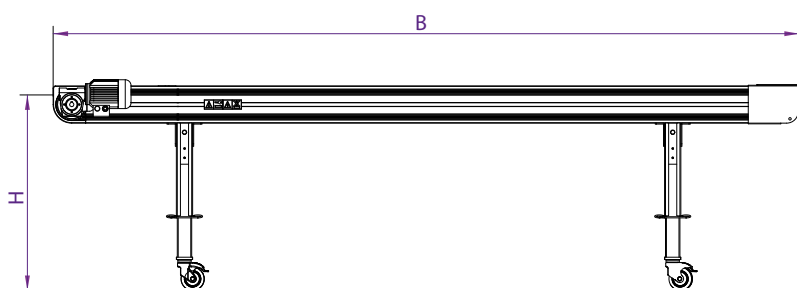
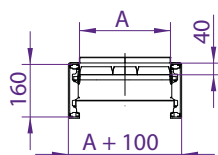


spécifications techniques

- Structure en profilé d'aluminium, protégée par un traitement d'anodisation, hauteur 160 mm
- Avec rives latérales hauteur 40 mm
- Bande plastique en PP renforcé, avec surface gaufrée (le bord latéral de retenue ne s'ouvre pas pendant la rotation de la bande plastique sur les pignons d'entraînement)
- Groupe d'entraînement composé par un moteur asynchrone triphasé, accouplé au réducteur à vis sans fin avec lubrification à vie. Pour raisons de sûreté, le groupe d'entraînement est complet de limiteur de couple
- Tension standard d'alimentation moteur 400V/50 Hz
- Equipped with Start/Stop motor cut-out
- Standard motor supply voltage 400V/50 Hz



dimensions souhaitées

A (mm) _____

B (mm) _____

H (mm) _____

capacité Kg _____

matériel à transporter _____
spécifier les cas de
présence de liquides _____
ou d' autres lubrifiants _____

NOTE

en option

PIEDS DE SUPPORT

- avec roulettes pivotantes et frein
- avec pieds anti-vibrations
- avec roulettes pivotantes et frein + pieds anti-vibrations
- sans pieds de support

RIVES LATÉRALES

- avec rives spéciales h _____ mm
- avec rives réglables en largeur _____ mm / en hauteur _____ mm

BANDE PLASTIQUE

- bande plastique standard légèrement high grip sans tasseaux
- bande plastique standard légèrement high grip avec tasseaux h 35 et pas _____ mm
- bande plastique spéciale perforée convenable pour des systèmes de refroidissement

GROUPE DE TRANSMISSION

- installé à DROITE

COFFRET DE COMMANDE - FONCTIONS SOUHAITÉES

- START / STOP (standard)
- INVERTER
indépendamment de la fonction où il est établi, le coffret maintient sa fonction de variateur de la vitesse
- ROBOT - PULSE
un signal ouvert /fermé, sans tension, détermine la mise en marche du tapis pour un temps prédéterminé sur le tableau pendant la programmation. Quand le temps de marche finit, le coffret arrête le tapis et attend le signal successif pour répéter le cycle
- FEEDER
un signal ouvert /fermé, sans tension, détermine la mise en marche du tapis pour un temps pareil à la durée de ce signal. Quand le robot ne donne plus ce signal, le tapis s'arrête et attend la réception de nouveau du signal par le robot pour répéter le cycle
- PAUSE - WORK
en programmant le tableau dans cette fonction, on peut établir le temps de arrêt et de travail du tapis tout en déterminant un avancement par intermittence indépendamment de n'importe quel signal externe