

Cliente:	Persona di riferimento	Telefono	Fax
Codice postale:	Dpto. Tecnico:		
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 (allaccio del motore destra (vedi foto) / sinistra)



Elettroazionatore Lineare con cinghia (tipo 2030/2040) systema con piu assi (2 parallele) systema con piu assi (x,y,z-assi)
 Elettroazionatore Lineare con madrevite di trascinamento (tipo 2060) 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
 azionamento al giorno: _____ ore al giorno: _____

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

2 Velocità: ca. mm/s velocità regolabile 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 **Peso:** kg
Carico guidato ? si no
Direzione del carico (solo per il tipo 2060): spingendo tirando spingendo e tirando
Posizione di installazione: horizontale vertikale piegato nel giro di _____ gradi

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: angolo di torsione

7 Tipo di protezione: IP classe di ISO temperatura ambientale da _____ °C a _____ °C
Condizioni ambientali: asciutto polveroso umido tropicale
Applicazione: all'aperto marine, fuori coperto chiuso in una stanza

8 Posizione: sensori elettronici di percorso EPS02 con 2 fine corsa
 EPS06 con 6 fine corsa & segnale analogo
 2 4 6 segnalazine mecc. di fine corsa localizzatore elettronico DMU (segnale analogo 4-20 mA)
 multiturn-encoder encoder / resolver

9 Carcasa di disposizione dietro: A B C **carcasa di dispositione laterale:** D E F
Componenti elettronici: chiusura automatica nel caso di sopraccarico conduttori a freddo
Comandi: posizionamento del Modulo tipo RCM 100 comandi/regolazione su richiesta del cliente
 posizionamento assiale sincronizzazione di piu Elettroazionatori Lineari

10 Dotazioni opzionali / altri opzioni: