

TAKT MAT

passion for automation



Indexadores Paralelos

Series XP y TP

Preparado para altos rendimientos

– con entusiasmo y coraje para nuevas soluciones



Pasión por la automatización

... este eslogan describe la forma que tenemos de entender nuestro trabajo. Basándonos en una gama de productos muy amplia en base a todos los tipos de matrices existentes en el mercado, suministramos a nuestros clientes soluciones individualizadas: Curvas de tambor, curvas de platos, curvas globoidales y servo-técnica.

Cálculos

J = momento de inercia – por favor, descargar el software de cálculo TCC desde www.taktomat.de

$$\epsilon = c_a \times \frac{2\pi}{n \times t^2}$$

$$M_B = J \times \epsilon$$

$$M_R = \mu \times g \times R \times m$$

$$M_{AB} = M_B + M_R + (M_{ST})^*$$

$$M_{ST} = m \times g \times R$$

$$M_{AN} = ((M_B \times c_m) + (M_{ST} \times c_v)) \times \frac{360^\circ}{n \times \alpha}$$

$$P = \frac{M_{AN} \times f_a}{9550 \times \eta}$$

*para elevar cargas en una sola cara (Paternoster)

J = momento inercia [kgm²]

M_B = par aceleración [Nm]

M_R = par fricción [Nm]

M_{AB} = par motor [Nm]

M_{ST} = par estático [Nm]

M_{AN} = par accionamiento [Nm]

μ = coeficiente fricción

g = aceleración de gravedad = 9,81m/s²

R = radio

m = masa [kg]

α = ángulo conexión [°]

t_s = tiempo indexado [s]

n = número de paradas

i = ratio

P = potencia motor [kW]

η = eficiencia del reductor

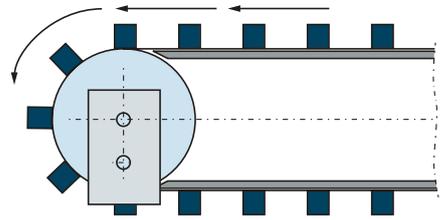
f_a = velocidad motor [1/min]

MS = modulo aceleración	MS0	MS30	MS50
c _a = coeficiente aceleración	5,53	6,41	8,01
c _m = coeficiente rendimiento	0,99	0,81	0,72
c _v = coeficiente velocidad	1,76	1,43	1,27

Ejemplos de Aplicación

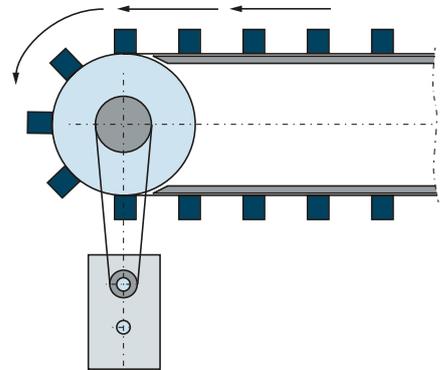
Accionamiento directo correa/cadena

$$M_{AB} = M_B + M_R$$



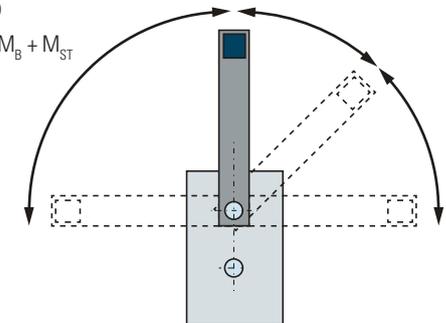
Accionamiento indirecto correa/cadena

$$M_{AB} = \frac{M_B}{i^2} + \frac{M_R}{i}$$



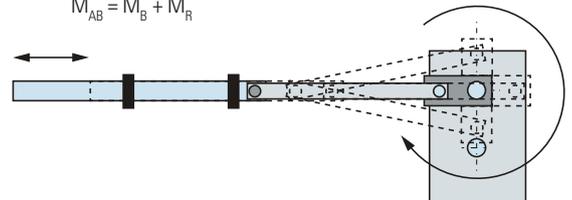
Brazo

$$M_{AB} = M_B + M_{ST}$$



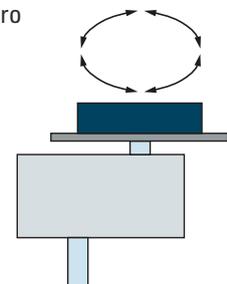
Transductor de movimiento rotacional a lineal

$$M_{AB} = M_B + M_R$$



Movimiento de giro

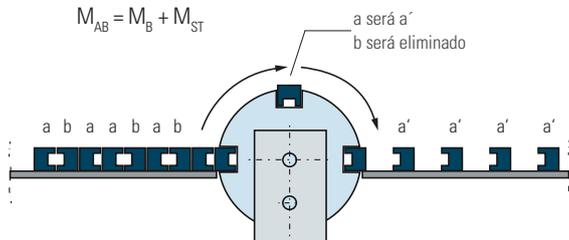
$$M_{AB} = M_B$$



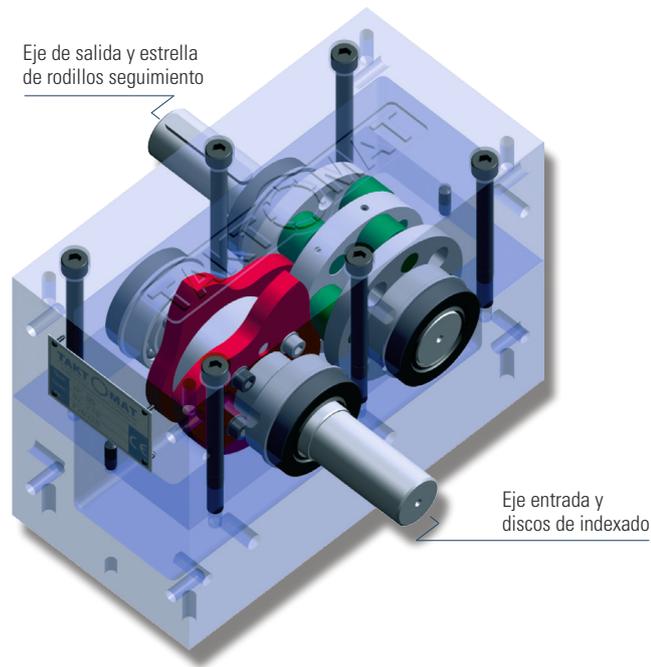
Clasificación y posicionamiento

$$M_{AB} = M_B + M_{ST}$$

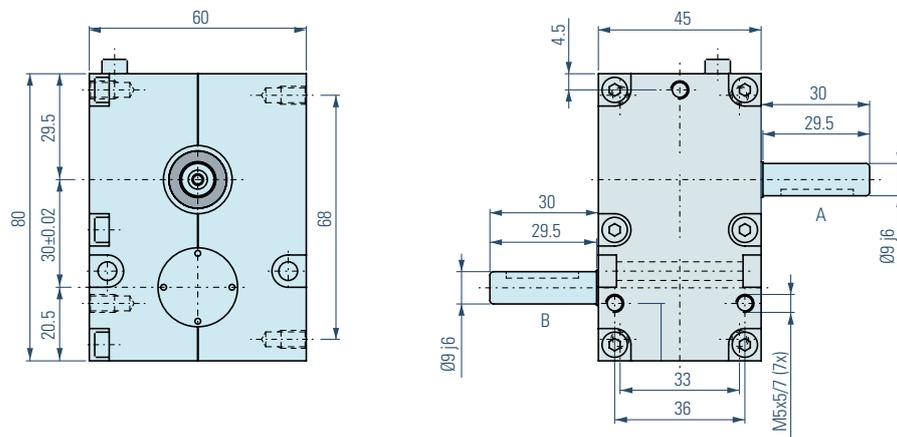
a será a'
b será eliminado



CONFIGURACIÓN PARATODOS LOS TIPOS



XP030



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP030

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión α [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	13	10	9	0,25	0,05	0,01	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	13	10	9	0,26	0,05	0,01	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	13	11	9	0,42	0,09	0,02	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	13	10	8	0,29	0,06	0,01	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	13	10	8	0,10	0,02	0,00	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	17	14	12	0,95	0,20	0,04	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	17	14	12	0,50	0,10	0,02	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	16	13	11	0,24	0,05	0,01	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	16	13	11	0,15	0,03	0,01	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	13	13	11	0,97	0,24	0,05	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	13	13	11	0,59	0,15	0,03	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	12	12	10	0,24	0,06	0,01	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	11	11	9	0,08	0,02	0,00	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	13	13	11	1,21	0,30	0,06	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	13	13	11	0,73	0,18	0,04	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	12	12	10	0,30	0,07	0,02	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	11	11	9	0,10	0,02	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	16	16	12	1,79	0,45	0,08	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	16	16	12	1,42	0,35	0,07	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	15	15	11	0,64	0,16	0,03	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	13	13	10	0,25	0,06	0,01	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	12	12	11	1,79	0,45	0,10	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	12	12	11	1,42	0,35	0,08	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	12	12	11	0,69	0,17	0,04	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	11	11	10	0,28	0,07	0,02	0,40	0,20	0,10

