

Cliente: _____ **Persona di riferimento Telefono** _____ **Fax** _____
Codice postale: _____ **Dpto. Técnico:** _____
Paese: _____ **Aquisatore:** _____
Strada: _____ **e-Mail:** _____

Referenza del cliente / no. richiesta: _____ **Progetto:** _____ **Data:** _____
Descrizione del Posizionamento: _____

Scelta del catalogo:

Quantità:

Budget:

0 Costruzione: diritto parallelo angolato azionamento al giorno:
 ore al giorno:



con filettatura trapeziale con viti a ricircolazione di sfere

É necessario un auto impedimento del sistema? si no

É necessario un mantenimento di funzione di sicurezza in caso di mancanza di corrente? si no

1 Tensione di alimentazione: 1 x **V DC** 1x **V AC** **Hz** 3x **V AC** **Hz**

2 Velocità: ca. _____ mm/s **velocità elevata:** _____ m/s²
Riproducibilità delle posizione raggiunte: si no **posizionamento preciso:** _____ mm
Motori: corrente trifase motore passo-passo motore alternata servomotore
Dispositivo di spostamento manuale: si no freno „L“ => con struttura ventilata freno „B“

3 Forza di spinta e trazione: _____ kN **carico statico:** _____ kN **carico guidato?** si no
Direzione del carico: spigendo tirando spigendo e tirando
Posizione di installazione: orizzontale vertikale piegato nel giro di _____ gradi
Posizioni di motori: sopra sotto (Dai motori ad ingranaggio é necessario il controllo del livello del olio)

4 Corso: _____ mm (corso utilizzato: _____ mm + riserva del corso: _____ mm)

5 Influenza sul sistema: _____ esistono delle scosse sul sistema nel andamento del carico statico? si no

6 Modo di allaccio: perni di rotazione piedi di appoggio per sistema oscillante flangio occhio dietro

7 Tipo di protezione: IP _____ classe di ISO _____ **temperatura ambientale da** _____ °C **a** _____ °C
Condizioni ambietali: asciutto polveroso umido tropicale
Applicazione: all'aperto marine, fuori coperto chiuso in una stanza
Esecuzione: tenuta a soffietto tubo di protezione sul tubo di trazione-spinta massima protezione di corrosione

8 Posizione: sensori elettronici di percorso EPS02 con 2 finecorsa
 EPS06 con 6 finecorsa & segnale analogo
 2 4 6 segnalazine mecc. finecorsa
 1 2 3 4 sensore induttivo di prossimità
 localizzatore elettronico DMU (4-20mA) potenziometro (1 kΩ) encoder

9 Carcassa di disposizione dietro: A B C **carcassa di dispositione laterale:** D E F
Componenti elettronici: chiusura automatica nel caso di sopracarico conduttori a freddo
 modulo di collegamento l'inverter di frequenza posizionato direttamente al motore
Comandi: positionamento del Modulo tipo RCM100 velocità regolabile
 posizionamento assiale sincronizzazione di piu elettrocilindri
 comandi/regolazione su richiesta del cliente

10 Accessorios / otras opciones: