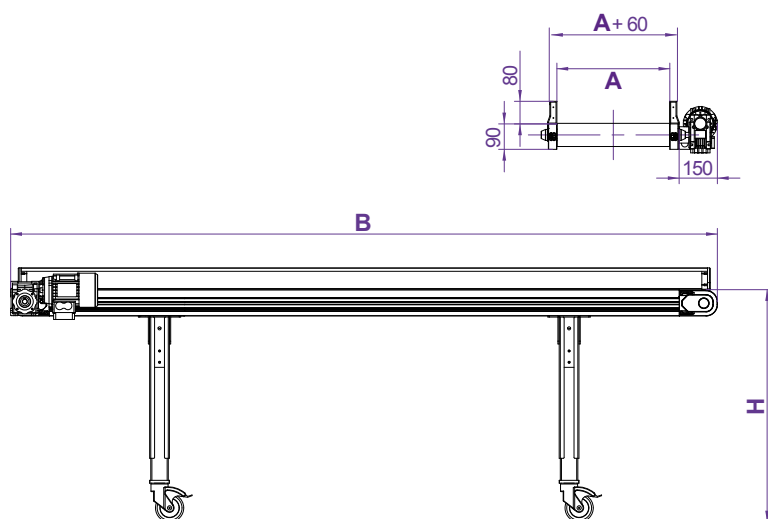


spécifications techniques

- 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) _____

B (mm) _____

H (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