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

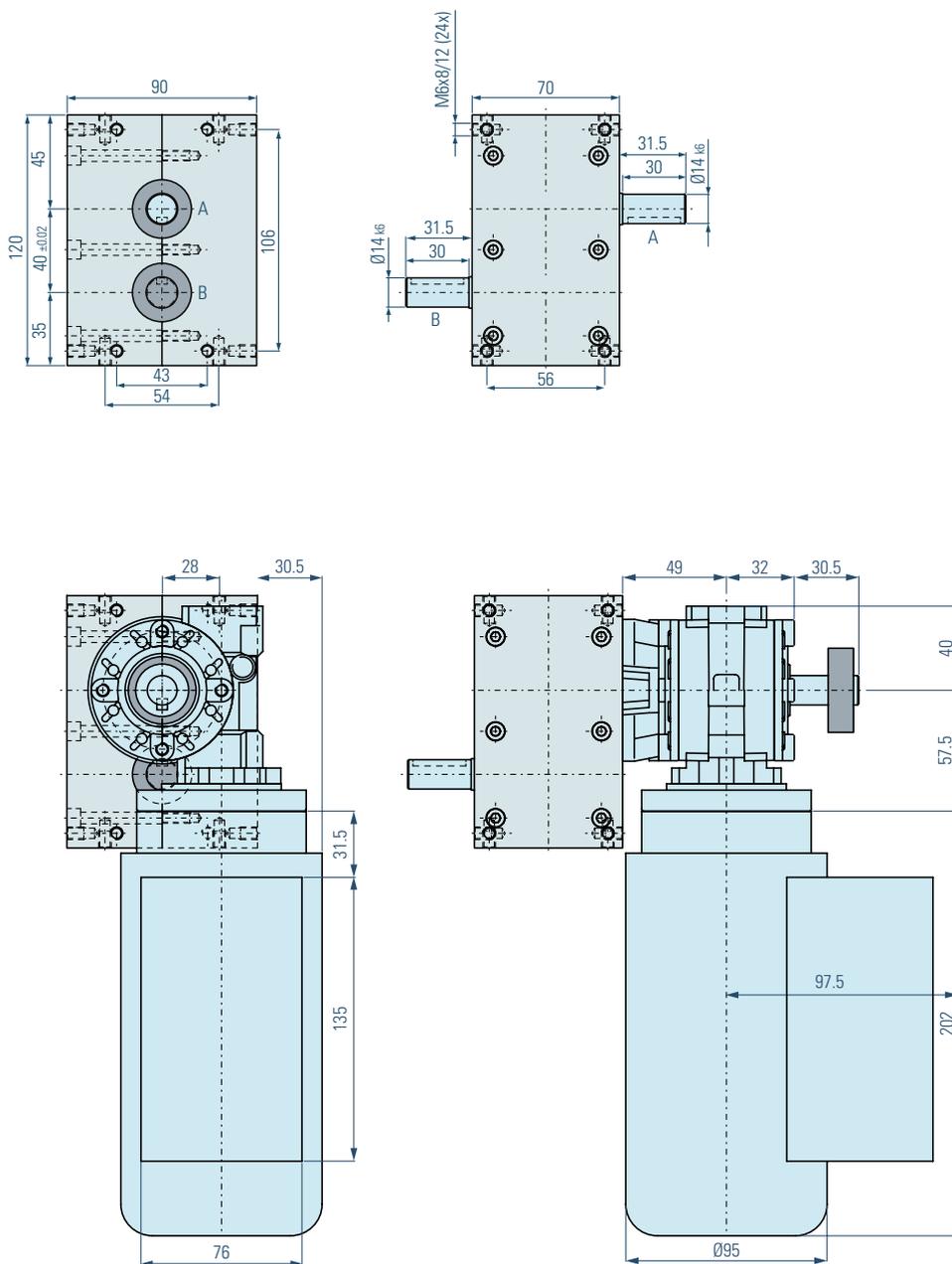
Distancia del eje [mm]	30
Peso sin motor [kg]	0,7
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante

Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	1,38
Ratio carga estática [kN]	0,58
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	1,38
Ratio carga estática [kN]	0,58

Accionamiento estándar

XP040



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

- ⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
- ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP040

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	29	25	21	0,56	0,12	0,03	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	28	24	20	0,56	0,12	0,02	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	32	27	24	1,03	0,22	0,05	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	26	24	21	0,59	0,14	0,03	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	25	23	20	0,20	0,05	0,01	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	39	33	26	2,18	0,46	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	39	33	26	1,14	0,24	0,05	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	33	27	23	0,49	0,10	0,02	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	30	25	20	0,29	0,06	0,01	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	36	30	24	2,69	0,56	0,11	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	1,63	0,34	0,07	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,70	0,14	0,03	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,23	0,05	0,01	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	36	30	24	3,36	0,70	0,14	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	2,03	0,42	0,08	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,87	0,18	0,04	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,29	0,06	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	4,70	0,95	0,20	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	3,72	0,75	0,15	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	1,72	0,34	0,07	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,69	0,14	0,03	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	6,27	1,27	0,26	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	4,95	1,00	0,21	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,29	0,46	0,09	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,92	0,18	0,03	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	7,84	1,59	0,33	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	6,19	1,25	0,26	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,86	0,57	0,11	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	1,14	0,23	0,04	0,40	0,20	0,10

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	40
Peso sin motor [kg]	2
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
posición de montaje	cualquier

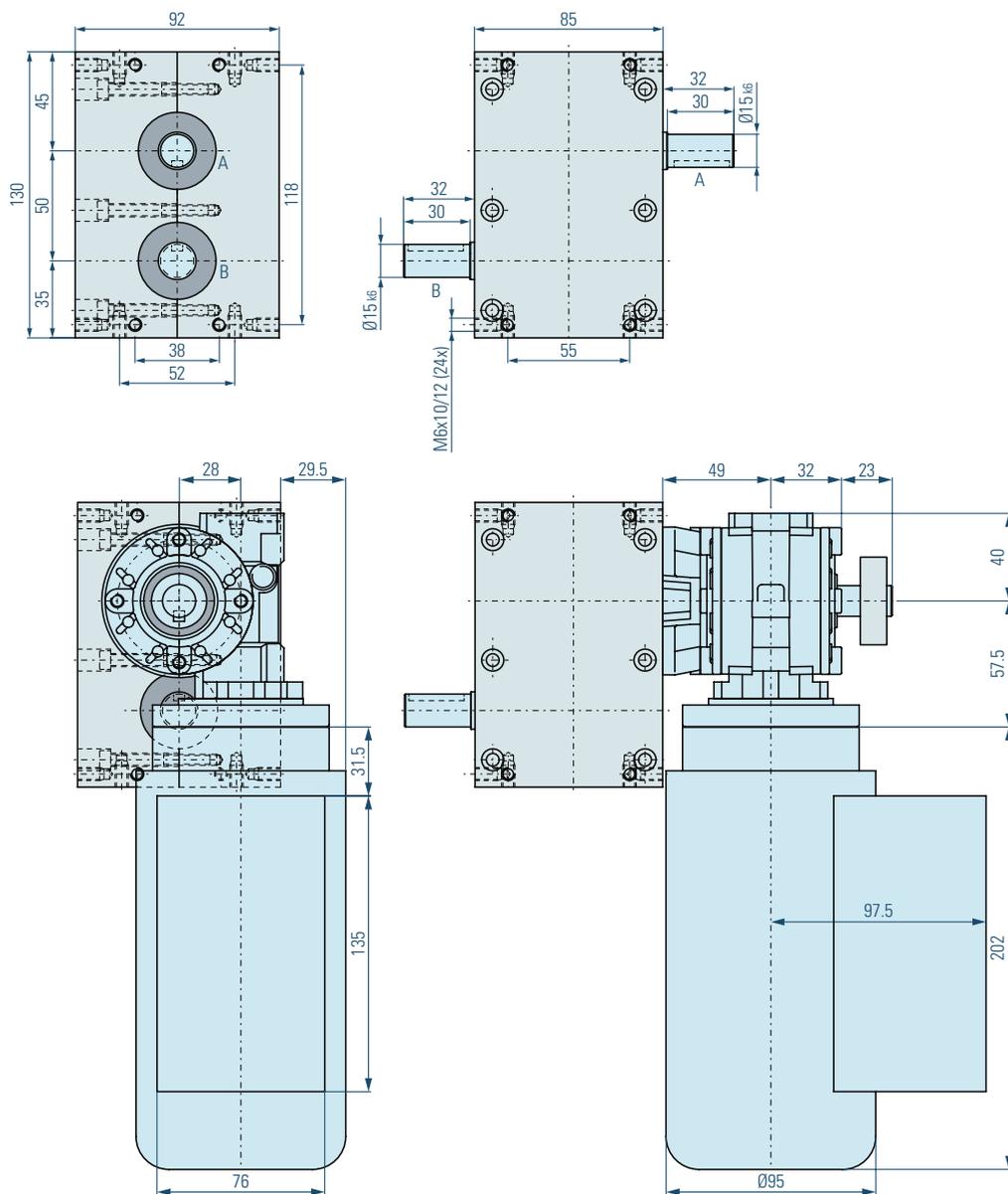
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	4,36
Ratio carga estática [kN]	2,24
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	4,36
Ratio carga estática [kN]	2,24

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS28
Tamaño brida	IEC56
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,06-0,09

XP050



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP050

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión α [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	41	34	29	0,79	0,16	0,03	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	41	34	29	0,81	0,17	0,04	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	51	43	37	1,64	0,35	0,07	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	49	42	36	1,11	0,24	0,05	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	42	37	34	0,33	0,07	0,02	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	54	49	43	3,02	0,69	0,15	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	52	47	42	1,52	0,34	0,08	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	45	40	33	0,67	0,15	0,03	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	43	37	31	0,41	0,09	0,02	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	47	43	38	3,51	0,80	0,18	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	45	41	35	2,03	0,46	0,10	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	41	37	31	0,81	0,18	0,04	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	37	31	26	0,26	0,06	0,01	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	47	43	38	4,38	1,00	0,22	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	45	41	35	2,54	0,58	0,12	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	41	37	31	1,02	0,23	0,05	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	37	31	26	0,33	0,07	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	59	57	53	6,61	1,60	0,37	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	58	54	50	5,13	1,19	0,28	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	50	46	41	2,15	0,49	0,11	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	47	41	38	0,90	0,20	0,05	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	59	57	53	8,81	2,13	0,49	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	58	54	50	6,84	1,59	0,37	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	50	46	41	2,86	0,66	0,15	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	47	41	38	1,20	0,26	0,06	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	59	57	53	11,01	2,66	0,62	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	58	54	50	8,55	1,99	0,46	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	50	46	41	3,58	0,82	0,18	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	47	41	38	1,49	0,33	0,08	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	41	38	31	7,25	1,68	0,34	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	50
Peso sin motor [kg]	2,5
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	6,37
Ratio carga estática [kN]	3,25
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	6,37
Ratio carga estática [kN]	3,25

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS28
Tamaño brida	IEC56
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,06-0,09

Tabla cargas XP065

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión α [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	52	43	36	1,0	0,2	0,04	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	48	39	30	1,0	0,2	0,04	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	58	51	43	1,9	0,4	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	48	46	41	1,1	0,3	0,06	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	42	40	39	0,3	0,1	0,02	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	74	68	59	4,1	1,0	0,21	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	73	67	57	2,1	0,5	0,10	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	61	53	46	0,9	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	60	52	43	0,6	0,1	0,03	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	68	61	53	5,1	1,1	0,25	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,0	0,7	0,14	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,3	0,3	0,06	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,5	0,1	0,02	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	68	61	53	6,3	1,4	0,31	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,7	0,8	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,6	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,6	0,1	0,03	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	9,6	2,0	0,39	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	7,3	1,5	0,30	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	3,4	0,7	0,14	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,4	0,3	0,05	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	12,8	2,6	0,52	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	9,8	2,0	0,40	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	4,5	0,9	0,18	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,9	0,4	0,07	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	16,0	3,3	0,65	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	12,2	2,5	0,50	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	5,7	1,2	0,23	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	2,4	0,5	0,09	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	62	51	39	11,0	2,3	0,43	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	65
Peso sin motor [kg]	8
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

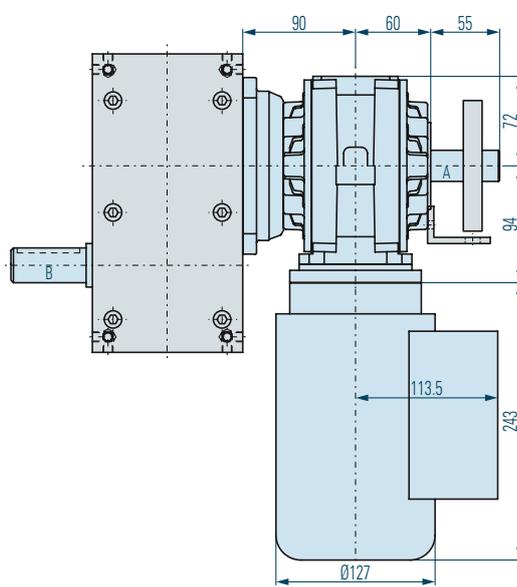
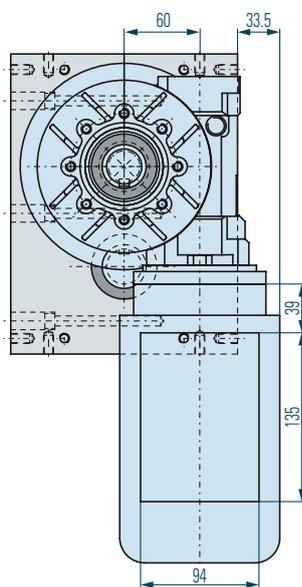
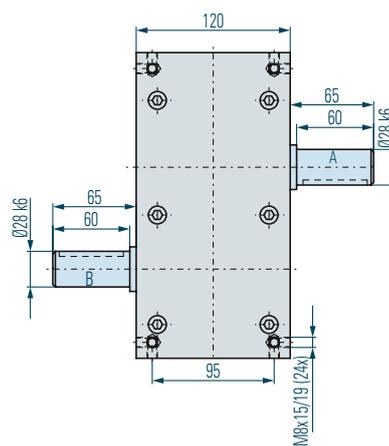
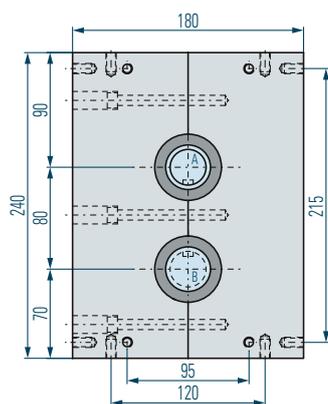
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	11,9
Ratio carga estática [kN]	6,55
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	11,9
Ratio carga estática [kN]	6,55

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS40
Tamaño brida	IEC63
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,12-0,25

XP080



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP080

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión α [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	124	102	81	2,4	0,5	0,10	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	123	101	79	2,4	0,5	0,10	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	132	107	93	4,2	0,9	0,19	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	131	107	93	3,0	0,6	0,13	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	103	96	89	0,8	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	159	137	112	8,9	1,9	0,39	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	152	129	101	4,4	0,9	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	127	103	83	1,9	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	119	97	78	1,1	0,2	0,05	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	157	132	109	11,7	2,5	0,51	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	6,8	1,4	0,27	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	2,7	0,6	0,11	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	0,8	0,2	0,03	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	157	132	109	14,6	3,1	0,64	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	8,5	1,8	0,34	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	3,4	0,7	0,14	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	1,1	0,2	0,04	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	20,8	4,2	0,87	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	15,4	3,2	0,66	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	6,9	1,3	0,26	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	2,5	0,5	0,10	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	27,8	5,6	1,16	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	20,5	4,3	0,88	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	9,2	1,7	0,34	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	3,4	0,7	0,13	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	34,7	7,0	1,45	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	25,7	5,4	1,11	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	11,4	2,2	0,43	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	4,2	0,8	0,16	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	110	95	76	19,5	4,2	0,84	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	80
Peso sin motor [kg]	12
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

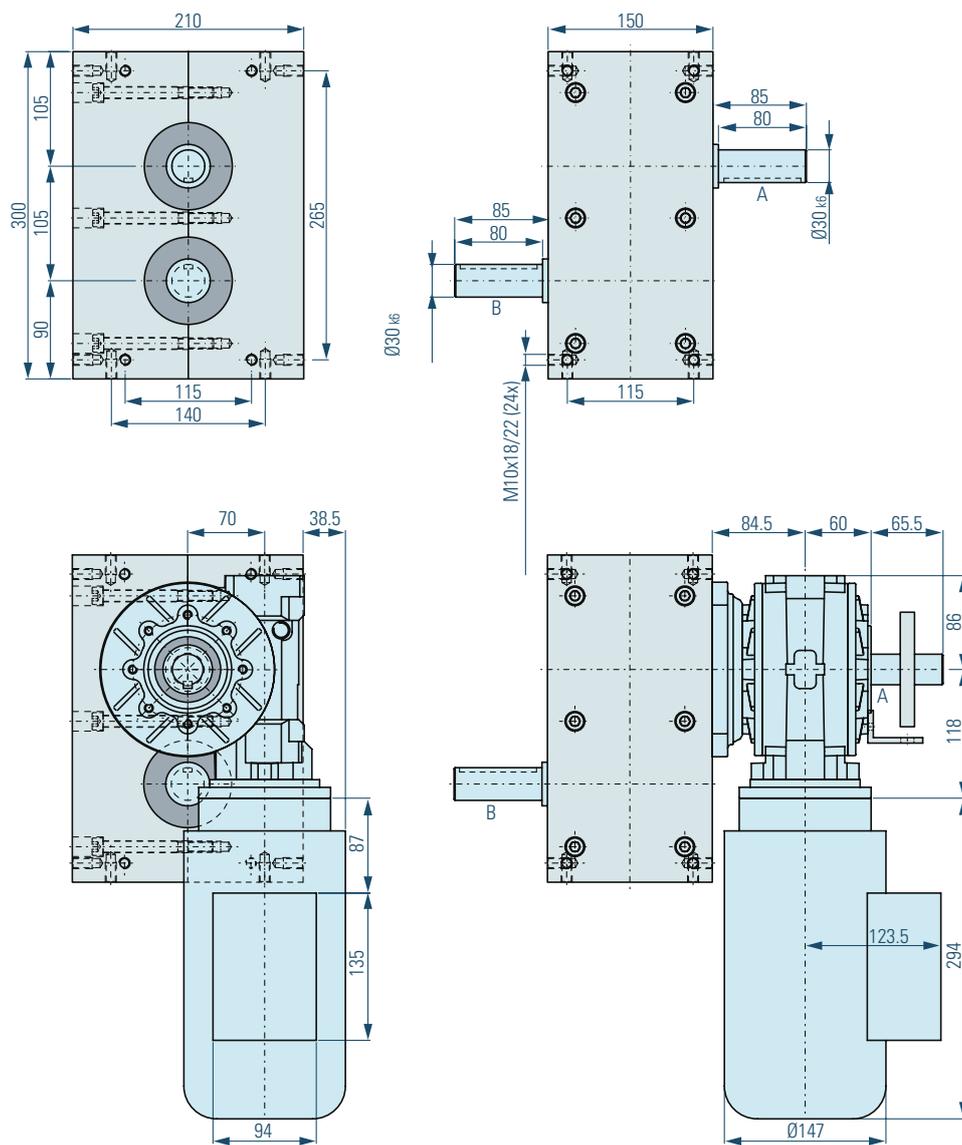
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	13,8
Ratio carga estática [kN]	8,3
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	13,8
Ratio carga estática [kN]	8,3

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS60
Tamaño brida	IEC71
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,37

XP105



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP105

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	216	175	138	4,2	0,8	0,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	208	171	132	4,1	0,8	0,2	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	297	265	230	9,6	2,1	0,5	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	285	251	221	6,4	1,4	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	254	204	155	2,0	0,4	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	361	319	278	20,2	4,5	1,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	350	312	270	10,2	2,3	0,5	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	344	306	261	5,1	1,1	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	340	301	256	3,2	0,7	0,2	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	341	298	245	25,5	5,6	1,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	330	291	238	14,9	3,3	0,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	318	279	226	6,3	1,4	0,3	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	292	269	221	2,1	0,5	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	341	298	245	31,8	7,0	1,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	330	291	238	18,6	4,1	0,8	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	318	279	226	7,9	1,7	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	292	269	221	2,6	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	391	351	298	43,8	9,8	2,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	377	339	286	33,3	7,5	1,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	305	260	202	13,1	2,8	0,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	281	239	180	5,4	1,1	0,2	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	391	351	298	58,4	13,1	2,8	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	377	339	286	44,5	10,0	2,1	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	305	260	202	17,5	3,7	0,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	281	239	180	7,1	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	391	351	298	73,0	16,4	3,5	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	377	339	286	55,6	12,5	2,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	305	260	202	21,8	4,7	0,9	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	281	239	180	8,9	1,9	0,4	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	270	220	170	47,8	9,7	1,9	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	105
Peso sin motor [kg]	32
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

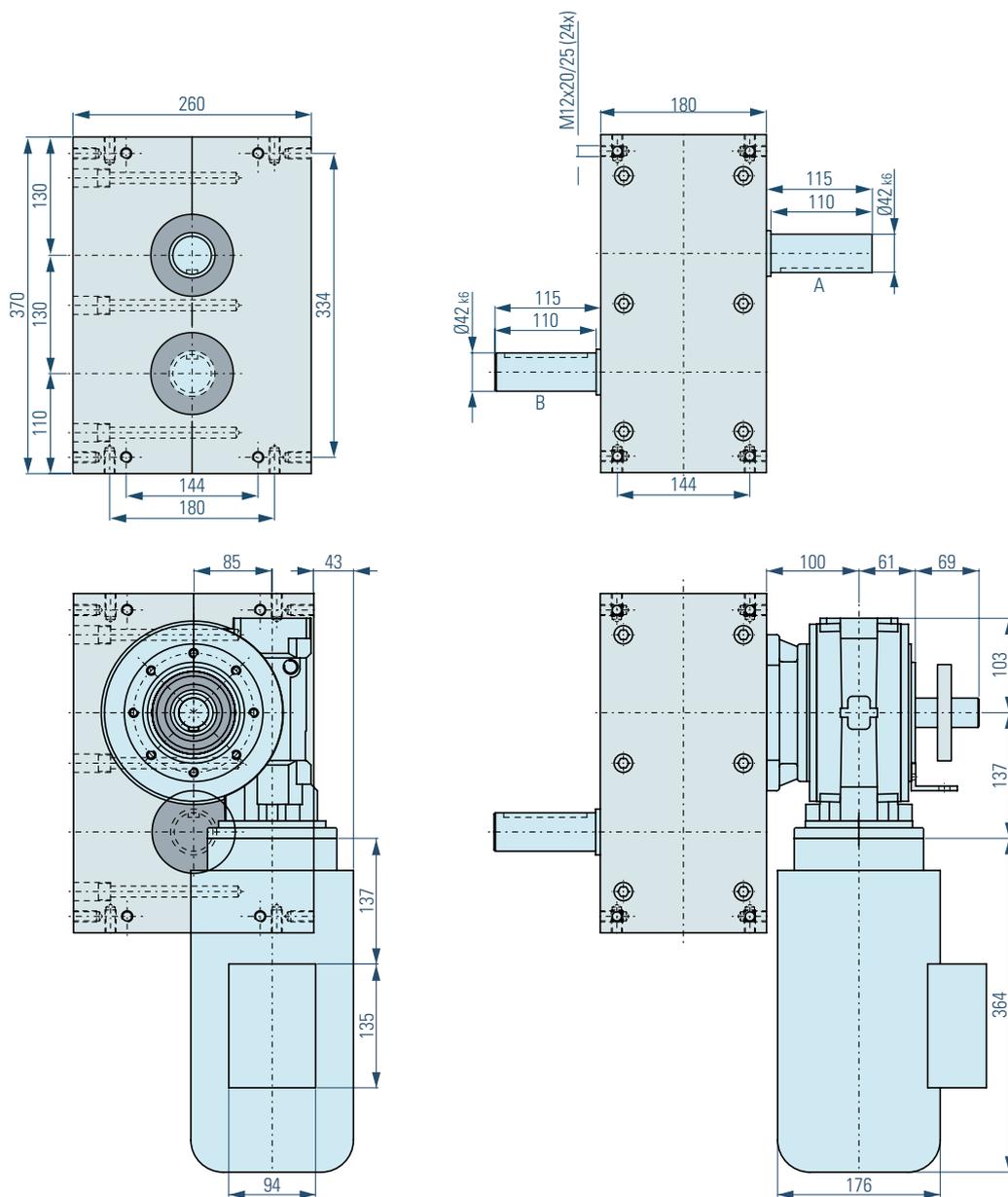
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	30,7
Ratio carga estática [kN]	19
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	30,7
Ratio carga estática [kN]	19

