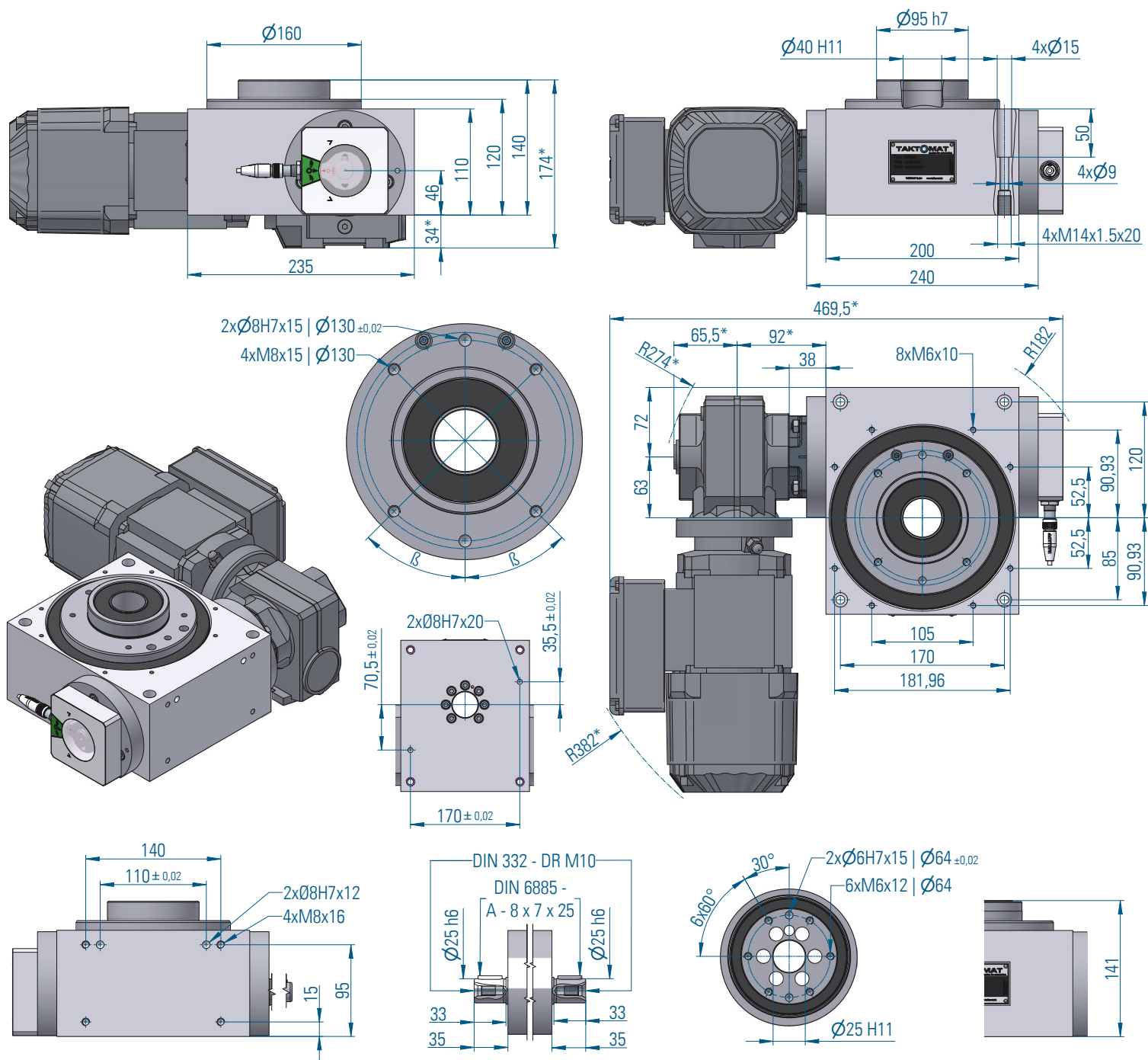
Níveis de velocidade		Nível	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
n = Divisão (Nr. de paradas / 360° revoluções da flange de saída) t = Tempo de giro em [s] J _{Max} = adm. Momento de inércia (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²] Sem Motoredutor e Tempo vida útil J _L = Momento de inércia adm. após Tempo de vida útil (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²] J = Momento de inércia adm. com Motoredutor (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]	n														
	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
		J		0,06	0,59	0,58	1,55	4,05	8,93	21,41	33,11	43,87	51,06	88,55	158,90
	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
		J		0,42	0,86	1,36	4,69	10,26	24,01	32,48	53,63	64,21	93,31	158,50	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
		J		0,47	1,22	2,52	6,77	16,07	33,89	56,04	64,30	72,44	151,11	199,37	243,26
	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
		J		0,67	1,75	2,40	8,57	14,35	38,00	73,33	92,53	114,25	172,34	210,43	383,36
	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
		J		1,04	2,69	3,54	13,16	20,92	59,33	98,11	112,56	165,94	207,30	305,94	556,39
	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
		J	1,05	1,53	3,22	6,53	19,39	36,07	96,85	106,72	176,21	223,92	375,48	552,82	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	
		J	1,38	2,02	3,46	10,53	20,70	48,57	130,42	170,20	280,10	343,83	595,92	798,00	
	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	
		J	1,54	2,19	5,47	13,26	21,93	47,15	124,78	206,36	298,71	364,38	639,80	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	
		J			0,98	3,30	3,91	20,66	45,31	71,13	112,56	157,96	226,51	254,11	
	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	
		J			1,58	5,28	6,35	32,72	71,72	106,69	135,00	162,11	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	
		J			2,34	7,74	9,40	38,11	63,28	112,90	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	
		J			3,75	12,29	15,05	46,23	101,80	141,19	205,44	263,40	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	

