

D10

Construction de la référence



Moteurs conseillés
M3 : GMI 61 235 220 - 235W

N : Sans frein
B : Avec frein

Course:

Pas de vis 5 - 10 - 16 mm

 $100 \sim 1000$ mm, par tranche de 100 mm

Position des capteurs

ID : Interne à l'axe

OD : Extérieur à l'axe

Quantité des capteurs

A : Aux deux extrémités

moteur uniquement

D : Coté moteur uniquement P : Coté opposé au

	Données
--	---------

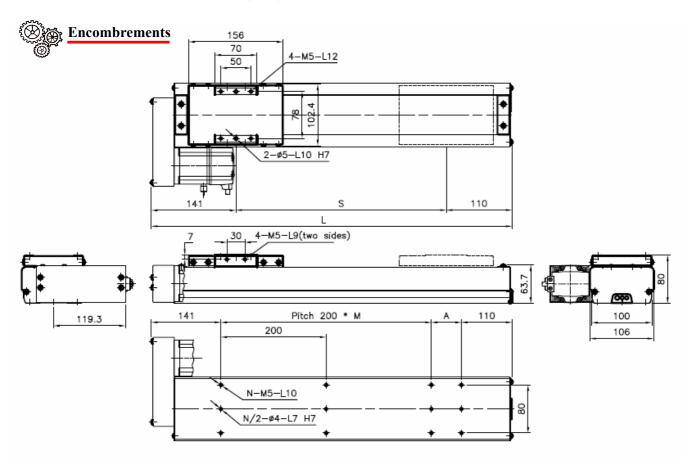
Puissance à la sortie du moteur :			100	W	200 W		
Type de transmis	ssion	*1	Vis à bille (classe 7)				
Répétabilité		mm		± 0	0.02		
Pas mm			5	10	10	16	
Vitesse maximal	250	500	500	800			
Charge	Horizontale kg		9	6	9	6	
maximale	Vertica	ale kg	5	3	5	4	
Couple maximal	Couple maximal daN.m		132	66	132	42	
Course		mm		100 ~	1000		
Température de	travail	C°	5 ~ 4 <u>0</u>				
Moment	Ma	N.m	120 Ma				
	Mb	N.m	120 160 Mb				
	Mc	N.m					

90	90	5	
ا اد	45°		
		90°	
	0.	45°	

Mon	Montage horizontal			Montage vertical						
	Capacité de chargement maximum en fonction de L *2									
	Installation de la charge	Charge	ge 0° 45°		90°					
	Horizontale	mm	5 kg	700	800	1500				
			8 kg	550	680	1250				
			10 kg	360	450	900				
			20 kg	160	200	450				
	Verticale	mm	3 kg	400	350	420				
			5 kg	300	250	350				

^{*1.} Précision avec une classe 7 en standard. Pour plus de précisions nous consulter.

^{*2.} Distance entre le centre du chariot et le centre de la charge.



S = Course	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
L	mm	351	451	551	651	751	851	951	1051	1151	1251
A	mm	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	mm	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
N : nombre de tarau	dages	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
Kg		6.7	7.5	8.2	9.0	9.7	10.4	11.2	12.0	12.7	13.4
*I di di 46 di 17 di 18											

^{*} Les dimensions sont fournies à titre indicatifs, elles peuvent subir des variations pour cause d'améliorations techniques. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications sans préavis.