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS70
Tamaño brida	IEC80
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,55-0,75

XP130



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP130

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	359	290	227	6,9	1,4	0,3	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	350	278	210	7,0	1,4	0,3	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	449	370	302	14,5	3,0	0,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	372	283	213	8,4	1,6	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	310	228	165	2,5	0,5	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	554	460	375	31,0	6,4	1,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	520	436	360	15,2	3,2	0,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	415	330	240	6,2	1,2	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	390	285	210	3,7	0,7	0,1	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	540	455	360	40,3	8,5	1,7	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	501	413	325	22,6	4,7	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	480	390	294	9,5	1,9	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	440	346	263	3,1	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	540	455	360	50,4	10,6	2,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	501	413	325	28,3	5,8	1,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	480	390	294	11,9	2,4	0,5	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	440	346	263	3,9	0,8	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	615	537	442	68,9	15,0	3,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	576	483	390	51,0	10,7	2,2	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	445	368	280	19,1	3,9	0,8	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	395	320	239	7,5	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	615	537	442	91,8	20,0	4,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	576	483	390	67,9	14,2	2,9	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	445	368	280	25,5	5,3	1,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	395	320	239	10,0	2,0	0,4	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	615	537	442	114,8	25,0	5,2	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	576	483	390	84,9	17,8	3,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	445	368	280	31,8	6,6	1,3	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	395	320	239	12,6	2,5	0,5	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	360	290	230	63,7	12,8	2,5	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	130
Peso sin motor [kg]	45
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

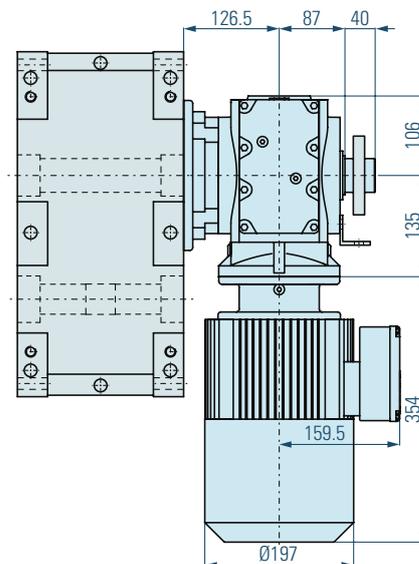
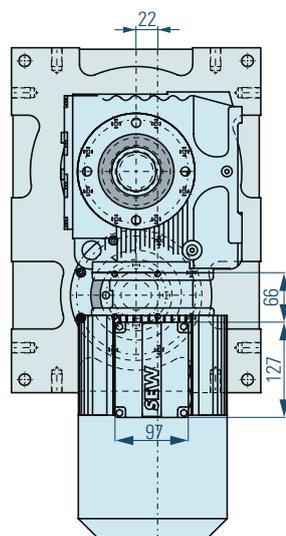
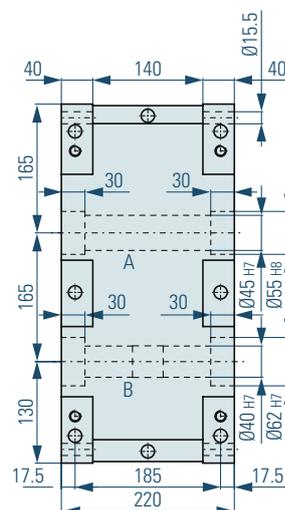
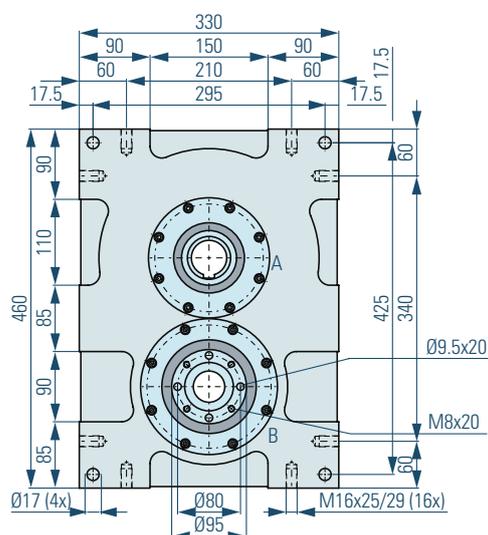
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	51
Ratio carga estática [kN]	39
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	51
Ratio carga estática [kN]	39

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS85
Tamaño brida	IEC90
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	1,1-1,5

XP165



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP165

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	920	760	615	17,7	3,7	0,7	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	890	735	580	17,7	3,7	0,7	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	930	840	680	29,9	6,8	1,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	805	780	630	18,2	4,4	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	790	740	600	6,3	1,5	0,3	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	950	920	680	53,2	12,9	2,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	840	810	590	24,5	5,9	1,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	820	790	570	12,2	2,9	0,5	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	805	770	540	7,7	1,8	0,3	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	950	920	680	70,9	17,2	3,2	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	840	810	590	37,9	9,1	1,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	820	790	570	16,3	3,9	0,7	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	805	770	540	5,8	1,4	0,2	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	950	920	680	88,6	21,5	4,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	840	810	590	47,4	11,4	2,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	820	790	570	20,4	4,9	0,9	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	805	770	540	7,2	1,7	0,3	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	930	920	890	104,1	25,7	6,2	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	910	900	870	80,5	19,9	4,8	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	890	880	850	38,2	9,4	2,3	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	860	840	820	16,4	4,0	1,0	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	790	770	750	117,9	28,7	7,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	770	750	730	90,8	22,1	5,4	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	760	740	710	43,5	10,6	2,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	750	730	720	19,1	4,6	1,1	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	790	770	750	147,4	35,9	8,7	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	770	750	730	113,5	27,6	6,7	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	760	740	710	54,4	13,2	3,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	750	730	720	23,8	5,8	1,4	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	730	720	700	129,1	31,8	7,7	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	165
Peso sin motor [kg]	120
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

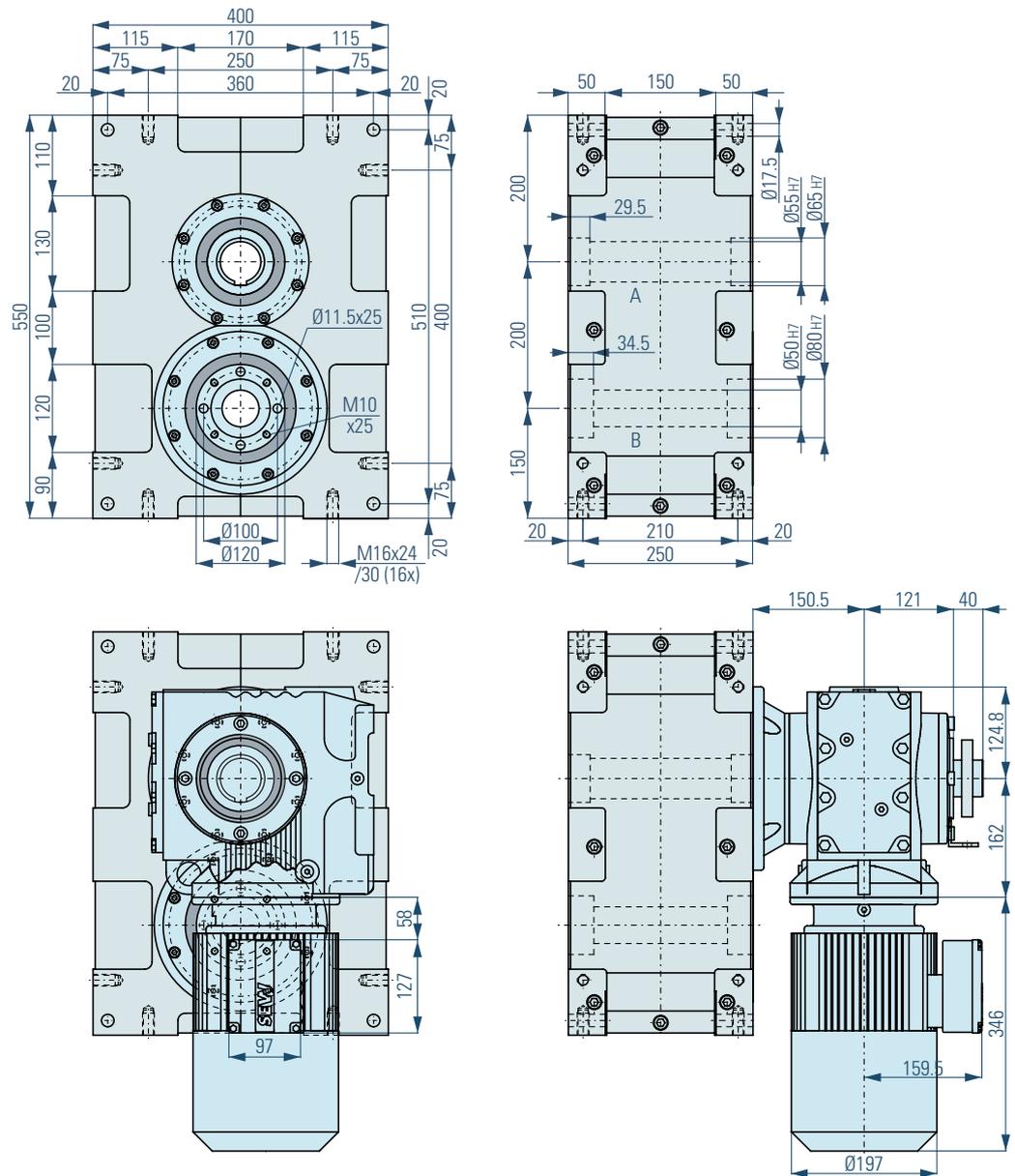
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	116
Ratio carga estática [kN]	153
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	168
Ratio carga estática [kN]	270

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	SAF67
Tamaño brida	IEC100
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	2,2-3,0

XP200



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

- ⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
- ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas XP200

