

L'entreprise:	Interlocuteur	Tél.	Fax
CP:	Technique:		
Ville:	Service achats:		
Rue:	e-Mail:		

Demande n°:	Projet:	Date :
Utilisation:		Choix de produits en dehors du catalogue:

Nb vérins:
Prix Budget:

0 Montage moteur: en ligne parallèle à 90° (position moteur droite (idem photo) / gauche)



Axe linéaire à courroie (type 2030/2040) système à 2 axes parallèles Système cartésien (axes x, y, z)

Axe linéaire à vis (type 2060) avec vis trapézoïdale avec vis à bille

Irréversibilité du système demandé? Oui Non L'axe a-t-il une position de sécurité? Oui Non

Nombre de cycles par heures: _____ Nombre d'heures par jours: _____

1 Alimentation: 1 x **V DC** 1x **V AC** **Hz** 3x **V AC** **Hz**

2 Vitesse de translation: environ _____ mm/s Vitesse variable Accélération: _____ m/s²

Positions intermédiaires: Oui Non Précision de positionnement: _____ mm

Moteur: asynchrone moteur pas à pas asynchrone avec système de positionnement Servomoteur

Volant de manœuvre: Oui Non **Frein:** L B

3 Charge dynamique: _____ kN **Charge statique:** _____ kN **Poids:** _____ kg

Guidage de charge? Oui Non Coefficients de frottement du système de guidage:

Direction de l'effort (pour type 2060): Poussé Traction Poussé et Traction

Position de l'installation: horizontal vertical inclinée d'un angle de _____ degrés

4 Course: _____ mm (utilisable: _____ mm + réserve de course: _____ mm)

5 Influences sur le système: Y-a-t-il des **vibrations** en charge statique? Oui Non

6 Type de fixation: équerres de fixation

7 Classe de protection: IP ISO-class Température ambiante de _____ °C à _____ °C

Environnement: sec poussière humide tropical

Emplacement: extérieur bord de mer couvert intérieur

8 Position: Senseur de position EPS02 avec 2 fins de courses EPS06 avec 6 fins de courses et recopie de position

2 4 6 Fins de courses ajustable Recopie de position DMU (signal analogique 4-20 mA)

Codeur multitour absolu Codeur / Resolver

9 Boîtier accessoires arrière: A B C **Boîtier accessoires latéral:** D E F

Composants électroniques: Protection de surcharge Protection thermique

Systèmes de contrôle: Module de positionnement type RCM 100 Solution suivants demande client

Système de positionnement monoaxe Système de positionnement multiaxes

10 Proposition / Options: