



Sistema di movimentazione MONOASSE, per applicazioni orizzontali o verticali

Modulo lineare con trasmissione cinghia/puleggia, vite o cremagliera

CARATTERISTICHE MECCANICHE:

- Portate: *da 5 a 2000 Kg*
- Velocità max.: *5 m/sec*
- Accelerazione max. : *50 m/sec²*
- Corsa: *fino a 12 mt*
- Ripetibilità: a richiesta fino a +/- 0,05 mm

Cinghia

- Prestazioni di carico e dinamica elevate.
- Fissaggio della motorizzazione sulla testata motrice.
- Possibilità di raggiungere lunghezze elevate.
- Buone precisioni di posizionamento / ripetibilità.
- Sistema di scorrimento a rotelle o pattini a ricircolo di sfere.

Cremagliera

- Ampia scelta di cremagliere
- Precisioni fino a $\pm 0,05$ mm.
- Motorizzazione bordo carro, con lubrificazione cremagliera a regolazione elettronica.
- Sistema di scorrimento a rotelle o pattini a ricircolo di sfere.

Vite

- Motorizzazione diretta (non richiede riduttori in ingresso).
- Eccellenti precisioni di posizionamento e ripetibilità fino a $\pm 0,03$ mm.
- Sistema di scorrimento a rotelle o pattini a ricircolo di sfere.

CONFIGURAZIONI ELETTRONICHE DISPONIBILI



tipo HP

Architettura hardware basata su controllo multiasse e multiprocesso CNC [ISIMotion](#) in grado di gestire fino a 64 assi. Servoazionamenti digitali [ISIDrive](#) e servomotori brushless ISIServo. Riduttori epicicloidali a gioco ridotto

Controllo assi compatto modello [ISIMotionLite](#), dotato di display touch-screen, e servomotori brushless con interfaccia analogica serie [miniISIDrive](#). Riduttori epicicloidali gioco 5/10'.

tipo EL



tipo LP

Display touch-screen con interfaccia ModBus verso azionamenti digitali stepper serie [ISISStep](#) per trasferimento quote e segnali oppure controllo assi [ISIMotionLite](#) con uscite freq/segno ed I/o integrati.

ALTRE CONFIGURAZIONI DISPONIBILI/OPZIONI:

- Interfaccia con fieldbus esterni per colloquio con ns. controllo (es. ProfiNET, ProfiBUS, CANopen, DeviceNET)
- Fornitura senza controllo per gestione mediante fieldbus esterno (vedi sopra)
- Motore lineare