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	1530	1255	1004	29	6,0	1,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	1450	1190	950	29	5,9	1,2	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	1590	1305	1040	51	10,5	2,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	1460	1200	960	33	6,8	1,4	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	1390	1140	910	11	2,3	0,5	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	1680	1380	1100	94	19,3	3,8	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	1590	1305	1045	46	9,5	1,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	1490	1220	980	22	4,5	0,9	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	1480	1215	970	14	2,9	0,6	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	1470	1205	965	110	22,5	4,5	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	1440	1181	945	65	13,3	2,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	1390	1140	910	28	5,7	1,1	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	1370	1120	900	10	2,0	0,4	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	1470	1205	965	137	28,1	5,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	1440	1180	945	81	16,6	3,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	1390	1140	910	35	7,1	1,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	1370	1125	900	12	2,5	0,5	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	1520	1430	1340	170	40,0	9,4	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	1490	1220	980	132	27,0	5,4	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	1460	1370	1270	63	14,7	3,4	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	1420	1335	1240	27	6,4	1,5	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	1290	1210	1140	193	45,2	10,6	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	1270	1195	1120	150	35,2	8,3	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	1260	1180	1110	72	16,9	4,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	1240	1166	1100	32	7,4	1,7	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	1290	1210	1140	241	56,4	13,3	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	1270	1195	1120	187	44,0	10,3	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	1260	1180	1110	90	21,1	5,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	1240	1166	1100	39	9,3	2,2	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	1190	1140	1090	211	50,4	12,1	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	200
Peso sin motor [kg]	220
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	168
Ratio carga estática [kN]	270
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	242
Ratio carga estática [kN]	415

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	SAF77
Tamaño brida	IEC100
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	2,2-3,0

Tabla cargas XP250

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión α [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	2750	2255	1827	53	10,9	2,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	2680	2020	1635	53	10,0	2,0	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	2810	2300	1860	90	18,5	3,7	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	2480	2035	1650	56	11,5	2,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	2430	1990	1610	19	4,0	0,8	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	2870	2350	1905	161	32,9	6,7	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	2690	2200	1780	79	16,1	3,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	2510	2060	1665	37	7,7	1,6	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	2490	2040	1655	24	4,9	1,0	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	2690	2205	1790	201	41,1	8,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	2670	2189	1773	121	24,7	5,0	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	2610	2140	1734	52	10,6	2,2	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	2570	2110	1710	18	3,8	0,8	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	2690	2205	1790	251	51,4	10,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	2670	2189	1773	151	30,9	6,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	2610	2140	1734	65	13,3	2,7	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	2570	2110	1710	23	4,7	1,0	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	2810	2700	2570	315	75,6	18,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	2730	2630	2510	241	58,2	13,9	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	2590	2490	2310	111	26,7	6,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	2540	2410	2260	48	11,5	2,7	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	2530	2400	2290	378	89,6	21,4	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	2470	2370	2210	291	69,9	16,3	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	2410	2300	2180	138	32,9	7,8	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	2380	2270	2150	61	14,4	3,4	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	2530	2400	2290	472	112,0	26,7	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	2470	2370	2210	364	87,4	20,4	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	2410	2300	2180	172	41,1	9,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	2380	2270	2150	76	18,0	4,3	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	2250	2120	1990	398	93,8	22,0	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	250
Peso sin motor [kg]	350
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	242
Ratio carga estática [kN]	415
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	369
Ratio carga estática [kN]	655

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	SAF87
Tamaño brida	IEC100
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	2,2-3,0

Tabla cargas TP040

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	29	25	21	0,56	0,12	0,03	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	28	24	20	0,56	0,12	0,02	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	32	27	24	1,03	0,22	0,05	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	26	24	21	0,59	0,14	0,03	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	25	23	20	0,20	0,05	0,01	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	39	33	26	2,18	0,46	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	39	33	26	1,14	0,24	0,05	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	33	27	23	0,49	0,10	0,02	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	30	25	20	0,29	0,06	0,01	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	36	30	24	2,69	0,56	0,11	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	1,63	0,34	0,07	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,70	0,14	0,03	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,23	0,05	0,01	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	36	30	24	3,36	0,70	0,14	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	36	30	24	2,03	0,42	0,08	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	35	29	23	0,87	0,18	0,04	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	32	28	21	0,29	0,06	0,01	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	4,70	0,95	0,20	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	3,72	0,75	0,15	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	1,72	0,34	0,07	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,69	0,14	0,03	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	6,27	1,27	0,26	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	4,95	1,00	0,21	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,29	0,46	0,09	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	0,92	0,18	0,03	0,40	0,20	0,10
36	10 ¹⁾	2x135	MS0	42	34	28	7,84	1,59	0,33	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	42	34	28	6,19	1,25	0,26	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	40	32	25	2,86	0,57	0,11	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	36	29	22	1,14	0,23	0,04	0,40	0,20	0,10

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	40
Peso sin motor [kg]	2
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

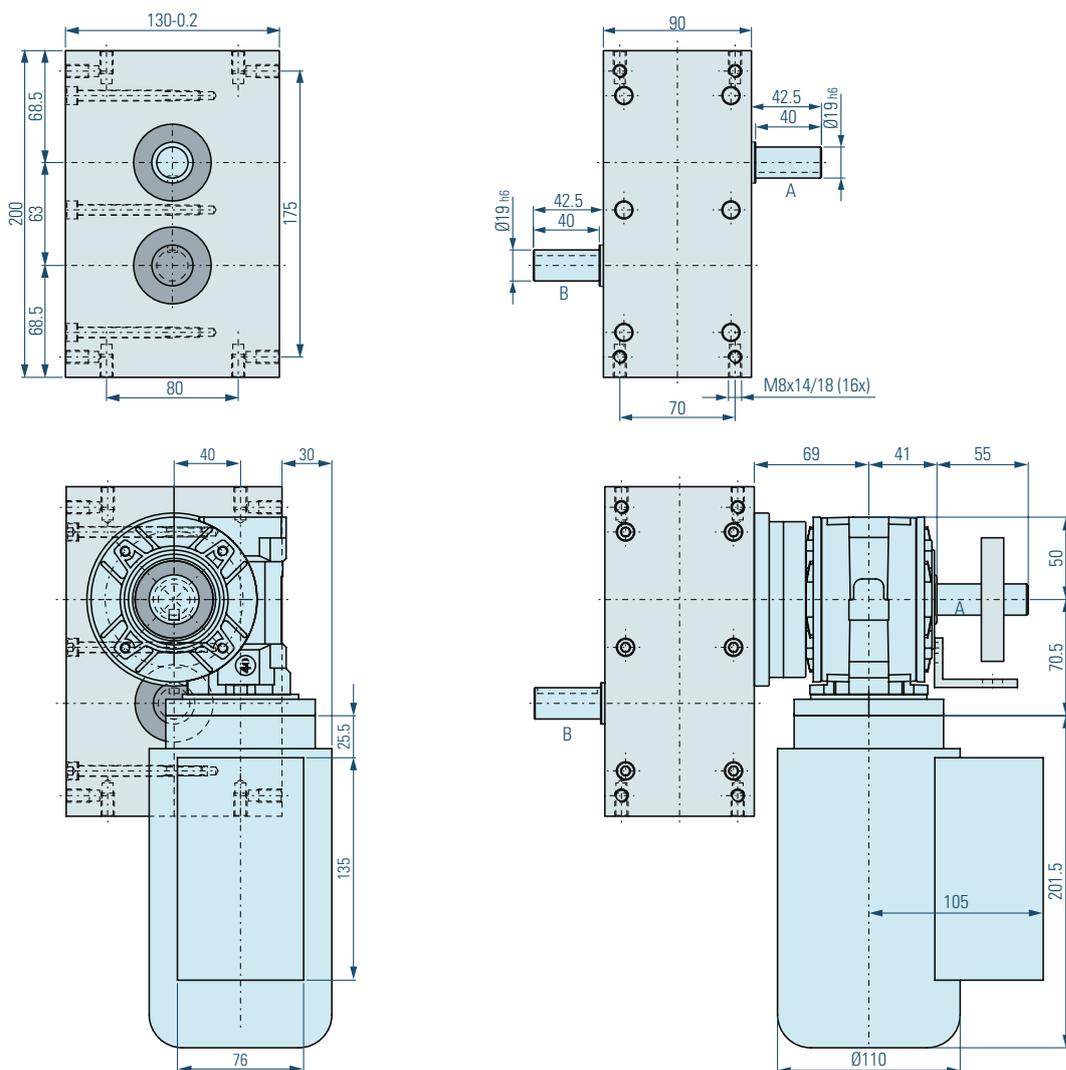
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	4,36
Ratio carga estática [kN]	2,24
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	4,36
Ratio carga estática [kN]	2,24

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS28
Tamaño brida	IEC56
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,06-0,09

TP063



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas TP063

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	52	43	36	1,0	0,2	0,04	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	48	39	30	1,0	0,2	0,04	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	58	51	43	1,9	0,4	0,09	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	48	46	41	1,1	0,3	0,06	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	42	40	39	0,3	0,1	0,02	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	74	68	59	4,1	1,0	0,21	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	73	67	57	2,1	0,5	0,10	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	61	53	46	0,9	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	60	52	43	0,6	0,1	0,03	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	68	61	53	5,1	1,1	0,25	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,0	0,7	0,14	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,3	0,3	0,06	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,5	0,1	0,02	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	68	61	53	6,3	1,4	0,31	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	66	59	51	3,7	0,8	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	64	57	49	1,6	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	64	57	49	0,6	0,1	0,03	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	9,6	2,0	0,39	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	7,3	1,5	0,30	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	3,4	0,7	0,14	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,4	0,3	0,05	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	12,8	2,6	0,52	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	9,8	2,0	0,40	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	4,5	0,9	0,18	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	1,9	0,4	0,07	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	86	71	56	16,0	3,3	0,65	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	83	69	54	12,2	2,5	0,50	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	79	65	51	5,7	1,2	0,23	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	75	61	46	2,4	0,5	0,09	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	62	51	39	11,0	2,3	0,43	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	63
Peso sin motor [kg]	8
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

