

Lage des Lochbildes im Abtriebsflansch		
Winkelmaß $\beta$	Anzahl Stops	Anzahl Rollen
45°	2, 3, 6	6
45°	4, 8, 16	8
36°	5, 10, 20	10
30°	12, 24	12

- 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

- Gehäuse aus Alu, allseitig bearbeitet
- Gewicht des Rundtisches ohne Antrieb 24 kg, mit Antrieb 36 kg
- Teilgenauigkeit am Abtriebsflansch  $\pm 0,025$ / R=67
- Planschlag am Abtriebsflansch  $\pm 0,01$ / R=67
- 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

Anzahl Stops	Schaltwinkel [°]	Beschl. Gesetz	Drehmoment bei Schaltzeit		zul. Beladung [kg] eines Schalttellers			
			M <sub>ab</sub> [Nm]	t [s]	Ø 400	Ø 500	Ø 600	Ø 700
2	330	mS50	153	0,5	38	24	17	12
			160	1,0	159	102	71	52
			168	1,5	300	240	167	123
3	300	mS30	176	0,5	79	51	35	26
			180	1,0	300	207	144	106
			184	1,5	300	300	300	243
4	300	mS30	184	0,5	110	71	49	36
			190	1,0	300	292	203	149
			193	1,5	300	300	300	300
5	270	mS 0	187	0,5	140	90	62	46
			190	1,0	300	300	253	186
			192	1,5	300	300	300	300
6	270	mS 0	192	0,5	207	133	92	68
			195	1,0	300	300	300	275
			197	1,5	300	300	300	300
8	270	mS 0	193	0,5	278	178	123	91
			196	1,0	300	300	300	300
			199	1,5	300	300	300	300
10	270	mS 0	193	0,5	300	222	154	113
			196	1,0	300	300	300	300
			199	1,5	300	300	300	300
12	270	mS 0	185	0,5	300	256	177	130
			187	1,0	300	300	300	300
			190	1,5	300	300	300	300
16	270 (2 x 135)	mS 0	172	0,5	300	300	220	162
			176	1,0	300	300	300	300
			180	1,5	300	300	300	300
24	270 (2 x 135)	mS 0	167	0,5	300	300	300	235
			170	1,0	300	300	300	300
			172	1,5	300	300	300	300

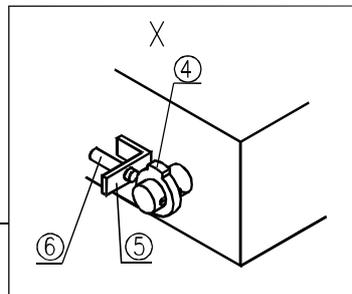
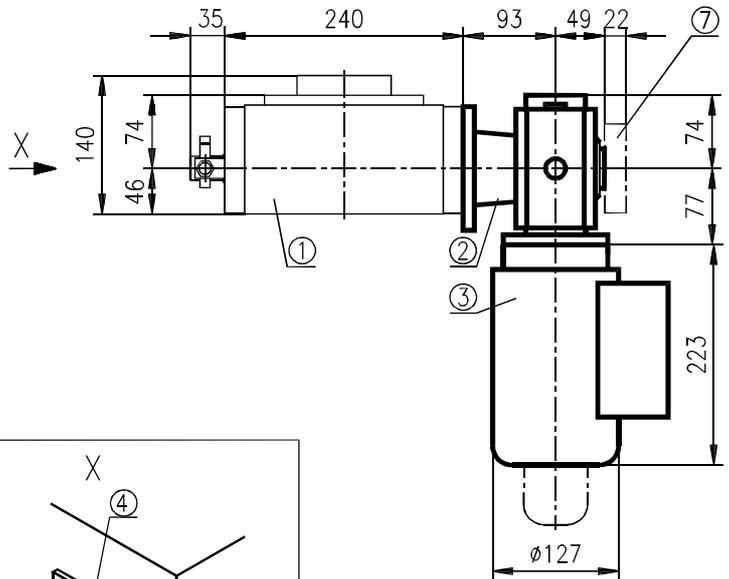
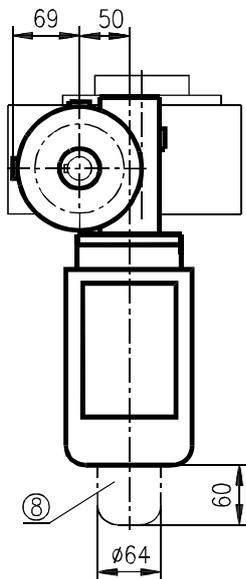
Sonder-Bewegungsablauf	
Anzahl Stops	kürzester Schaltwinkel
2	300
3	240
4	210
5	180
6	150
8	120
10	90
12	60
16	120 (2 x 60)
24	90 (2 x 45)

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

Diese Codeliste weist nur einen kleinen Teil der Möglichkeiten aus.

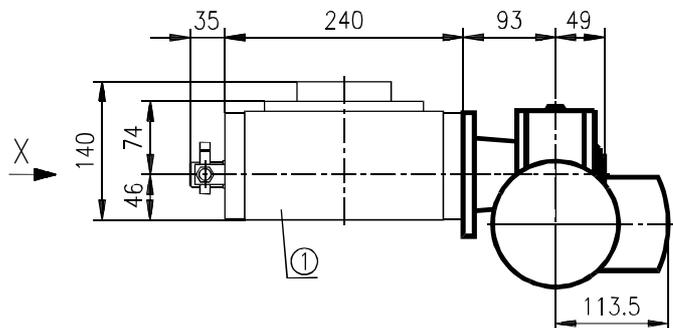
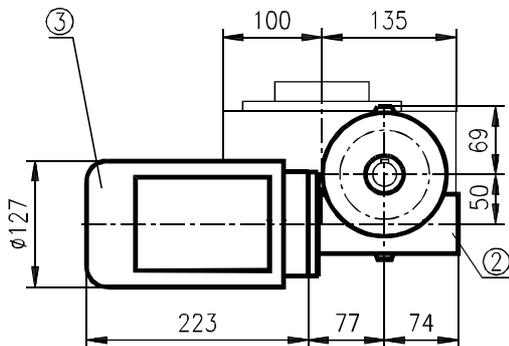
ergibt eine Beladung von  $\overline{200 \text{ kg}}$   
Bei Schaltzeit t = 1s ist die zulässige Beladung 300 kg,  
der Sicherheitsfaktor mit 1,5 ausreichend.

- 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 TT 125
- (2) TAKTOMAT Aufsteck-Schneckengetriebe RMI 50 F1  
Untersetzung  $i = 20, 28$  oder  $40:1$
- (3) KOBOLD Bremsmotor hochdynamisch, mit dauermagnetbetätigter und selbstnachstellender Einscheibenbremse, Baugröße 71, Motorflansch IEC B 14  
Motor  $0,37 \text{ kW} / 1400 \text{ Upm}$ ,  $230/400 \text{ V}$ ,  $50 \text{ Hz}$ , IP 54  
Brems  $220 \text{ V}$  oder  $24 \text{ V} =$ , Schutzart 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