A partir n = 16 Estágio Duplo, significa a flange de saída indexar duas vezes por revolução do came de acionamento

A partir n = 36 Estágio triplo, significa a flange de saída indexar três vezes por revolução do came de acionamento

RTX550

Dimensões Gerais



Posição da furação de fixação na flange de saída

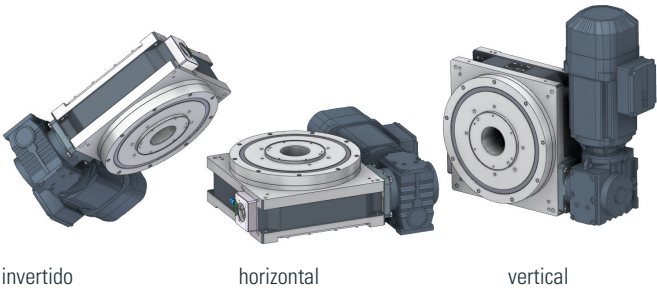
Divisões	Quantidade de roletes	Ângulo β	Furo de ajuste deslocado
2; 4; 6; 8; 16	6-8	45°	—
3	9	30°	unidirecional em 10° anti-horário
5; 10	10	36°	—
12; 36	12	30°	—

Outras divisões encontram-se no nosso site em ficha técnica RTF/RTX550.

* essas dimensões dependem do tamanho do acionamento selecionado

RTX550

Posição de Montagem

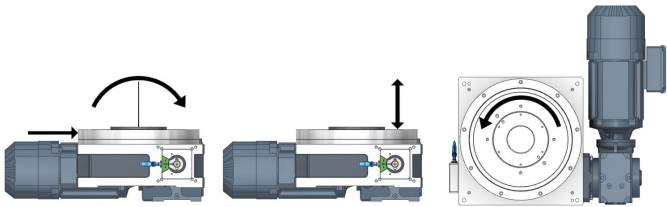


invertido

horizontal

vertical

Carga na flange de saída



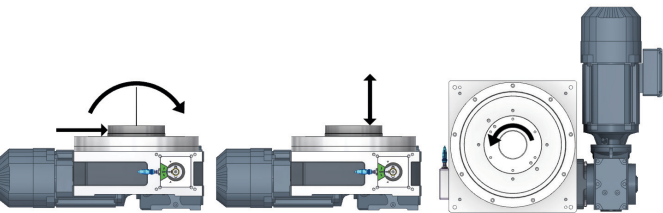
Força Radial F_{rA} [kN] 23

Força Axial F_{aA} [kN] 18,4

Torque na flange de saída [Nm] 508

Momento flexão M_{kA} [kNm] 1,0

Carga na coluna central



Força Radial F_{rM} [kN] 2,7

Força Axial F_{aM} [kN] 18

Torque na flange de saída [Nm] 77

Momento de flexão M_{kM} [kNm] 0,36

Precisão

Batimento Axial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,015
Batimnto Radial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,015
Precisão de repetibilidade * em Arcseg ["]	± 30

* para aumento da precisão através de componentes especiais selecionáveis.
5"-8" devido ao múltiplos estágios no came de acionamento

Consultar a Taktomat para revisão e confirmação de cálculos para cargas combinadas e possíveis forças de processo.

Dimensões

ϕ Flange de saída	[mm]	160
Altura (entre base de fixação e flange de saída)	[mm]	120
ϕ Furo passante	[mm]	40
ϕ Máx. sugerido do prato de giro	[mm]	1000
Peso da mesa aprox.	[kg]	24
Divisões padrões (consultar para outras divisões)	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Acionamentos padrões

Tamanho carcaça Motor		IEC63 - 71
Tamanho redutor (distância entre-eixos)		37 / 19
Tensão (consultar para outras voltagens)	[V]	230 / 400
Potência	[kW]	0,12 – 1,5

RTX550

Tabela de Carregamento

Níveis de velocidade

n = Divisão (Nr. de paradas / 360°
revoluções da flange de saída)

t = Tempo de giro em [s]

J_{Max} = adm. Momento de inércia

(Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kg·m²]

Sem Motoredutor e Tempo vida útil

J_L = Momento de inércia adm. após Tempo de vida útil

(Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kg·m²]

J = Momento de inércia adm. com Motoredutor

(Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kg·m²]

Nível	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
n													
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		
J			0,36	2,28	3,30	7,33	19,76	31,58	41,58	45,47	105,27		
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			
J			0,32	5,72	12,26	21,42	26,52	59,90	64,55	98,52			
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			
J		2,01	1,45	2,43	11,69	25,86	67,45	107,25	162,18	239,92			
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			
J		3,00	5,83	12,80	18,82	67,79	106,98	149,62	220,82	334,25			
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			
J		4,48	8,15	17,75	26,23	57,87	147,27	222,49	377,35	520,14			
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					
J		7,62	6,81	11,75	48,72	107,33	267,99	404,90					
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					
J		7,69	8,71	18,39	54,47	73,29	150,52	252,95					
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						
J		6,61	13,35	27,72	76,44	111,12	225,39						
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						
J	3,00	12,91	19,61	43,08	102,90	161,35	249,28						
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						
J	4,96	12,49	31,56	69,27	102,54	172,78	249,74						
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						
J	7,40	18,48	46,38	101,73	160,79	191,29	299,96						
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						
J	11,98	29,62	67,89	98,10	148,04	234,82	366,41						
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					
J	3,38	8,88	31,69	69,46	107,19	130,89	175,76	286,77					

A partir n = 16 Estágio Duplo, significa
a flange de saída indexar duas vezes por
revolução do came de acionamento

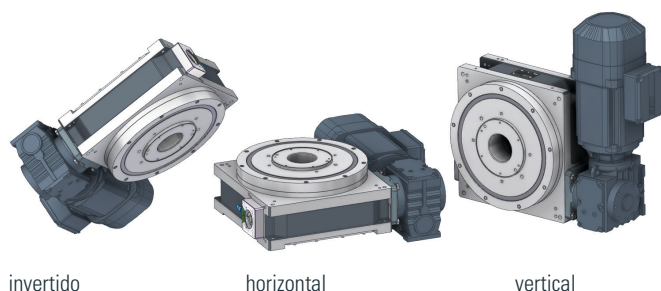
A partir n = 36 Estágio triplo, significa
a flange de saída indexar três vezes por
revolução do came de acionamento

Dimensões Gerais



RTX650

Posição de Montagem

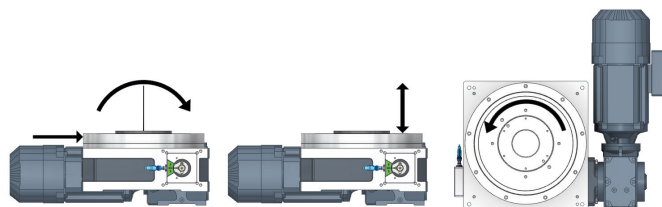


invertido

horizontal

vertical

Carga na flange de saída



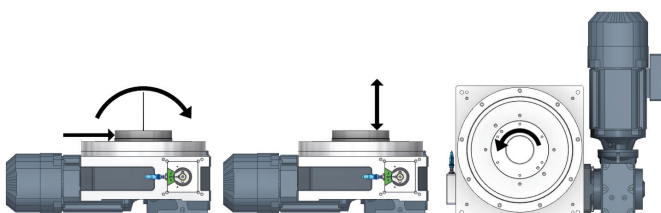
Força Radial F_{rA} [kN] 20

Força Axial F_{aA} [kN] 22,5

Torque na flange de saída [Nm] 833

Momento flexão M_{kA} [kNm] 2,3

Carga na coluna central



Força Radial F_{rM} [kN] 4,1

Força Axial F_{aM} [kN] 14

Torque na flange de saída [Nm] 170

Momento de flexão M_{kM} [kNm] 0,85

Precisão

Batimento Axial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Batimento Radial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Precisão de repetibilidade * em Arcseg ["]	± 25

* para aumento da precisão através de componentes especiais selecionáveis.
5"-8" devido ao múltiplos estágios no came de acionamento

Consultar a Taktomat para revisão e confirmação de cálculos para cargas combinadas e possíveis forças de processo.

Dimensões

ϕ Flange de saída	[mm]	185
Altura (entre base de fixação e flange de saída)	[mm]	140
ϕ Furo passante	[mm]	50
ϕ Máx. sugerido do prato de giro	[mm]	1300
Peso da mesa aprox.	[kg]	38
Divisões padrões (consultar para outras divisões)	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Acionamentos padrões

Tamanho carcaça Motor		IEC71 / 80
Tamanho redutor (distância entre-eixos)		37 / 19
Tensão (consultar para outras voltagens)	[V]	230 / 400
Potência	[kW]	0,12 – 1,5

