



**LSMotion**

---

“La passion du monde de la Mécatronique”

# RTX

## Formulaire de demande et de commande pour les indexeurs rotatifs de type RTX (1) – V1

Compagny \_\_\_\_\_

N°projet/commande \_\_\_\_\_

Personne à contacter \_\_\_\_\_

Offre N° \_\_\_\_\_

Téléphon/Fax \_\_\_\_\_

Date \_\_\_\_\_

Plateau d'indexage Diamètre [mm] \_\_\_\_\_  
 Epaisseur [mm] \_\_\_\_\_  
 Matériau et poids \_\_\_\_\_

**Veuillez consulter notre site web à l'adresse [www.taktomat.de](http://www.taktomat.de) où vous pouvez télécharger un programme de calcul des données de la table rotative !**

Support et pièces à usiner Quantité \_\_\_\_\_  
 Masse/station [kg] \_\_\_\_\_  
 Diamètre de référence [mm] \_\_\_\_\_

Mode arrêt (Temps de transfert fixe, temps de verrouillage variable)

Mode continu (temps de transfert et de verrouillage fixes)

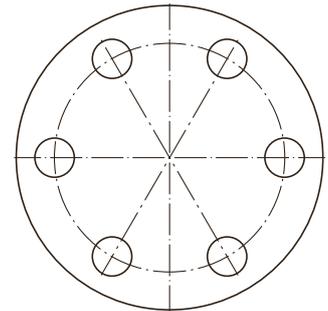
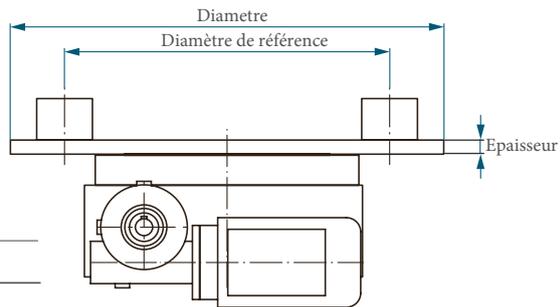
Temps de transfert souhaité [s] \_\_\_\_\_

Temps de verrouillage souhaité [s] (uniquement en mode continu) \_\_\_\_\_

Nombre d'indexages [1/min] \_\_\_\_\_

Durée de vie nécessaire (en termes de temps de cycle pur, normalement 12,000 h) \_\_\_\_\_

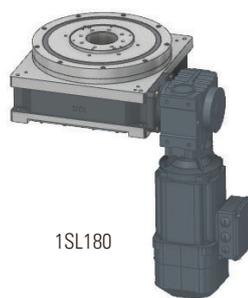
Efforts et contraintes supplémentaires (veuillez les décrire)



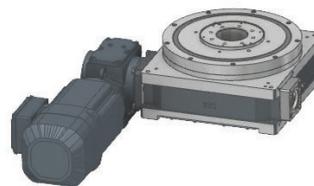
### Positions de montage possibles pour les unités d'entraînement



1SL90



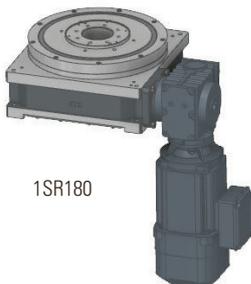
1SL180



2SL90



2SL180



1SR180



1SR270



2SR180



2SR270

### Indexeur rotatif

Type RTX (350-900) \_\_\_\_\_

Nombre d'arrêts \_\_\_\_\_

Angle d'indexation autre que standard (voir tableau des charges) \_\_\_\_\_

Position de montage (en dessous) no. \_\_\_\_\_

Sens de rotation de la bride de sortie

Sens des aiguilles       Sens inverse des aiguilles       Inversé

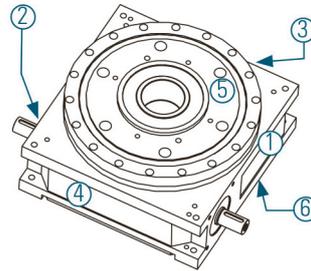
Sens de la came       Droite (standard)       Gauche

