

Diagramme de rigidité 21085-01-10...

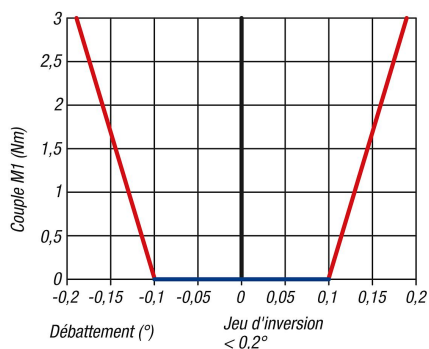
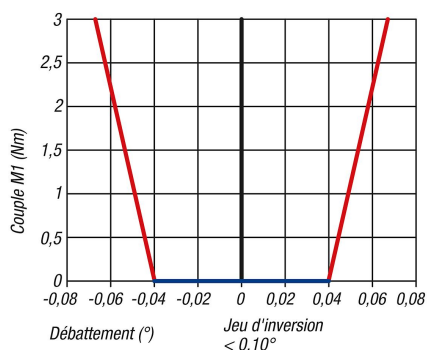


Diagramme de rigidité 21085-01-45...



## Description

### Matière :

Corps de base et table circulaire en alliage léger.

Arbre creux : acier inoxydable.

réducteur précontraint : acier.

Accouplement à griffes en aluminium avec noix d'accouplement en polyuréthane.

### Finition :

Alliage d'aluminium anodisé.

### Remarques concernant la commande :

La position de la sortie de câble ou de l'unité de commande est livrée telle que représentée sur le plan technique.

### Nota :

Tables de positionnement pour opérations de déplacement et de positionnement motorisés. Le réducteur précontraint fonctionne quasiment sans jeu. Le support de palier de la vis sans fin offre une précision de rotation radiale maximale. L'alésage de grande largeur dans l'arbre creux permet le passage de fils ou tubes divers. L'anneau de positionnement réglable permet de déterminer librement le point de référence de rotation par rapport à la position du module installé. Il est possible de monter des capteurs de proximité avec le support de capteurs (21094) disponible en option. Nous proposons en accessoires, le logiciel de programmation et le câble d'interface (25000-15) spécifiques au moteur pas à pas avec commande de positionnement.

Le moteur pas à pas, avec sa résolution de 200 pas par rotation, permet une précision de positionnement théorique de 0,005 mm dans chaque direction. La précision de positionnement absolue dans chaque direction est de 0,01 mm. Le système peut fonctionner selon un facteur de marche de 100 %.

Se combine avec tous les autres composants de mêmes dimensions.

### Données techniques :

21085-01-10\*:

Rapport de transmission : 10:1

Jeu d'inversion : < 0,12°

jeu radial : < 0,2 mm

Vitesse de rotation d'entrée maxi : 600 tr/min

Facteur de marche maxi : 100 %

Couple d'entrée requis : 0,13 Nm

Rigidité : voir diagramme

Capacité de rotation : 360°, infinie

Température d'utilisation : de +10 °C à +50 °C

21085-01-45\*:

Rapport de transmission : 45:1

Jeu d'inversion : < 0,6°

jeu radial : < 0,02 mm

Vitesse de rotation d'entrée maxi : 600 tr/min

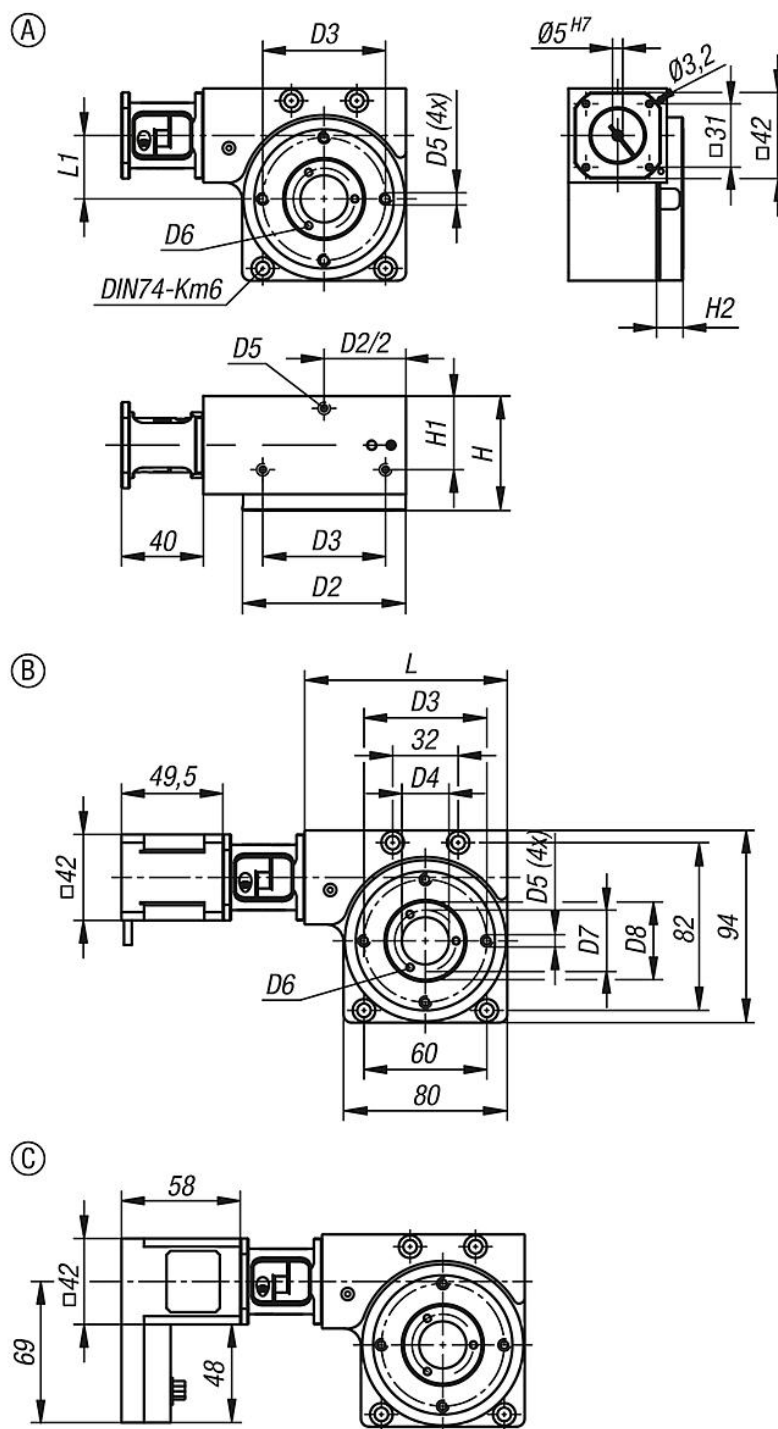
Facteur de marche maxi : 100 %

Couple d'entrée requis : 0,13 Nm

Rigidité : voir diagramme

Capacité de rotation : 360°, infinie

Température d'utilisation : de +10 °C à +50 °C



Aperçu des articles

Référence	Rapport de transmission	Taille	Forme	Type de forme	Orientación de la sortie de câble	Orientación de la commande
21085-01-10120	10:1	12	A	sans moteur	-	-
21085-01-101211	10:1	12	B	avec moteur pas à pas	droite	-
21085-01-101212	10:1	12	B	avec moteur pas à pas	en bas	-
21085-01-101213	10:1	12	B	avec moteur pas à pas	gauche	-
21085-01-101214	10:1	12	B	avec moteur pas à pas	en haut	-
21085-01-101221	10:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	droite
21085-01-101222	10:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	en bas
21085-01-101223	10:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	gauche

## Aperçu des articles

Référence	Rapport de transmission	Taille	Forme	Type de forme	Orientation de la sortie de câble	Orientation de la commande
21085-01-101224	10:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	en haut
21085-01-45120	45:1	12	A	sans moteur	-	-
21085-01-451211	45:1	12	B	avec moteur pas à pas	droite	-
21085-01-451212	45:1	12	B	avec moteur pas à pas	en bas	-
21085-01-451213	45:1	12	B	avec moteur pas à pas	gauche	-
21085-01-451214	45:1	12	B	avec moteur pas à pas	en haut	-
21085-01-451221	45:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	droite
21085-01-451222	45:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	en bas
21085-01-451223	45:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	gauche
21085-01-451224	45:1	12	C	moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée	-	en haut

## Données techniques

Taille	D2	D3	D4	D5	D6	D7	D8	H	H1	H2	L	L1
12	79,8	60	23H7	M6	M4	30	38,01H7	56	36	13	99	31

## Tableau des forces :

Taille	F1 N	F2 N	F3 N	M1 Nm	M2 Nm
12	600	600	300	3	3