

- Eingangswelle beidseitig
- Drehrichtung beliebig
- Reversierbetrieb möglich
- Schaltkurve standardmäßig rechtsgängig, links-gängige Kurve lieferbar, siehe Bestellblatt
- Paßfedern nach DIN 6885-A
- Lage der Paßfedernnuten dargestellt in Mitte Rast
- Lochbild des Abtriebsflansches in Mitte Rast
- Allgometoleranzen nach ISO 2768-m
- Einbaulage beliebig
- Lebensdauerschmierung
- technische Änderungen vorbehalten

a* feststehende Mittensäule standardmäßig nicht über Oberkante Rundtisch hinaus-stehend ($a = -0,5$). Als Option kann Mitten-säule verlängert und mit Bohrbild in der Ringfläche geliefert werden.

- Gehäuse aus GG
- Gewicht des Rundtisches ohne Antrieb 36 kg, mit Antrieb 50 kg
- Teilgenauigkeit am Abtriebsflansch $\pm 0,025 / R=80$
- Planschlag am Abtriebsflansch $\pm 0,01 / R=80$
- Rundlauf am Abtriebsflansch $\pm 0,01$
- Sonderausführungen bzgl. Funktions- und Bauweise lieferbar
- Maßzeichnungen der Getriebe in CAD vorhanden (DXF, DWG, IGES).
- lieferbar als Einbausatz, in Gehäuseausführung mit freien Wellen, mit Schneckengetriebe, Motor und Steuerung

			M _{ab} [Nm]	t [s]	∅ 500	∅ 600	∅ 700	∅ 800
2	330	mS50	208	0,5	33	23	17	13
			215	1,0	137	95	70	53
			221	1,5	316	220	161	124
3	300	mS30	251	0,5	72	50	37	28
			256	1,0	295	205	151	115
			260	1,5	450	450	344	263
4	300	mS30	260	0,5	100	69	51	39
			265	1,0	407	283	208	159
			268	1,5	450	450	450	362
5	270	mS 0	275	0,5	132	92	67	52
			282	1,0	450	376	276	212
			286	1,5	450	450	450	450
6	270	mS 0	282	0,5	195	135	99	76
			287	1,0	450	450	405	310
			291	1,5	450	450	450	450
8	270	mS 0	289	0,5	266	185	136	104
			294	1,0	450	450	450	423
			300	1,5	450	450	450	450
10	270	mS 0	280	0,5	322	224	164	126
			284	1,0	450	450	450	450
			287	1,5	450	450	450	450
12	270	mS 0	281	0,5	388	270	198	152
			284	1,0	450	450	450	450
			287	1,5	450	450	450	450
16	270 (2 x 135)	mS 0	294	0,5	450	376	276	212
			298	1,0	450	450	450	450
			301	1,5	450	450	450	450
24	270 (2 x 135)	mS 0	290	0,5	450	450	409	313
			293	1,0	450	450	450	450
			295	1,5	450	450	450	450

Sonder-Bewegungsablauf	
Anzahl Stops	kürzester Schaltwinkel
2	300
3	240
4	210
5	180
6	150
8	120
10	90
12	60
16	120 (2 x 60)
24	90 (2 x 45)

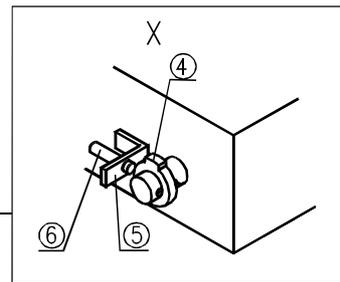
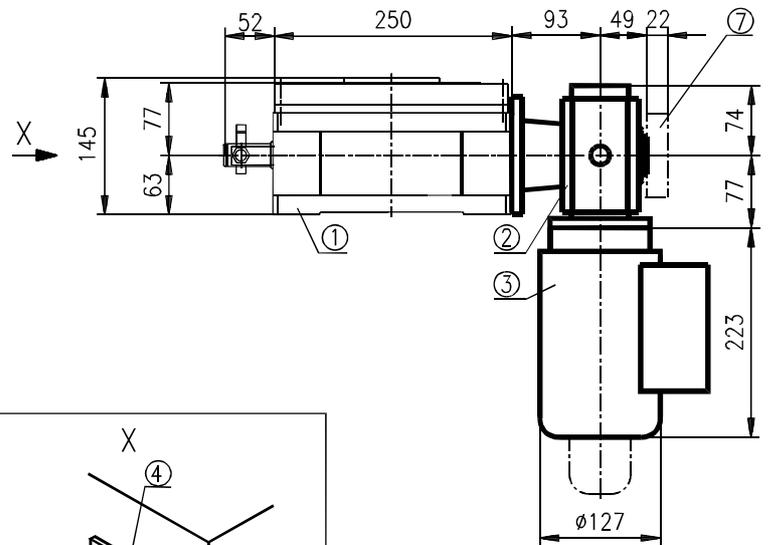
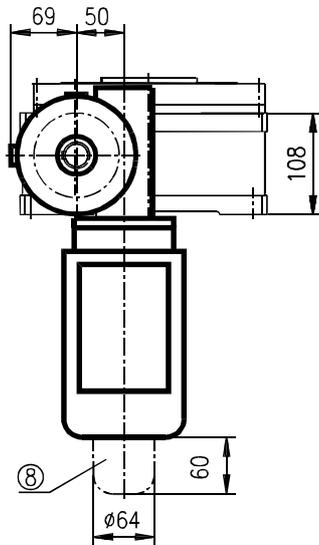
mS... "mod. Sinoide" mit ...% Anteil v=const.