Colonne centrale standard  Oui      Non

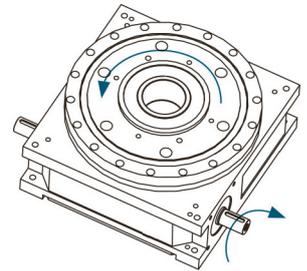
Si non      Prolongé de \_\_\_\_\_ mm

Schéma de trous standard

Configuration des trous selon les spécifications du dessin \_\_\_\_\_



positions de montage possibles



Entraînement de la came à droite (standard)

### Entraînement

Avec entraînement

Position de l'entraînement (voir page 1) \_\_\_\_\_

Position de la boîte à bornes (voir ci-dessous) \_\_\_\_\_

Tension moteur       230/400-50Hz

Autre tension \_\_\_\_\_

Tension Frein       24V DC

Autre tension \_\_\_\_\_

Débloccage manuel du frein       Oui       Non

Volant moteur       Oui       Non

Embrayage de sécurité d'entrée  Oui       Non

Spécifications supplémentaires (capteur de température, assemblage de connecteurs, marque...)

\_\_\_\_\_

Sans entraînement

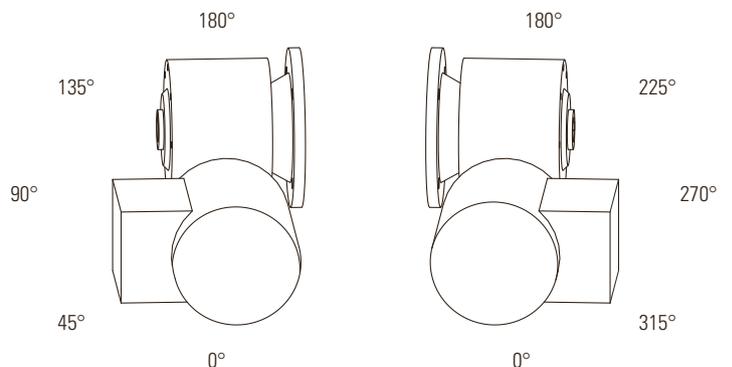
Sens de rotation de l'arbre d'entrée \_\_\_\_\_

Arbre d'entrée Ø \_\_\_\_\_ ; Longueur \_\_\_\_\_

### Commande universelle TIC

Commande universelle TIC  Oui       Non

### Position de la boîte à bornes





---

## INDUSTRIE

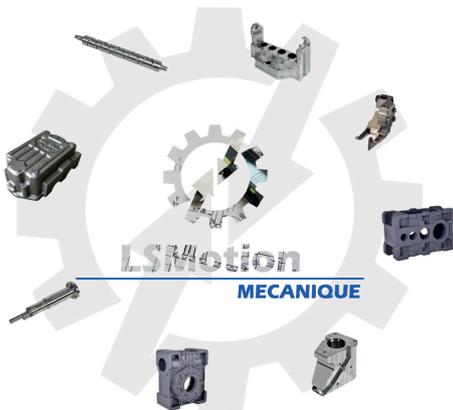
- Réducteur
- Moteur Asynchrone
- Moteur Courant continu
- Motoréducteur
- Vérin électrique
- Module linéaire
- Indexeur
- Variateur
- Cobot



---

## AGRICOLE

- Boitier renvoi d'angle
- Réducteur mélangeuse
- Transmission épandeur
- Multiplicateur



---

## MECANIQUE

- Usinage
- Mécano-soudure
- Chaudronnerie fine
- Fonderie



---

## MOBILE

- Réducteur de roue électrique
- Boitier différentiel
- Moteur flux axial
- Roue électrique
- Pont