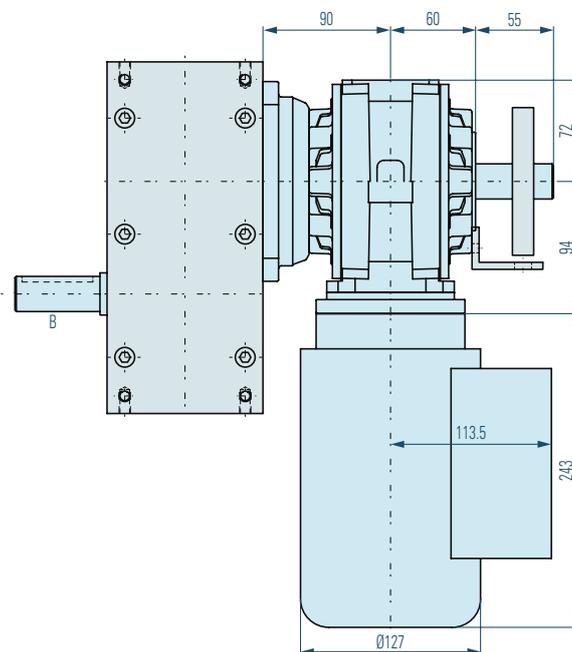
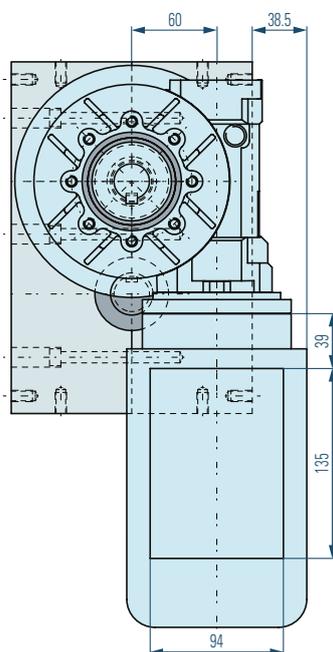
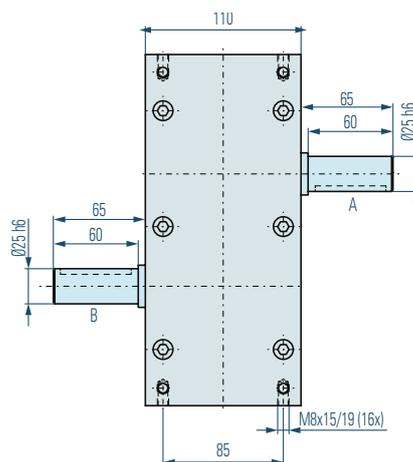
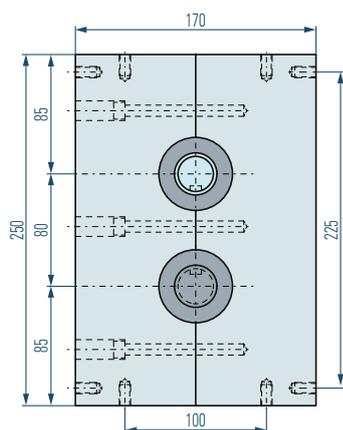
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	11,9
Ratio carga estática [kN]	6,55
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	8,06
Ratio carga estática [kN]	4,75

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS40
Tamaño brida	IEC63
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,12-0,25

TP080



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas TP080

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	124	102	81	2,4	0,5	0,10	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	123	101	79	2,4	0,5	0,10	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	132	107	93	4,2	0,9	0,19	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	131	107	93	3,0	0,6	0,13	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	103	96	89	0,8	0,2	0,04	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	159	137	112	8,9	1,9	0,39	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	152	129	101	4,4	0,9	0,18	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	127	103	83	1,9	0,4	0,08	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	119	97	78	1,1	0,2	0,05	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	157	132	109	11,7	2,5	0,51	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	6,8	1,4	0,27	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	2,7	0,6	0,11	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	0,8	0,2	0,03	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	157	132	109	14,6	3,1	0,64	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	151	126	96	8,5	1,8	0,34	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	138	112	88	3,4	0,7	0,14	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	118	92	76	1,1	0,2	0,04	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	20,8	4,2	0,87	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	15,4	3,2	0,66	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	6,9	1,3	0,26	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	2,5	0,5	0,10	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	27,8	5,6	1,16	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	20,5	4,3	0,88	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	9,2	1,7	0,34	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	3,4	0,7	0,13	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	186	149	124	34,7	7,0	1,45	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	174	146	120	25,7	5,4	1,11	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	160	122	96	11,4	2,2	0,43	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	132	105	81	4,2	0,8	0,16	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	110	95	76	19,5	4,2	0,84	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	80
Peso sin motor [kg]	16
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

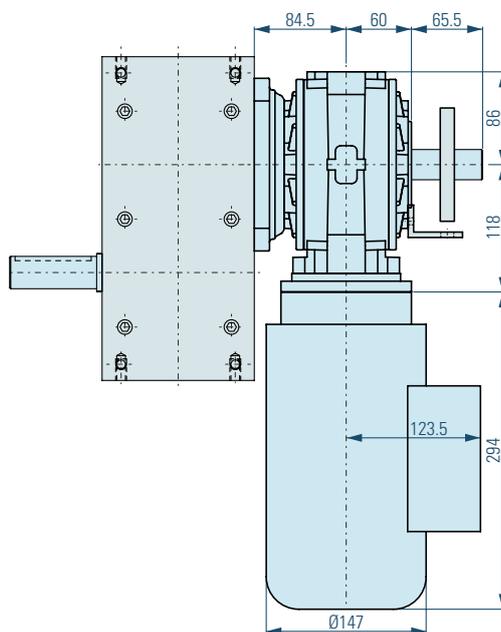
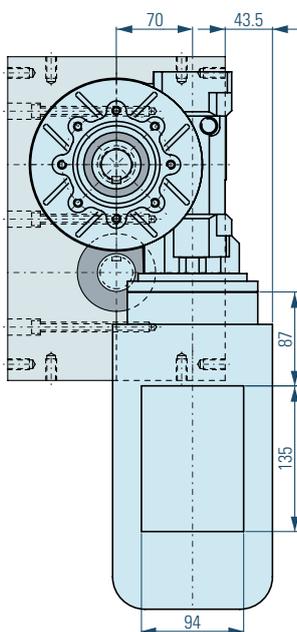
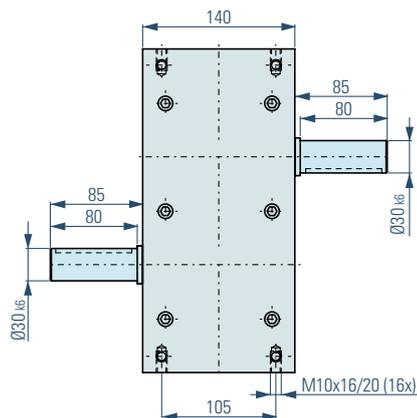
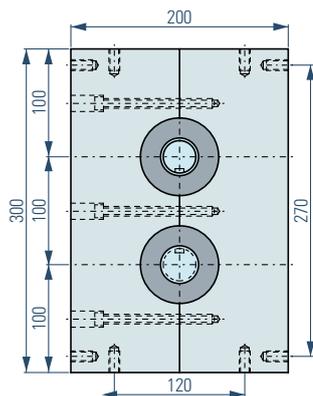
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	13,8
Ratio carga estática [kN]	8,3
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	13,8
Ratio carga estática [kN]	8,3

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS60
Tamaño brida	IEC71
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,37

TP100



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

- ⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
- ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas TP100

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión α [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	211	171	135	4,1	0,8	0,2	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	203	167	129	4,0	0,8	0,2	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	290	259	225	9,3	2,1	0,5	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	278	245	216	6,3	1,4	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	248	199	151	2,0	0,4	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	353	312	272	19,7	4,4	1,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	342	305	264	10,0	2,2	0,5	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	336	299	255	5,0	1,1	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	332	294	250	3,2	0,7	0,1	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	333	291	239	24,9	5,4	1,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	322	284	233	14,6	3,2	0,7	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	311	273	221	6,2	1,4	0,3	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	285	263	216	2,0	0,5	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	333	291	239	31,1	6,8	1,4	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	322	284	233	18,2	4,0	0,8	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	311	273	221	7,7	1,7	0,3	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	285	263	216	2,6	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	382	343	291	42,8	9,6	2,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	368	331	279	32,6	7,3	1,5	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	298	254	197	12,8	2,7	0,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	275	234	176	5,2	1,1	0,2	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	382	343	291	57,0	12,8	2,7	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	368	331	279	43,4	9,8	2,1	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	298	254	197	17,1	3,6	0,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	275	234	176	7,0	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	382	343	291	71,3	16,0	3,4	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	368	331	279	54,3	12,2	2,6	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	298	254	197	21,3	4,5	0,9	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	275	234	176	8,7	1,9	0,3	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	264	215	166	46,7	9,5	1,8	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	100
Peso sin motor [kg]	25
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

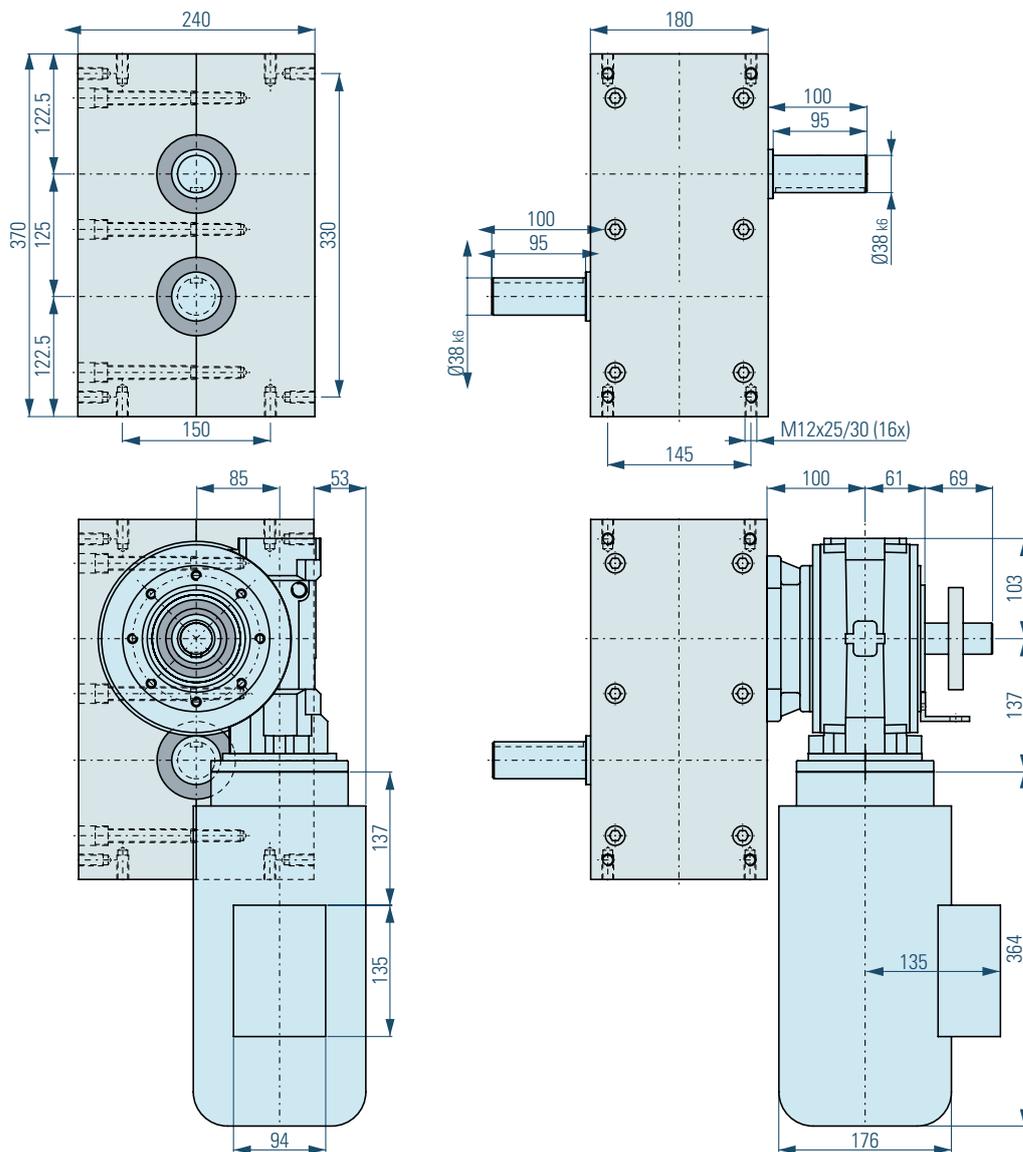
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	40
Ratio carga estática [kN]	28
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	40
Ratio carga estática [kN]	28

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS70
Tamaño brida	IEC80
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	0,55-0,75

TP125



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas TP125

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	349	282	221	6,7	1,4	0,3	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	340	270	204	6,8	1,3	0,3	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	436	360	294	14,1	2,9	0,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	362	275	207	8,2	1,6	0,3	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	301	222	160	2,4	0,4	0,1	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	538	447	365	30,1	6,3	1,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	505	424	350	14,8	3,1	0,6	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	403	321	233	6,0	1,2	0,2	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	379	277	204	3,6	0,7	0,1	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	525	442	350	39,2	8,3	1,6	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	487	401	316	22,0	4,5	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	467	379	286	9,3	1,9	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	428	336	256	3,1	0,6	0,1	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	525	442	350	49,0	10,3	2,0	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	487	401	316	27,5	5,7	1,1	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	467	379	286	11,6	2,4	0,4	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	428	336	256	3,8	0,8	0,1	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	598	522	430	66,9	14,6	3,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	560	469	379	49,5	10,4	2,1	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	433	358	272	18,6	3,8	0,7	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	384	311	232	7,3	1,5	0,3	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	598	522	430	89,2	19,5	4,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	560	469	379	66,0	13,8	2,8	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	433	358	272	24,8	5,1	1,0	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	384	311	232	9,8	2,0	0,4	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	598	522	430	111,5	24,3	5,0	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	560	469	379	82,5	17,3	3,5	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	433	358	272	30,9	6,4	1,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	384	311	232	12,2	2,5	0,5	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	350	282	224	61,9	12,5	2,5	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	125
Peso sin motor [kg]	12
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

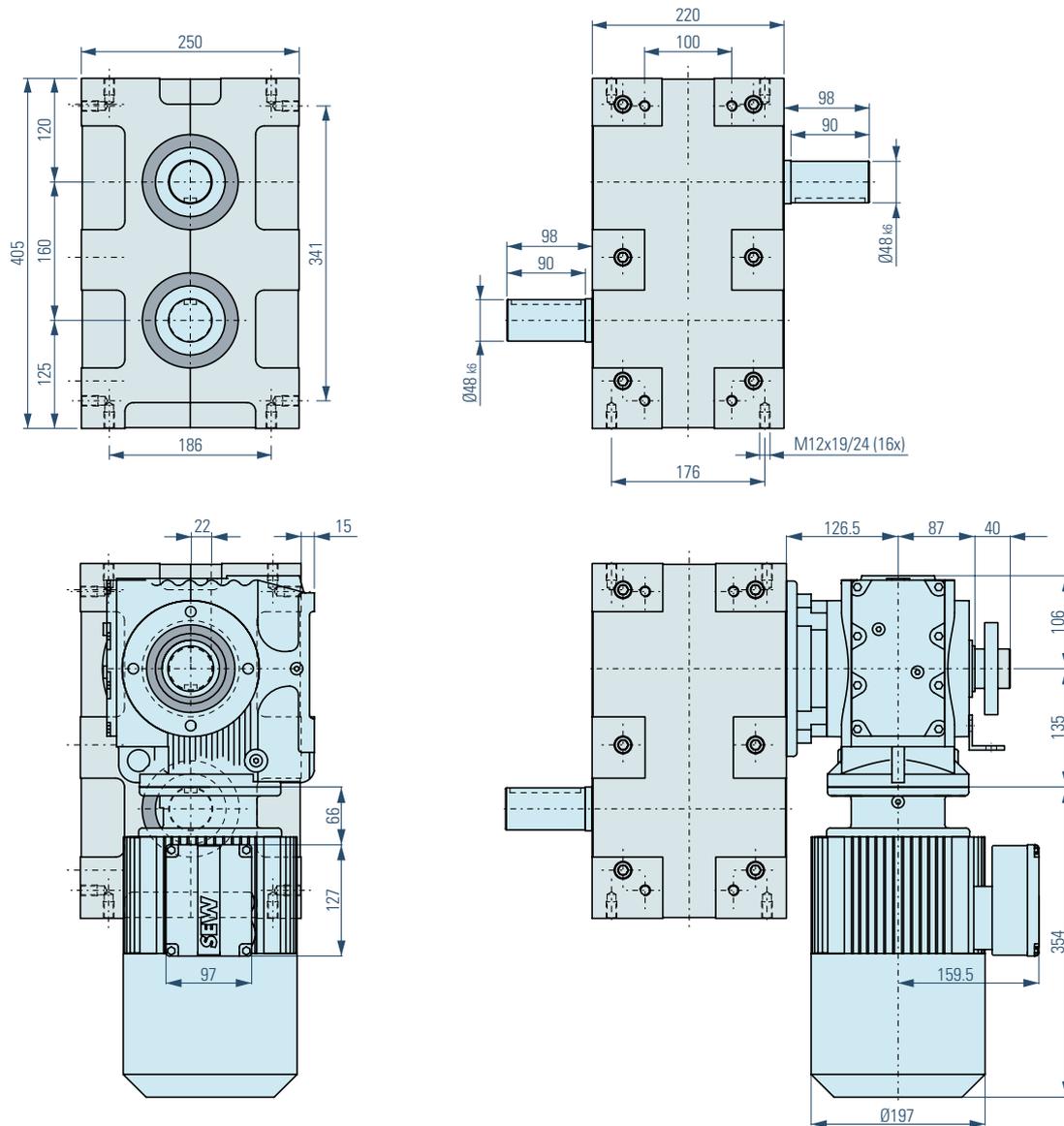
Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	51
Ratio carga estática [kN]	39
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	51
Ratio carga estática [kN]	39

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	FRS85
Tamaño brida	IEC90
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	1,1-1,5

TP160



Dimensiones

Las cotas que aparecen en catalogo son la versión estándar. Podemos efectuar ejecuciones especiales según necesidad del cliente en el cuerpo y los ejes del indexador. También es posible el suministro de

los ejes de entrada / salida con o sin chavetero. Si precisan agujeros de sujeción adicionales ó con profundidades de rosca distintos, contactar con el servicio técnico.

⚠ Atención! No taladrar el cuerpo del indexador
 ⚠ Atención! Según el tamaño del accionamiento, las dimensiones del motor pueden cambiar

A = Eje motor B = eje salida

Tabla cargas TP160

Ángulo eje salida [°]	Número de paradas n	Ángulo conexión α [°]	Formato aceleración MS	Par motor M _{AB} [Nm]			Momento Inercia J [kgm ²]			Tiempo indexado t _s [s]		
				n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200	n=50	n=100	n=200
360°	1	330	MS30	894	739	598	17,2	3,6	0,7	1,10	0,55	0,28
		300	MS50	865	714	564	17,2	3,5	0,7	1,00	0,50	0,25
180°	2	270	MS0	904	816	661	29,1	6,6	1,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	782	758	612	17,7	4,3	0,9	0,70	0,35	0,18
		150	MS50	768	719	583	6,1	1,4	0,3	0,50	0,25	0,13
120°	3	270	MS0	923	894	661	51,7	12,5	2,3	0,90	0,45	0,23
		210	MS30	816	787	573	23,9	5,8	1,0	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	797	768	554	11,9	2,9	0,5	0,50	0,25	0,13
		120	MS30	782	748	525	7,5	1,8	0,3	0,40	0,20	0,10
90°	4	270	MS0	923	894	661	68,9	16,7	3,1	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	816	787	573	36,9	8,9	1,6	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	797	768	554	15,8	3,8	0,7	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	782	748	525	5,6	1,3	0,2	0,30	0,15	0,08
72°	5	270	MS0	923	894	661	86,1	20,9	3,9	0,90	0,45	0,23
		210	MS0	816	787	573	46,1	11,1	2,0	0,70	0,35	0,18
		150	MS30	797	768	554	19,8	4,8	0,9	0,50	0,25	0,13
		90	MS30	782	748	525	7,0	1,7	0,3	0,30	0,15	0,08
60°	6 ¹⁾	2x135	MS0	904	894	865	101,2	25,0	6,1	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	885	875	846	78,2	19,3	4,7	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	865	855	826	37,1	9,2	2,2	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	836	816	797	15,9	3,9	1,0	0,40	0,20	0,10
45°	8 ¹⁾	2x135	MS0	768	748	729	114,6	27,9	6,8	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	748	729	710	88,3	21,5	5,2	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	739	719	690	42,3	10,3	2,5	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	729	710	700	18,5	4,5	1,1	0,40	0,20	0,10
36°	10 ¹⁾	2x135	MS0	768	748	729	143,3	34,9	8,5	0,90	0,45	0,23
		2x120	MS0	748	729	710	110,3	26,9	6,5	0,80	0,40	0,20
		2x90	MS30	739	719	690	52,9	12,9	3,1	0,60	0,30	0,15
		2x60	MS30	729	710	700	23,2	5,6	1,4	0,40	0,20	0,10
30°	12 ²⁾	4x60	MS0	710	700	680	125,5	31,0	7,5	0,80	0,40	0,20

¹⁾ Indexadores paralelos de 6, 8 y 10 paradas se diseñan como un doble indexador. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 2 indexados en el eje de salida

²⁾ Indexadores paralelos con 12 paradas se diseñan como un indexador cuádruple. Ejemplo: por cada giro completo del eje motor, se producen 4 indexados en el eje de salida.

³⁾ Si existen cargas adicionales por fricción que provienen de cadenas ó correas, no se toman en consideración y se deben calcular por separado.