Diese Codeliste weist nur einen kleinen Teil der Möglichkeiten aus.

Beispiel für die Auslegung:

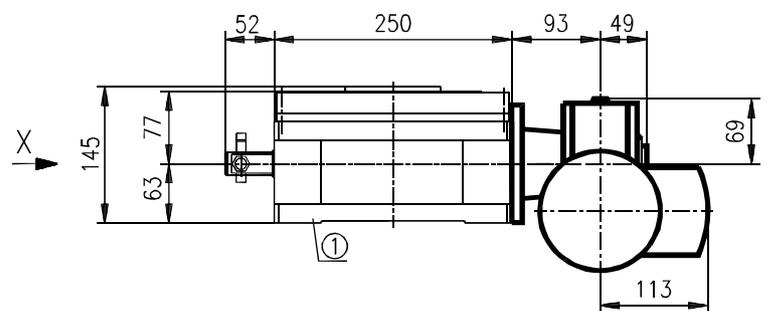
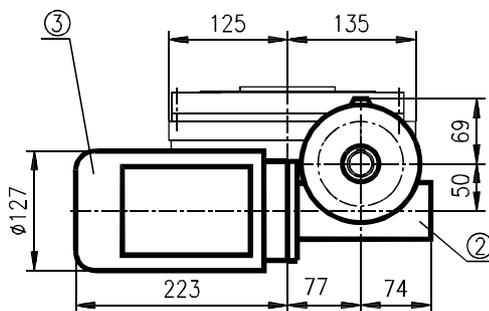
Schaltteller ∅ 700 x 20, Stahl
m = 60 kg (geht mit 50% ein) 30 kg
6 Stationen mit je 40 kg auf ∅ 700 240 kg
ergibt eine Beladung von 270 kg
Bei Schaltzeit t = 1s ist die zulässige Beladung 405 kg,
der Sicherheitsfaktor mit 1,5 ausreichend.

- Getriebe mit mehr als 12 Stops werden standardmäßig mit Mehrfachschaltung ausgeführt. Über 1 Umdrehung der Eingangswelle erfolgen 2 oder mehr Zyklen.
- Weitere Anzahl Stationen, Schaltwinkel, Beschleunigungsformen und Pendelausführung lieferbar.
- Bitte überlassen Sie die endgültige Auslegung unseren Ingenieuren.
- technische Änderungen vorbehalten



Anbaulage 1-SR-180

Anbaulage 2-SR-270



Package

- (1) TAKTOMAT Rundtisch RT 160
- (2) TAKTOMAT Aufsteck-Schneckengetriebe RMI 50 F1 Untersetzung $i = 20, 28$ oder $40:1$
- (3) KOBOLD Bremsmotor hochdynamisch, mit dauermagnetbetätigter und selbstnachstellender Ein-scheibenbremse, Baugröße 71, Flansch IEC B 14 Motor 0,37 kW/1400 Upm, 230/400 V, 50 Hz, IP 54 Bremse 220 V oder 24 V=, IP 40
- (4) Schaltnocken, montiert auf freiem Eingangswellenende des Rundtisches
- (5) Halter für induktiven Endschalter M 12

Optionen gegen Mehrpreis:

- (6) induktiver Endschalter M 12
 - (7) Rutschkupplung, im Schneckengetriebe integriert und von außen stufenlos einstellbar, unbedingt erforderlich bei häufigem Not-Aus während der Schaltung
 - (8) Handlüftgerät für Motorbremse, zum manuellen Durchdrehen des Motors geeignet
- (-) alle Antriebselemente in anderen Ausführungen, Bauarten, techn. Daten und Montagelagen lieferbar