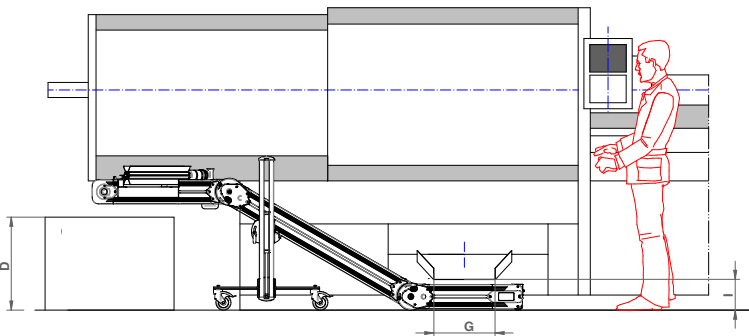
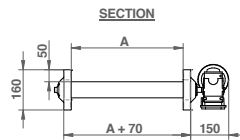


## spécifications techniques

- Structure en profilé d'aluminium, protégée par un traitement d'anodisation, hauteur 160 mm
- Avec rives latérales hauteur 50 mm
- Bande standard avec couverture gaufrée en PVC, jonction bande vulcanisée.  
Températures supportées de -10°C à + 60°C
- Tapis complet de séparateur à palettes modèle WP et de goulotte de déchargement pour l'évacuation des carottes
- Groupe d'entraînement du tapis composé par un moteur asynchrone triphasé, accouplé au réducteur à vis sans fin avec lubrification à vie
- Groupe d'entraînement du séparateur composé par un moteur asynchrone triphasé, accouplé au réducteur à vis sans fin avec lubrification à vie et limiteur de couple
- Vitesse standard fixe du tapis ~3 m/mn
- Tapis équipé d'interrupteur/disjoncteur de Marche et Arrêt
- Tension standard d'alimentation moteur 400V/50 Hz



## dimensions souhaitées

A (mm)  140  240  340  440

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

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

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

capacité Kg \_\_\_\_\_

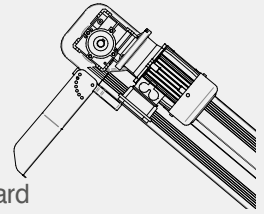
matériel à transporter \_\_\_\_\_

spécifier les cas de présence de liquides ou d'autres lubrifiants \_\_\_\_\_

## en option

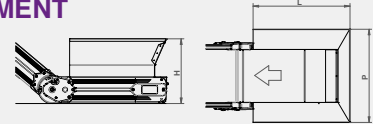
### GOULOTTE DE DÉCHARGE

- goulotte de décharge standard



### TRÉMIE DE CHARGEMENT

- trémie de chargement standard



### BANDE

- 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 GAUCHE

### 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

### NOTE

---



---



---