RTX650

Tabela de Carregamento

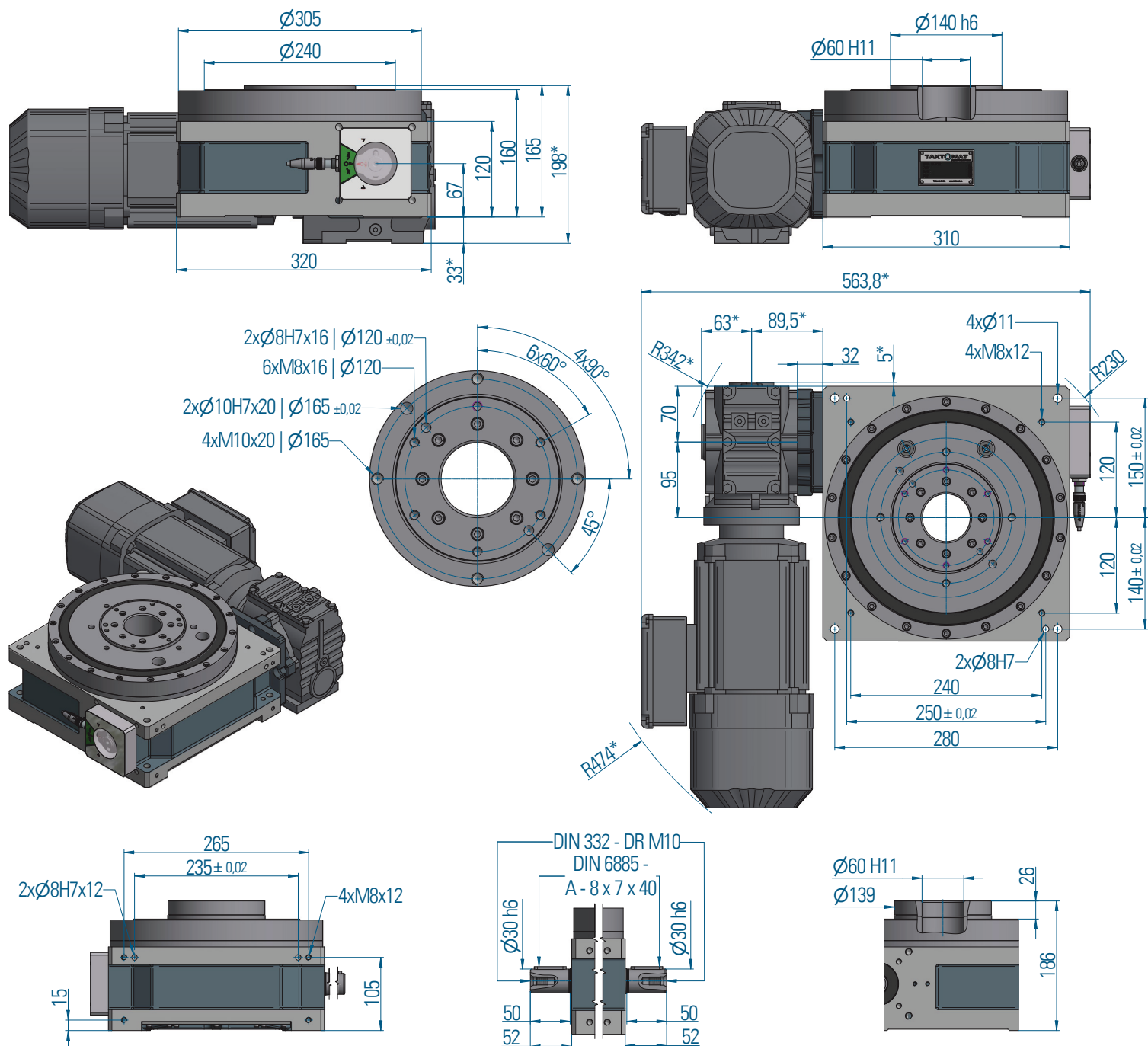
Níveis de velocidade		Nível	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
<div>n = Divisão (Nr. de paradas / 360° revoluções da flange de saída)</div> <div>t = Tempo de giro em [s]</div> <div>J_{Max} = adm. Momento de inércia (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]</div> <div>Sem Motoredutor e Tempo vida útil</div> <div>J_L = Momento de inércia adm. após Tempo de vida útil (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]</div> <div>J = Momento de inércia adm. com Motoredutor (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]</div>	n														
	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

A partir n = 16 Estágio Duplo, significa a flange de saída indexar duas vezes por revolução do came de acionamento

A partir n = 36 Estágio triplo, significa a flange de saída indexar três vezes por revolução do came de acionamento

RTX750

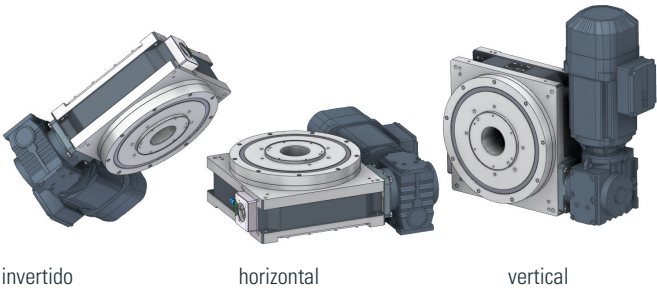
Dimensões Gerais



* essas dimensões dependem do tamanho do acionamento selecionado

RTX750

Posição de Montagem

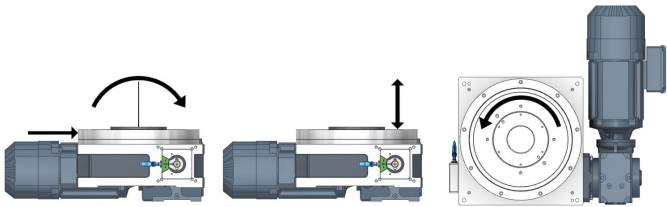


invertido

horizontal

vertical

Carga na flange de saída



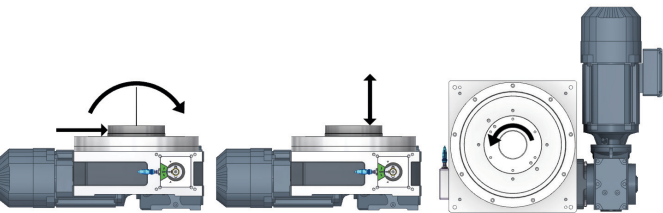
Força Radial F_{rA} [kN] 20

Força Axial F_{aA} [kN] 25

Torque na flange de saída [Nm] 1063

Momento flexão M_{kA} [kNm] 2,9

Carga na coluna central



Força Radial F_{rM} [kN] 3,8

Força Axial F_{aM} [kN] 15

Torque na flange de saída [Nm] 200

Momento de flexão M_{kM} [kNm] 0,95

Precisão

Batimento Axial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Batimnto Radial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Precisão de repetibilidade * em Arcseg ["]	± 20

* para aumento da precisão através de componentes especiais selecionáveis.
5"-8" devido ao múltiplos estágios no came de acionamento

Consultar a Taktomat para revisão e confirmação de cálculos para cargas combinadas e possíveis forças de processo.

