

**HEBETECHNIK CHECKLISTE**

Datum: .....
Firma: .....
Name: .....
Tel/Fax: .....

Checkliste für den wirtschaftlichen Einsatz des robotlife-Hebetechnik-Programmes:  
 Zur Ausarbeitung eines auf Ihre Aufgaben zugeschnittenen Angebotes benötigen wir die vollständig ausgefüllte Checkliste. Bitte machen Sie eine Kopie für Ihre Akten!

IAV-robotlife Industriemaschinenbau GmbH-Fax: ++43 (0) 7435 / 50 2  
 E-Mail:office@industriemaschinenbau.co.at

<b>A. TRANSPORTGUT</b>	
Abmessungen:	Gewicht:
Material:	Besonderheiten:

<b>B. GEFORDERTE ACHSENKOMBINATION</b>					
Einsatzzweck:					
Umgebungsbedingungen:					
o X-Achse		o Y-Achse		o Z-Achse	
Hub=	mm	Hub=	mm	Hub=	mm
Verfahrgeschw.: $v_{max}$ =	m/s	Verfahrgeschw.: $v_{max}$ =	m/s	Verfahrgeschw.: $v_{max}$ =	m/s
Achsenbeschl.: $a_{max}$ =	m/s <sup>2</sup>	Achsenbeschl.: $a_{max}$ =	m/s <sup>2</sup>	Achsenbeschl.: $a_{max}$ =	m/s <sup>2</sup>
Zyklen:	Hübe/min	Zyklen:	Hübe/min	Zyklen:	Hübe/min
Anzahl d. Positionen/Hub:		Anzahl d. Positionen/Hub:		Anzahl d. Positionen/Hub:	
Antrieb		Antrieb		Antrieb	
<input type="checkbox"/> pneumatisch	<input type="checkbox"/> Schrittmotor <input type="checkbox"/> Servomotor	<input type="checkbox"/> pneumatisch	<input type="checkbox"/> Schrittmotor <input type="checkbox"/> Servomotor	<input type="checkbox"/> pneumatisch	<input type="checkbox"/> Schrittmotor <input type="checkbox"/> Servomotor
<input type="checkbox"/> Zylinder <input type="checkbox"/> kolben- stangenloser Zylinder	<input type="checkbox"/> Zahnriemen <input type="checkbox"/> Kugelspindel <input type="checkbox"/> Zahnstange	<input type="checkbox"/> Zylinder <input type="checkbox"/> kolben- stangenloser Zylinder	<input type="checkbox"/> Zahnriemen <input type="checkbox"/> Kugelspindel <input type="checkbox"/> Zahnstange	<input type="checkbox"/> Zylinder <input type="checkbox"/> kolben- stangenloser Zylinder	<input type="checkbox"/> Zahnriemen <input type="checkbox"/> Kugelspindel <input type="checkbox"/> Zahnstange
Zur besseren Ausarbeitung Ihrer Aufgaben legen Sie bitte die Bewegungsdiagramme (v-t; a-t; etc.) der einzelnen Achsen bei!					

<b>C. ZUBEHÖR</b>		
<input type="checkbox"/> Endschalter induktiv .....Stk.	<input type="checkbox"/> Positioniersteuerung & Software	<input type="checkbox"/> Kupplungsgehäuse
<input type="checkbox"/> Greifer	<input type="checkbox"/> Energieführung	<input type="checkbox"/> Planetengetriebe: $i=$ .....
	<input type="checkbox"/> Kupplung	

<b>D. BEMERKUNGEN</b>	
<input type="checkbox"/> Konkreter Bedarf	<input type="checkbox"/> Projekt