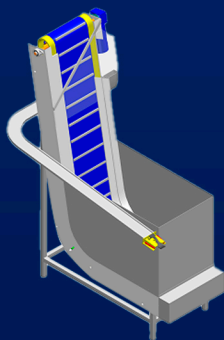
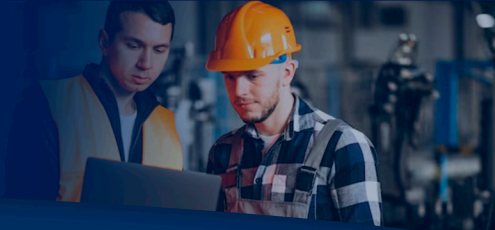


SETEMI LTDA

ALIMENTADOR DE TAPAS
MODELO: SETAT100MMQ





SISTEMA ALIMENTADOR DE TAPAS.

A CONTINUACIÓN, ENCONTRARA UNA DESCRIPCION GENERAL DEL SISTEMA DE ALIMENTACIÓN

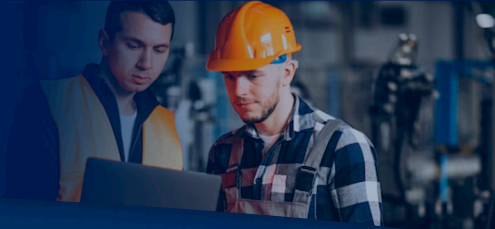
Nuestro sistema de alimentación de tapas cuenta con una banda transportadora constituida por una serie tanto de pasadores como de fichas diseñadas y fabricadas por SETEMI Ltda., a la cual se da tracción por medio de un motorreductor quien a su vez lleva acoplado un eje motriz donde se montan los piñones que engranan con la banda.

Su forma y diseño de chasis en lamina inoxidable y espesor acorde, ofrece una gran rigidez y estabilidad, generando una solución a nuestros clientes en lo concerniente al abastecimiento de tapas para el producto que demande el mercado.

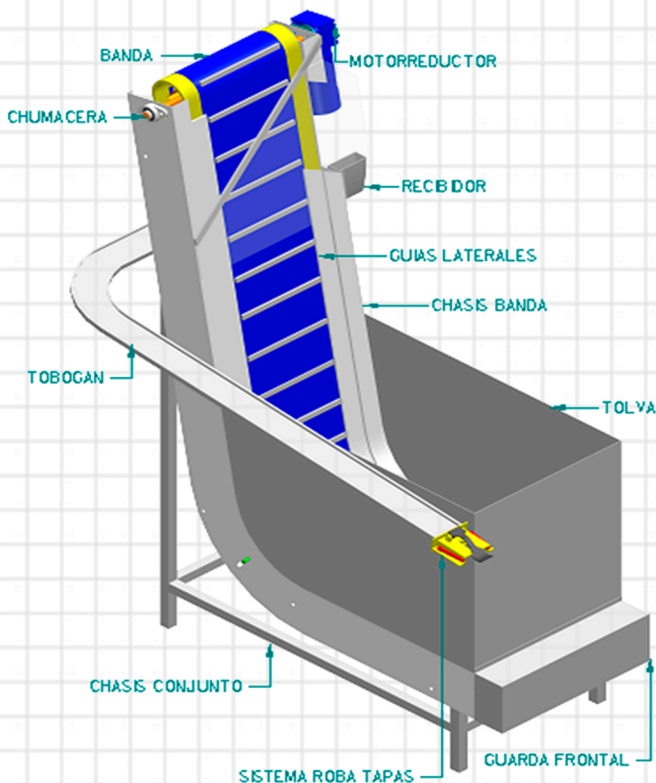
Además, cuenta con un tobogán llamativo, de una longitud lo suficiente extensa garantizando a tiempo el suministro apropiado de tapas para el sistema de tapado.

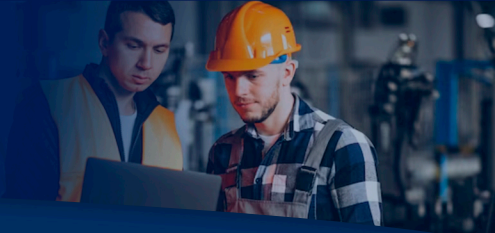
ALIMENTADOR DE TAPAS
MODELO: SETAT100MMQ

SETEMI LTDA



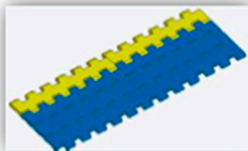
ESQUEMA GENERAL





DESCRIPCIÓN BANDA TRANSPORTADORA

FICHA



DATOS TÉCNICOS	ESPECIFICACIONES
Ref.	QNB-C
Paso (mm)	25,4
Accionamiento	Central
Longitud (mm)	150
Superficie (m ²)	0,0254
Peso por m ² (g)	5220
Piezas por m ²	260
Material	Polipropileno
Color	Amarillo y azul

Banda modular Ref. QNB-C en PP azul con bordes laterales amarillos.



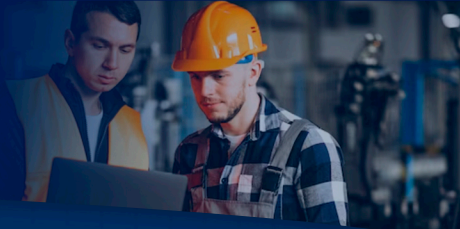
PIÑÓN



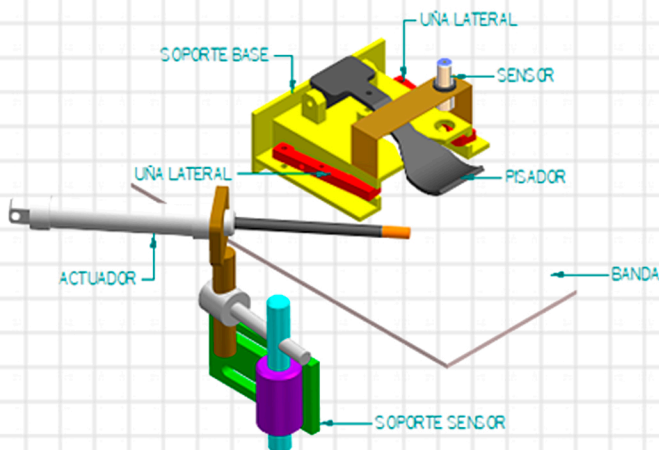
DATOS TÉCNICOS	ESPECIFICACIONES
Ref.	QNBZ15
Número de dientes	15
Diámetro exterior (mm)	120
Eje (mm)	65 x 65
Material	Nylon
Espesor (mm)	11
Color	Amarillo y azul

Piñón Ref. QNB de 15 dientes paso 1" para eje de 2,5" en nylon.





SISTEMA ROBA TAPAS



Este sistema cuenta con una base, dos uñas laterales y un pisador. Las uñas son las encargadas de frenar las tapas, estas se pueden ajustar girando en la dirección conveniente los tornillos presentes en la dirección de las flechas azules. El pisador se encarga de posicionar la tapa en el pote y también se logra ajustar girando el tornillo que se encuentra en la posición de la flecha verde. Además, un actuador soportado a la banda empuja cada pote logrando vencer la fuerza ejercida por el pisador del sistema, de esta manera se logra culminar la etapa de alimentación.