Dimensões

ϕ Flange de saída	[mm]	240
Altura (entre base de fixação e flange de saída)	[mm]	160
ϕ Furo passante	[mm]	60
ϕ Máx. sugerido do prato de giro	[mm]	1800
Peso da mesa aprox.	[kg]	85
Divisões padrões (consultar para outras divisões)	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Acionamentos padrões

Tamanho carcaça Motor		IEC71 / 80
Tamanho redutor (distância entre-eixos)		47 / 57
Tensão (consultar para outras voltagens)	[V]	230 / 400
Potência	[kW]	0,18 – 2,2

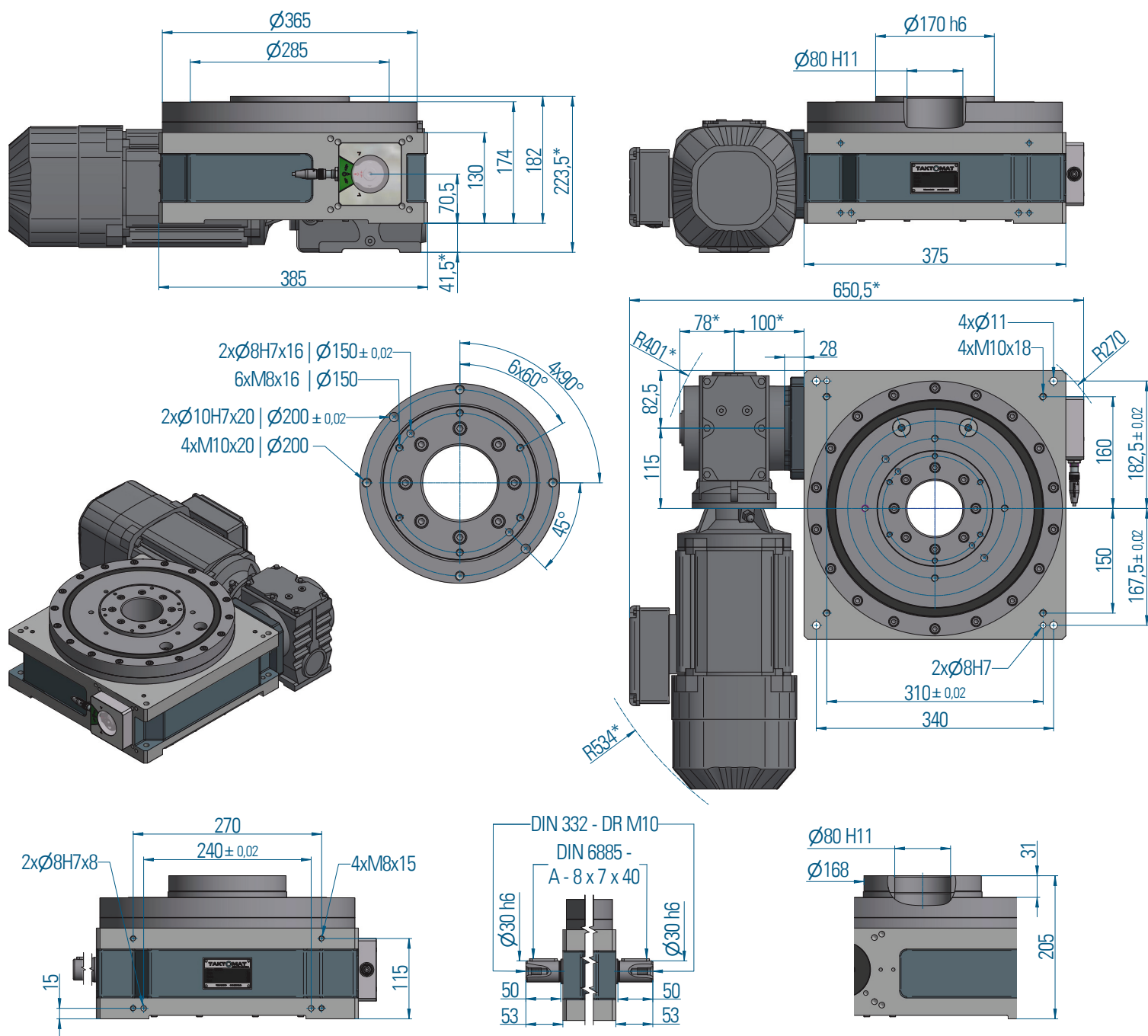
RTX750

Tabela de Carregamento

Níveis de velocidade		Nível	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13
n = Divisão (Nr. de paradas / 360° revoluções da flange de saída) t = Tempo de giro em [s] J _{Max} = adm. Momento de inércia (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²] Sem Motoredutor e Tempo vida útil J _L = Momento de inércia adm. após Tempo de vida útil (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²] J = Momento de inércia adm. com Motoredutor (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]	n														
	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
		J			0,22	3,73	8,70	20,65	32,97	43,89	89,27	108,55	210,89	198,33	329,68
	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
		J			0,68	5,49	17,73	44,55	75,10	139,70	154,13	167,76	203,45	212,79	748,53
	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
		J			1,05	7,76	23,64	27,21	30,17	48,30	60,40	282,02	296,01	665,27	1042,05
A partir n = 16 Estágio Duplo, significa a flange de saída indexar duas vezes por revolução do came de acionamento	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
		J			4,42	12,38	15,84	43,16	118,23	181,14	338,61	388,66	467,27	971,21	1640,19
	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
		J			4,51	18,12	42,16	62,98	202,58	263,35	463,50	499,89	679,15	1031,46	2377,78
	8	t			0,32	0,50	0,62	0,90	1,36	1,61	1,72	1,99	2,44	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
		J			3,41	14,90	18,82	20,70	134,09	148,00	184,92	285,13	444,50	1258,35	2867,23
A partir n = 16 Estágio triplo, significa a flange de saída indexar três vezes por revolução do came de acionamento	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	
		J			5,83	15,76	31,11	55,54	90,66	242,26	301,53	462,25	719,86	2004,02	
