


<b>L'entreprise:</b>	<b>Interlocuteur</b>	<b>Tél</b>	<b>Fax</b>
<b>CP:</b>	<b>Technique:</b>		
<b>Ville:</b>	<b>Service achats:</b>		
<b>Rue:</b>	<b>e-Mail:</b>		

<b>Demande n°:</b>	<b>Projet:</b>	<b>Date:</b>
<b>Utilisation:</b>		

**Choix de produits en dehors du catalogue:**  
**Nb vérins:**  
**Prix Budget:**

**0 Montage moteur:**  en ligne  parallèle  à 90°



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

avec vis trapézoïdale  avec vis à bille

Irréversibilité du système demandé?  Oui  Non

L'vérin a-t-il une position de sécurité?  Oui  Non

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

**2 Vitesse de translation:** environ mm/s Accélération: m/s<sup>2</sup>

Positions intermédiaire:  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 **Guidage de charge?**  Oui  Non

**Charge direction:**  poussé  traction  poussé et traction

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

**Position de moteur:**  supérieur  inférieur (pour des consideration d'huile de moto-réducteurs)

**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:**  tourillons latéraux  tourillons avec pieds  bride  fixation œilleton

**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

**Protection:**  soufflet  tube de protection  protection anticorrosion renforcée

**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 mécanique ajustable  1  2  3  4 fins de course inductive/capteur

Recopie de Position DMU (4-20 mA)  Potentiomètre (1 kΩ)  Convertisseur d'impulsion

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

**Composants électroniques:**  Protection de surcharge  Protection thermique

Boîtier de connexion  Convertisseur de fréquence intégré au moteur

**Systèmes de contrôle:**  Module de positionnement type RCM 100  Vitesse variable

Système de positionnement monoaxe  Synchronisation multiaxes

Solution suivants demande client

**10 Proposition / Options:**