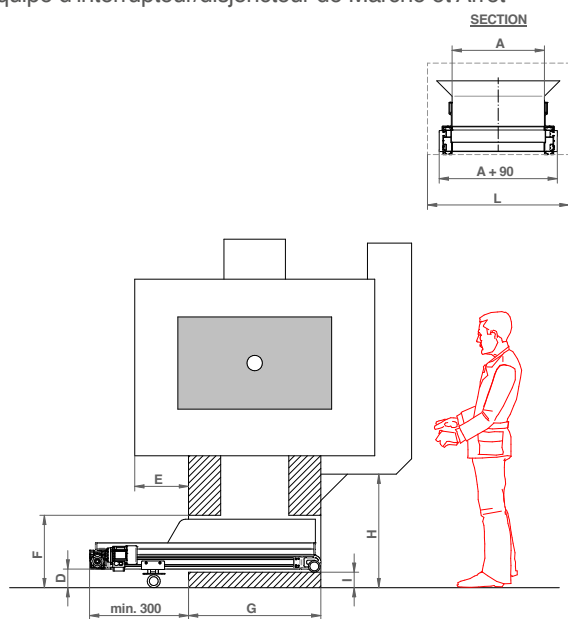


## spécifications techniques

- Structure en profilé d'aluminium, protégée par un traitement d'anodisation, hauteur 90 mm
- Avec rives latérales hauteur 80 mm
- Pas possible de travailler incliné
- Bande standard avec couverture en PU, sans tasseaux, jonction bande vulcanisée. Températures supportées de -10°C à + 90°C
- Groupe d'entraînement composé par un moteur asynchrone triphasé, accouplé au réducteur à vis sans fin avec lubrification à vie
- Vitesse standard fixe du tapis ~4 m/mn
- Tapis équipé d'interrupteur/disjoncteur de Marche et Arrêt



## dimensions souhaitées

A (mm) \_\_\_\_\_

D (mm) \_\_\_\_\_

E (mm) \_\_\_\_\_

F (mm) \_\_\_\_\_

G (mm) \_\_\_\_\_

H (mm) \_\_\_\_\_

I (mm) \_\_\_\_\_

L (mm) \_\_\_\_\_

capacité Kg \_\_\_\_\_

### matériel a 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 latérales standard h 80 mm
- avec rives spéciales h \_\_\_\_\_mm
- avec rives réglables en largeur \_\_\_\_\_mm en hauteur \_\_\_\_\_mm

### BANDE

- lisse:  
en PU couleur grise avec tasseaux h \_\_\_\_\_mm et pas \_\_\_\_\_mm
- gaufrée:  
"high grip" couleur grise sans tasseaux
- gaufrée:  
high grip" couleur grise avec tasseaux 12 x 12 mm et pas \_\_\_\_\_mm

### GROUPE DE TRANSMISSION

- installé à DROITE
- installé au dessous de la bande
- avec tambour moteur

### 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