	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	
		J			2,72	13,75	46,84	55,81	137,74	362,13	449,40	685,85	1067,19	2931,55	
	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	1092,65	2025,85		
		J _L	10,35	21,69	46,96	105,19	190,98	292,65	389,52	509,60	871,03	1092,65	2025,85		
		J	2,58	1,7	7,96	22,47	39,45	76,01	115,32	249,13	701,43	973,6	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		
		J	4,3	6,95	13,24	26,75	64,43	76,6	116,31	196,99	767,59	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		
		J	6,45	3,01	19,87	27,01	59,93	114,59	173,16	291,39	1118,22	1526,05	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		
		J	1,96	5,36	32,27	65,3	97,94	185,59	279,26	467,15	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		
		J	1,46	3,61	19,5	42,53	80,27	120,54	201,03	353,4	550,44	802,71	3629,7		

RTX900

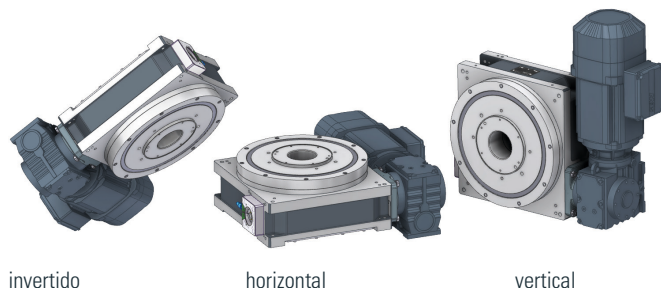
Dimensões Gerais



* essas dimensões dependem do tamanho do acionamento selecionado

RTX900

Posição de Montagem

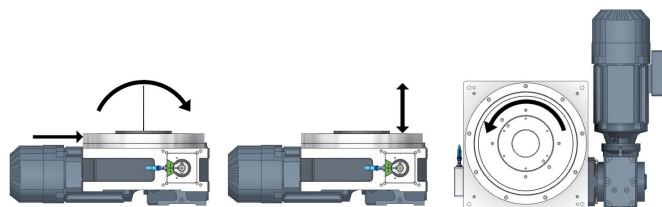


invertido

horizontal

vertical

Carga na flange de saída



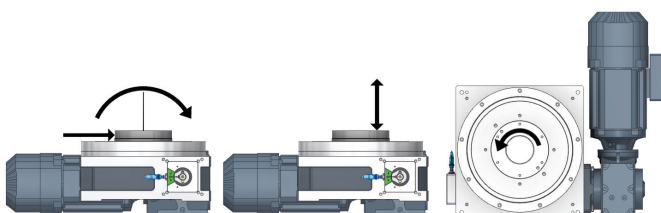
Força Radial F_{rA} [kN] 22,5

Força Axial F_{aA} [kN] 25

Torque na flange de saída [Nm] 1572

Momento flexão M_{kA} [kNm] 3,5

Carga na coluna central



Força Radial F_{rM} [kN] 7

Força Axial F_{aM} [kN] 25

Torque na flange de saída [Nm] 450

Momento de flexão M_{kM} [kNm] 2,2

Precisão

Batimento Axial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Batimento Radial sobre a flange de saída ϕ [mm]	0,01
Precisão de repetibilidade * em Arcseg ["]	± 16

* para aumento da precisão através de componentes especiais selecionáveis.
5"-8" devido ao múltiplos estágios no came de acionamento

Consultar a Taktomat para revisão e confirmação de cálculos para cargas combinadas e possíveis forças de processo.

Dimensões

ϕ Flange de saída	[mm]	285
Altura (entre base de fixação e flange de saída)	[mm]	174
ϕ Furo passante	[mm]	80
ϕ Máx. sugerido do prato de giro	[mm]	2200
Peso da mesa aprox.	[kg]	125
Divisões padrões (consultar para outras divisões)	n	2, 3, 4, 6, 8, 10, 12, 16, 20, 24, 30, 36

Acionamentos padrões

Tamanho carcaça Motor		IEC71 / 90
Tamanho redutor (distância entre-eixos)		47 / 57
Tensão (consultar para outras voltagens)	[V]	230 / 400
Potência	[kW]	0,25 – 3

