

Solicitud de información - Transportador de rodillos

Información del cliente

Fecha:	Preparación de oferta hasta:
Compañía:	Contacto:
Teléfono:	Correo electrónico:

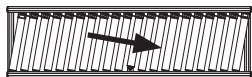
Producto a transportar

Longitud [mm]:	☐ 300 ☐ 400 ☐ 600 ☐ _____	Ancho [mm]:	☐ 300 ☐ 400 ☐ 600 ☐ _____
Altura [mm]:		Peso [kg]:	
Tipo de producto a transportar:	☐ Contenedores de plástico ☐ Cajas de cartón ☐ _____		
Superficie inferior del producto :	☐ lisa ☐ corrugada		
Temperatura [°C]:		Temperatura ambiente [°C]:	

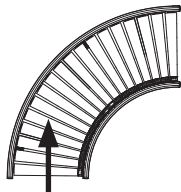
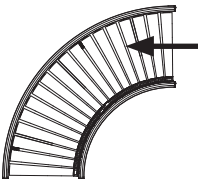
Transportador de rodillos recto

Número de transportadores de rodillos [unidades]:	Longitud [mm]:
Ancho interno [mm] = anchura del producto a transportar + 10:	Anchura del bastidor [mm] = ancho interno + 80:
Número de zonas [piezas]:	Sistema de transferencia perpendicular en la zona: ☐ Fuente de alimentación
	Número de soportes elevables de cinta: ☐ Longitud del cable [m]:
Dirección de transporte:	
☐ 	☐ 

Transportador de rodillos oblicuos

Número de transportadores de rodillos [unidades]:	Longitud [mm]:
Ancho interno [mm]:	Anchura del bastidor [mm] = ancho interno + 80:
☐ Fuente de alimentación	Longitud del cable [m]:
Dirección de transporte:	
☐ 	☐ 

Curva del transportador de rodillos

Número de transportadores de rodillos [unidades]:	Ángulo de la curva: ☐ 45° ☐ 90°
Ancho interno [mm]:	Anchura del bastidor [mm] = ancho interno + 80:
☐ Fuente de alimentación	Longitud del cable [m]:
Dirección de transporte:	
☐ 	☐ 

Solicitud de información - Transportador de rodillos

Control y lógica

Velocidad [m/min]:

Control red

- ☐ Lógica de acumulación preinstalada (no es posible con EtherCAT)
- ☐ Modbus TCP (ConveyLinx) ☐ EtherNet/IP (ConveyLinx) ☐ CC-Link (ConveyLinx)
- ☐ Profinet (ConveyLinx) ☐ EtherCAT (MotionLinx)

Control del motor

(sin lógica, sin sensor)

- ☐ E/S digitales (Eqube)

- Arranque: ☐ Manual ☐ Sensor ☐ Pulsador ☐ Interruptor giratorio ☐ Control externo¹
- Parada: Zona _____ ☐ Pulsador ☐ Interruptor giratorio ☐ Control externo¹
- Retirada del producto: ☐ Manual ☐ Pulsador ☐ Interruptor giratorio ☐ Control externo¹

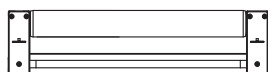
¹ señal adicional del sensor de zona como señal de salida

Guía lateral

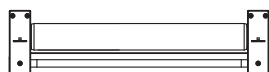
Guías laterales:

Altura [mm]:

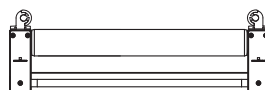
Ancho interno [mm]:



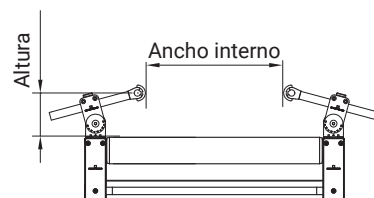
- ☐ sin guías laterales



- ☐ con guías laterales



- ☐ guía lateral rígida



- ☐ guía lateral flexible

Subestructura

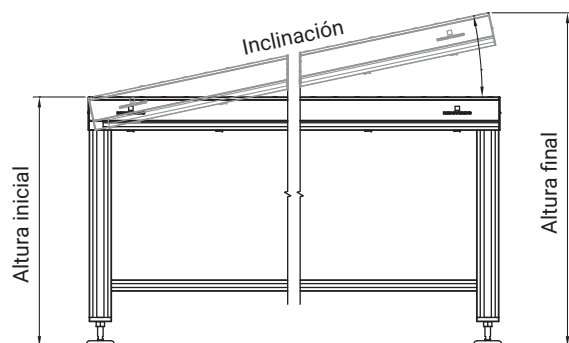
- ☐ ensamblada

- ☐ piezas sueltas

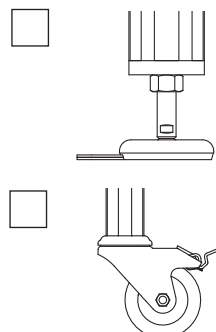
Altura inicial [mm]:

Altura final [mm]:

Inclinación [°]:



Tipo de pie:



Información / dibujo