Especificaciones Técnicas

Dimensiones principales

Distancia del eje [mm]	160
Peso sin motor [kg]	117
Ángulo conexión [°]	ver tabla carga
(otros ángulos conexión bajo consulta)	
Número de paradas	1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10, 12
(otros números parada bajo consulta)	
Sentido giro	derecha, izquierda, oscilante
Posición de montaje	cualquier

Prestaciones

Max par de salida	ver tabla carga
Eje entrada	
Ratio carga dinámica [kN]	51
Ratio carga estática [kN]	39
Eje salida	
Ratio carga dinámica [kN]	168
Ratio carga estática [kN]	270

Accionamiento estándar (opcional)

Motor	SEW o Kobold
Reductor	SAF67
Tamaño brida	IEC100
Voltaje [V]	230/400
Prestaciones [kW]	2,2-3,0

Control universal TIC

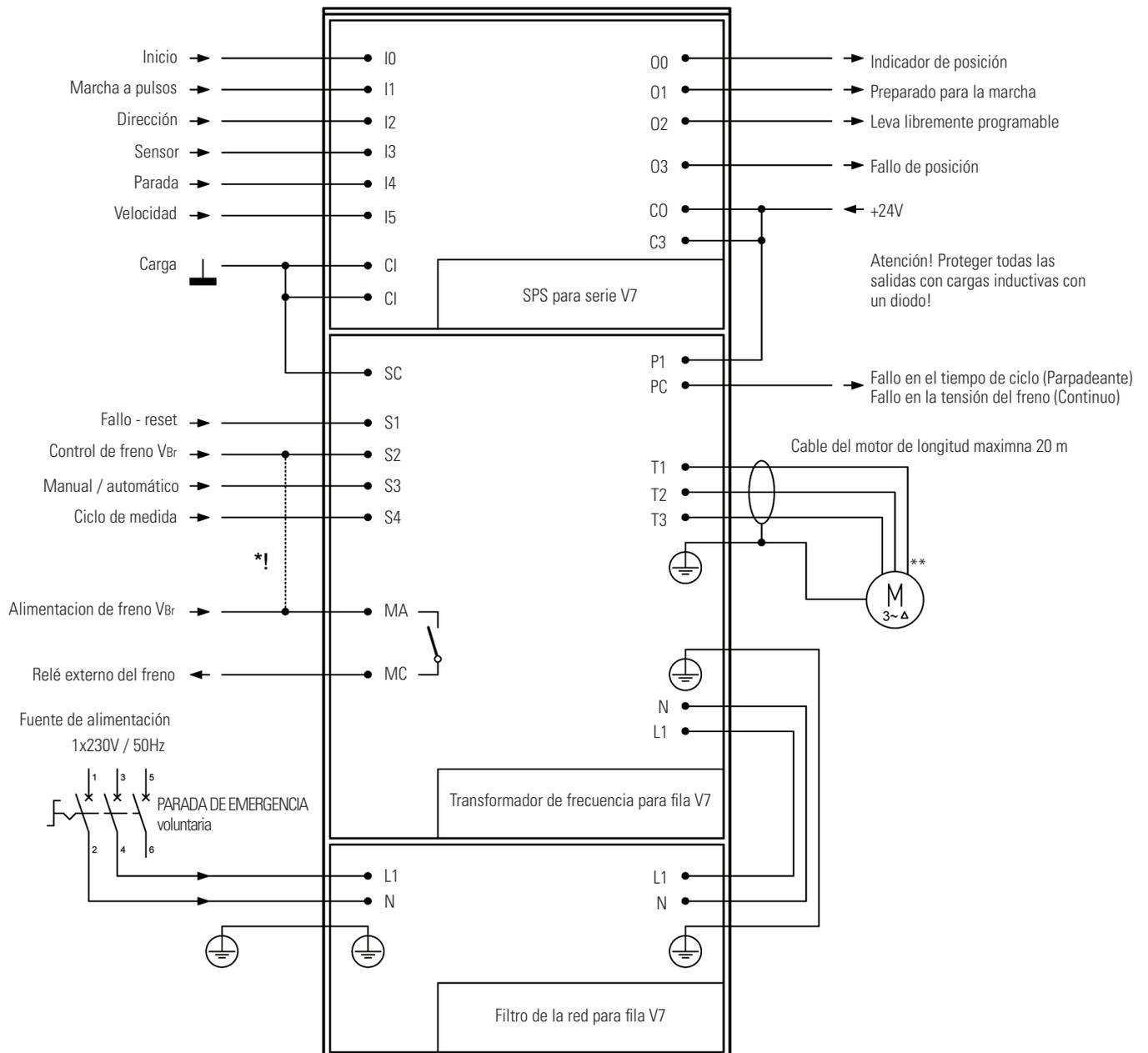
Sus ventajas

Un plato divisor se puede controlar de diferentes formas. Nosotros deseamos entregarles esta herramienta universal, con la cual se pueda controlar el plato de una manera optima sin un gran esfuerzo.

- Con este control se puede optimizar el tiempo de giro gracias a paradas exactas en cada final de ciclo. El control de la máquina recibe la señal de inmediato al final del giro para que puedan iniciarse los procesos externos. El motor conoce la posición y efectuará la parada con precisión exacta
- Con esto eliminamos también las pérdidas de tiempo ocasionadas por los relés mecánicos y la variación de tiempos de giro del control SPS
- Reduce los gastos de instalación y de hardware
- Sólo necesita seguridad para sobretensión
- Posibilidad de usar monofásico hasta 2kW
- Rápida parada en caso de emergencia
- Suavidad en el reinicio después de paradas intermedias o de emergencia.
- Suave puesta en marcha en el sistema „marcha a pulsos“
- Posibilidad de movimientos pendulares o cambios de dirección sin hardware adicional
- Posibilidad de variar la velocidad en cualquier momento
- Ningún desgaste del sistema de frenado ya que este solo actúa después de la emergencia, lo que evita cualquier desgaste en el plato divisor
- Gran facilidad de puesta en marcha debido a que el software necesario está integrado y convenientemente parametrizado
- Cómodas instrucciones para el cliente (solo START, STOP y señal de fallos)
- Clara separación entre máquina y plato divisor lo que ayuda a buscar rápidamente posibles fallos que podrán ser resueltos por teléfono ahorrando mucho tiempo y costosos viajes de personal de servicio



Diagrama del circuito (ejecución simple-fase)



!! Atención! Al usar frenos con el voltaje de entrada de 230VAC o de 400VAC no se podrá hacer ningún puente entre S2 y MC. En este caso S2 debe ser conectado directamente a la C.C. de +24 V. En caso de usar este control universal se recomienda usar un freno de 24V DC



** Para unir el motor 230/400 VAC trifásico a nuestro control TIC monofásico se debe usar la conexión de triángulo tal como se indica en la caja de клемas del motor

HOJA DE CONSULTA Y PEDIDO PARA INDEXADOR PARALELO (1)

Empresa _____ dirección E-mail _____
 Persona contacto _____ nº proyecto/pedido _____
 Teléfono / Fax _____ fecha _____

Aplicación

- Transportador de correa ó cadena Brazo de giro
 Piezas en giro otros (incluir dibujo)

Transportador de correa ó cadena

Ratio reducción reductor (si es aplicable) $i=$ _____
 Longitud paso _____ distancia entre poleas reenvío _____
 Nº de paletas de trabajo _____

Poleas reenvío

Cantidad _____ \varnothing _____ Espesor _____
 Material o peso _____

Correa / cadena

Peso _____ coeficiente fricción _____
 Peso paleta de trabajo _____

Útil trabajo

Cantidad _____ peso _____

Brazo giro

Ángulo giro _____ nº de brazos _____
 Distancia entre punto giro hasta el centro de la masa _____
 Peso de un brazo _____
 Peso de la fijación y útil de trabajo _____

Piezas en giro

Ángulo rotación _____ peso de la fijación y útil de trabajo _____

Accionamiento paso-paso (tiempo ciclo fijo, resto tiempo variable)

Accionamiento continuo (tiempo ciclo y resto tiempo, fijo)

Tiempo de indexado deseado [s] $t_s=$ _____

Tiempo de tiempo muerto deseado _____

(únicamente para accionamiento continuo)

Nº de indexados [1/min] _____

Vida requerida (únicamente tiempo ciclo, habitual 12.000h) _____

Fuerzas y cargas adicionales (describir)

Indexador paralelo

Tipo XP TP

Tamaño placa superior _____

Nº de paradas $n=$ _____

Ángulo conexión $\alpha=$ _____

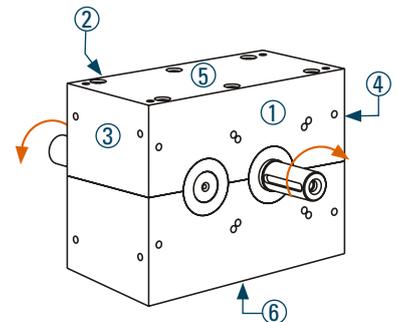
Posiciones de montaje (estándar 3) _____

Eje entrada estándar si no

Si es NO, desviaciones _____ mm

Eje salida estándar si no

Si es NO, desviaciones _____ mm

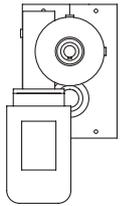


Posiciones de montaje / Dirección de giro eje entrada y salida

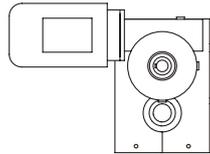
HOJA DE COSULTA Y PEDIDO PARA INDEXADOR PARALELO (2)

Posibles posiciones de montaje del motor

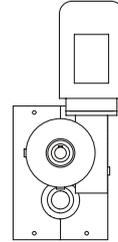
SL-0



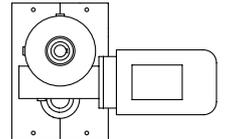
SL-90



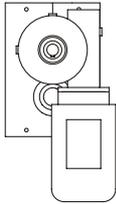
SL-180



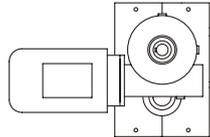
SL-270



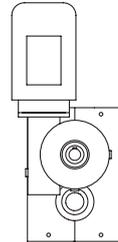
SR-0



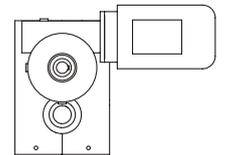
SR-90



SR-180



SR-270



Antrieb

Con motor

Posición de montaje (ver página 1) _____

Posición de la entrada eléctrica (ver abajo) _____

Tensión del motor 230/400-50 Hz
Otras tensiones _____

Tensión del freno motor 24V DC
Otras tensiones _____

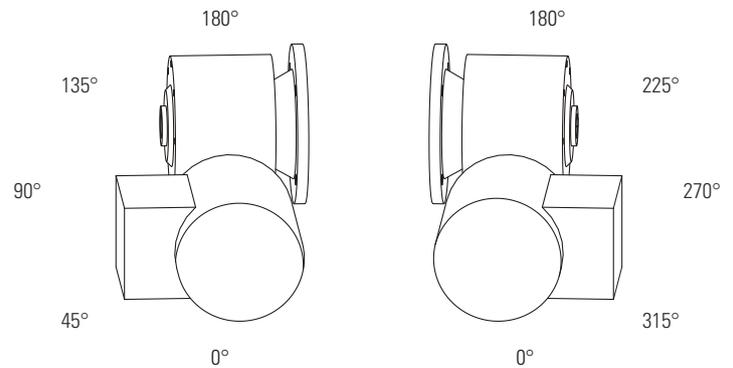
Accionamiento manual para el freno si no

Manivela en el eje motor si no

Embrague de fricción si no

Otras indicaciones (sensor de temperatura, conector, fabricante,...)

Posición de clemas eléctricas



Control universal

Control universal TIC si no

TAKTOMAT

passion for automation

Rudolf-Diesel-Str. 14 D 86554 Pöttmes Tel +49 (0)82 53-99 65-0 Fax +49 (0)82 53-99 65-50
info@taktomat.de www.taktomat.de