RTX900

Tabela de Carregamento

Níveis de velocidade		Nível	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	
n = Divisão (Nr. de paradas / 360° revoluções da flange de saída) t = Tempo de giro em [s] J _{Max} = adm. Momento de inércia (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²] Sem Moto redutor e Tempo vida útil J _L = Momento de inércia adm. após Tempo de vida útil (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²] J = Momento de inércia adm. com Moto redutor (Estrutura + Dispositivo e Produto) em [Kgm²]	n															
	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			
		J	0,14	0,61	6,58	12,60	25,14	49,80	76,57	198,34	284,24	390,54	539,37			
	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			
		J	0,72	2,63	4,28	13,66	31,27	51,61	102,68	173,68	224,32	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			
		J	0,59	7,01	8,85	20,74	104,72	136,37	169,34	258,87	405,35	947,13	1081,23			
	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			
J		1,12	6,59	10,60	17,03	28,68	118,41	148,04	232,18	276,64	333,49	794,00				
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				
	J	1,89	3,82	7,73	25,97	44,02	71,69	92,06	340,98	408,53	554,55	1165,34				
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				
	J	2,14	7,99	16,05	50,55	86,57	142,25	180,58	285,15	490,78	916,40	1343,44				
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					
	J	4,16	13,98	28,00	44,85	146,11	241,64	476,55	1006,27	1225,58	1484,27					
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					
	J	6,93	21,88	43,82	71,31	223,47	777,15	961,41	1142,81	1815,01	2200,78					
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					
	J		2,52	36,17	69,49	41,39	81,30	124,48	206,76	369,77	1172,11					
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					
	J		2,94	20,97	27,74	69,59	108,70	311,54	751,28	1204,99	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					
	J		5,01	8,01	42,17	105,20	240,76	304,40	498,33	875,07	1347,35					
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					
	J		8,99	93,20	257,40	507,50	832,38	915,02	1469,77	1394,57	1530,10					
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				
	J			39,84	109,95	74,69	141,04	391,48	634,29	1019,66	1397,65	2358,96				
A partir n = 36 Estágio triplo, significa a flange de saída indexar três vezes por revolução do came de acionamento																



RTX Formulário de Orçamento e Pedido para Mesas Indexadoras RTX (1) – V1

Empresa _____

Contato _____

Telefone / Fax _____

Projeto- / Nr. Pedido _____

Nr.Cotação _____

Data _____

Disco de Giro / Diâmetro / Medidas [mm] _____

Estrutura Espessura [mm] _____

Material ou informar Peso _____

Dispositivos e

Peça Quantidade _____

Peso/Estação [kg] _____

Diâmetro Centro de Gravidade [mm] _____

☐ Operação Start-Stop (Tempo de giro fixo, Tempo de Processo variável)

☐ Operação contínua (Tempo de giro e processo fixos)

Tempo de giro desejado [s] _____

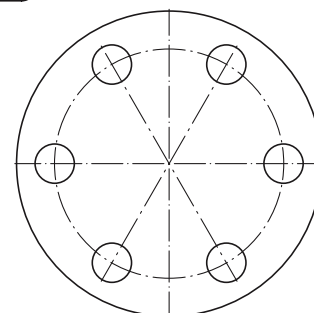
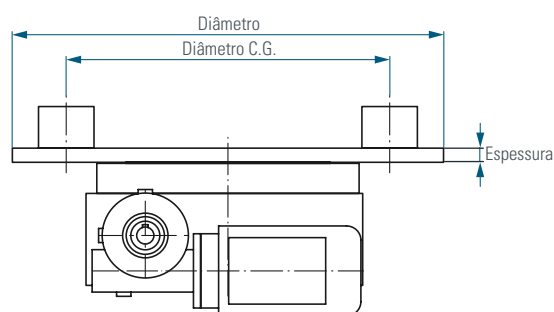
Tempo de processo desejado [s] (somente para contínuo) _____

Ciclagem [1/min] _____

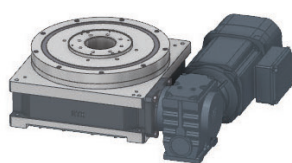
Vida útil desejada (ciclagem nominal, normal 12.000 h)

☐ Força e carregamentos adicionais (favor descrever)

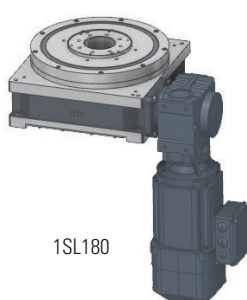
Para calcular os dados da mesa rotativa, oferecemos um programa de cálculo para download em nosso site www.taktomat.de!



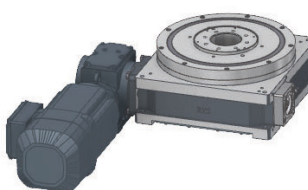
Possíveis posições de montagem do acionamento



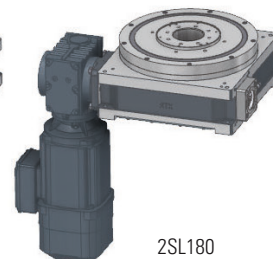
1SL90



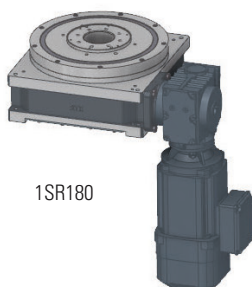
1SL180



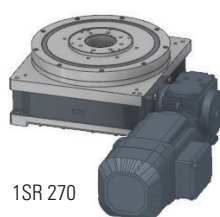
2SL90



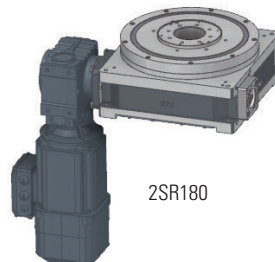
2SL180



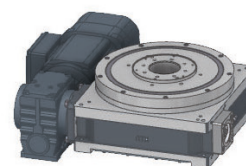
1SR180



1SR 270



2SR180



2SR270

RTX

Formulário de Orçamento e Pedido para Mesas Indexadoras RTX (2) – V1

Mesa Indexadora

Tamanho RTX (350-900) _____

Número de divisões _____

Ângulo de indexação diferentes do padrão (veja tabela de carregamento)

Posição de instalação (lado da fixação) Nr. _____

Sentido giro flange de saída

☐ Horário ☐ Anti-Horário ☐ Reversível

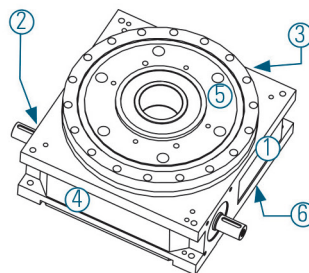
Inclinação do came ☐ à direita (Standard) ☐ à esquerda

Coluna central Standard ☐ sim ☐ não

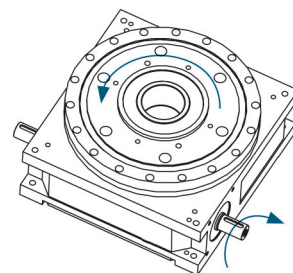
Caso não, estendido em _____ mm

☐ Padrão de furação Standard

☐ Furação conf.Desenho _____



posições de instalação



Inclinação do came à direita (Standard)

Motorização

☐ com acionamento

Posição de montagem (ver pág 1) _____

Posição da caixa de terminais (ver abaixo) _____

Tensão Motor ☐ 220/380-60 Hz
outra voltagem _____

Tensão freio ☐ 24V DC
outra voltagem _____

Alívio de freio ☐ sim ☐ não

Volante no Motor ☐ sim ☐ não

Embreagem limitadora de torque ☐ sim ☐ não

Dados adicionais (sensor temperatura, conectores, fabricante...)

☐ sem acionamento

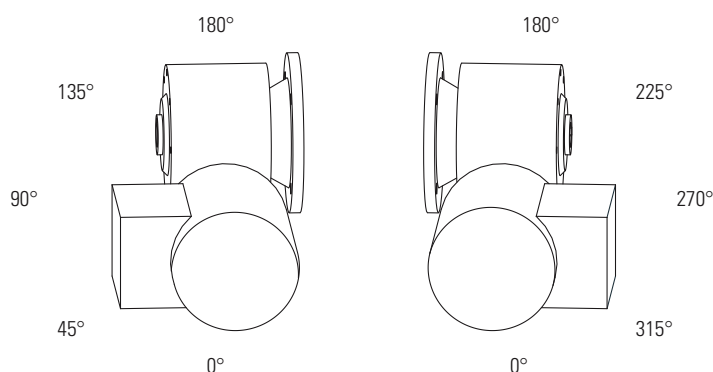
Sentido de rotação eixo de acionamento _____

Ø Eixo de Acionamento _____ ; Comprimento _____

Controlador Universal

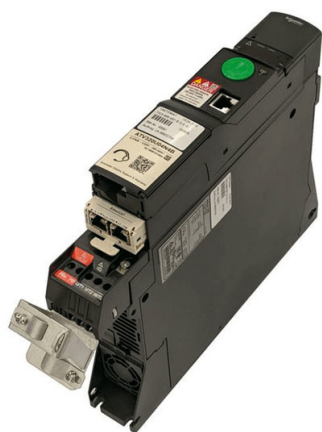
Controle Universal TIC ☐ sim ☐ não

Posição da caixa de terminais



Acessório

Controlador Universal Tipo TIC



Características e Vantagem ao Usuário

Uma mesa indexadora rotativa pode ser controlada de muitas maneiras diferentes. Com este controlador universal, apresentamos uma ferramenta para operar a mesa rotativa de forma otimizada, sem muito esforço.

- Otimização do tempo de ciclo através da parada exata da mesa na fase de repouso
- Minimização dos custos de instalação e hardware
- Integração simples através da conexão fieldbus (ProfiNet, EtherCAT, Ethernet / IP) e ajudas de integração (instruções passo a passo e vídeo tutorial)
- Chaves de proteção do motor e contadores mecânicos ou eletrônicos podem ser omitidos. Apenas proteção de linha necessário.
- Frenagem rápida e segura em caso de parada de emergência
- Funções de segurança STO, SS1, SLS para no máx. PL e (SIL 3) com STO
- Reinício suave de posições intermediárias ou após uma parada de emergência
- Operação de avanço lento também é possível com mesas grandes
- Oscilação ou reversão do sentido de rotação possível sem hardware adicional
- A velocidade pode ser facilmente alterada
- Sem desgaste do freio, o freio só fecha após uma parada de emergência
- Monitoramento da temperatura do motor
- Design compacto que economiza espaço

Frequêntes áreas de aplicação

O controle universal TIC é ideal para todos acionamento indexadores acionadas por motor trifásico:

- Mesas indexadoras Tipo RTX e RTF
- Mesas indexadoras Anelares tipo TSR
- Indexadores globoidais TG
- Unidades indexadoras de eixo paralelo XP e TP
- Sistemas lineares indexados Tipo LFA



Page 10 of 10



Rudolf-Diesel-Str. 14 CEP 86554 Pöttmes, Alemanha Tel +49 (0)82 53-99 65-0
info@taktomat.de www.taktomat.de



TAKTOMAT do Brasil Ltda

Rua João Atilio Franzini, 170 CEP 13257-596 Itatiba/SP, Brasil Tel +55 (0)11 4524-0163
info@taktomat.com.br www.taktomat.com.br

