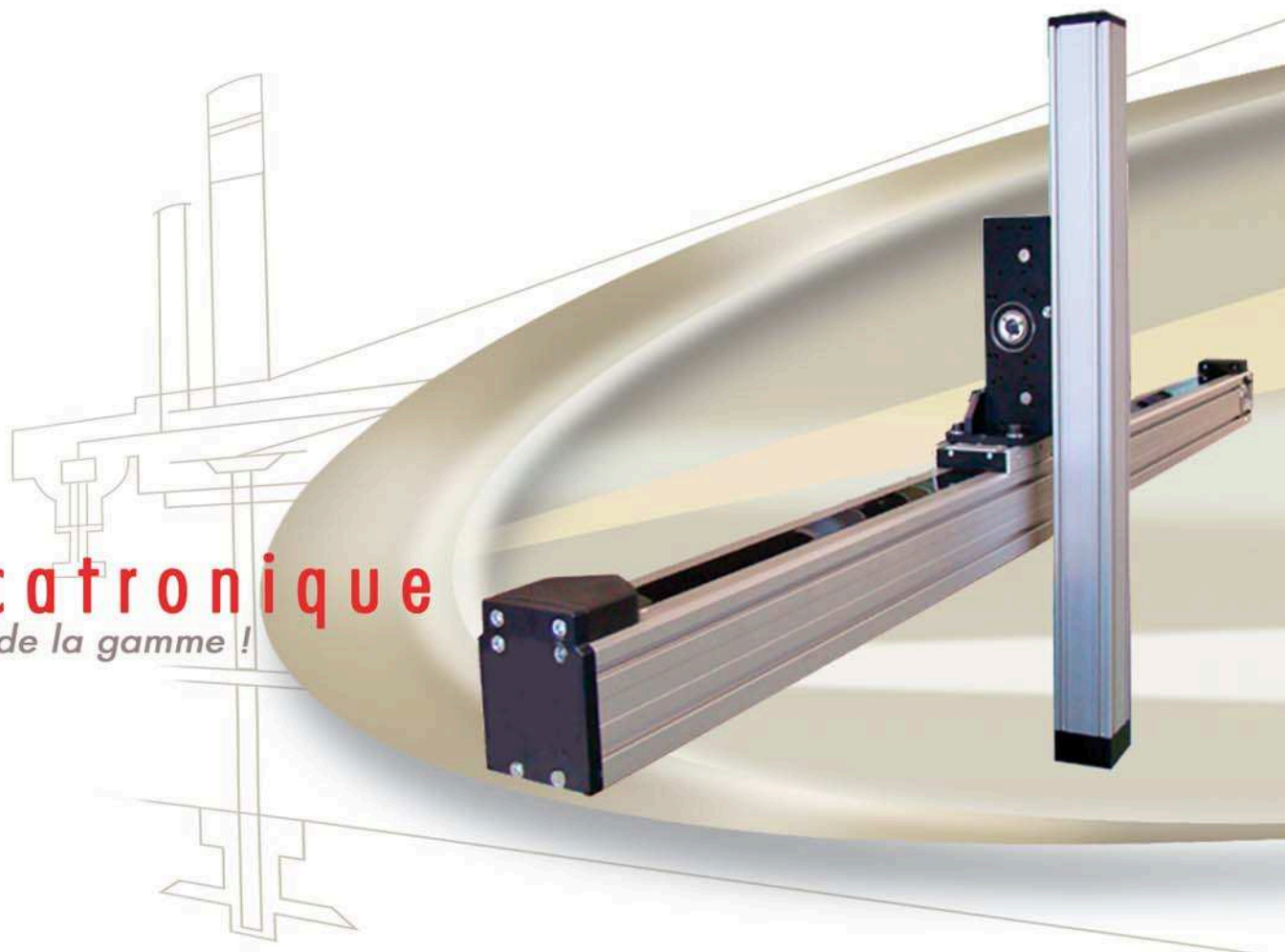


unités motorisables

# UNITES AXC

**mécatronique**  
*la force de la gamme !*



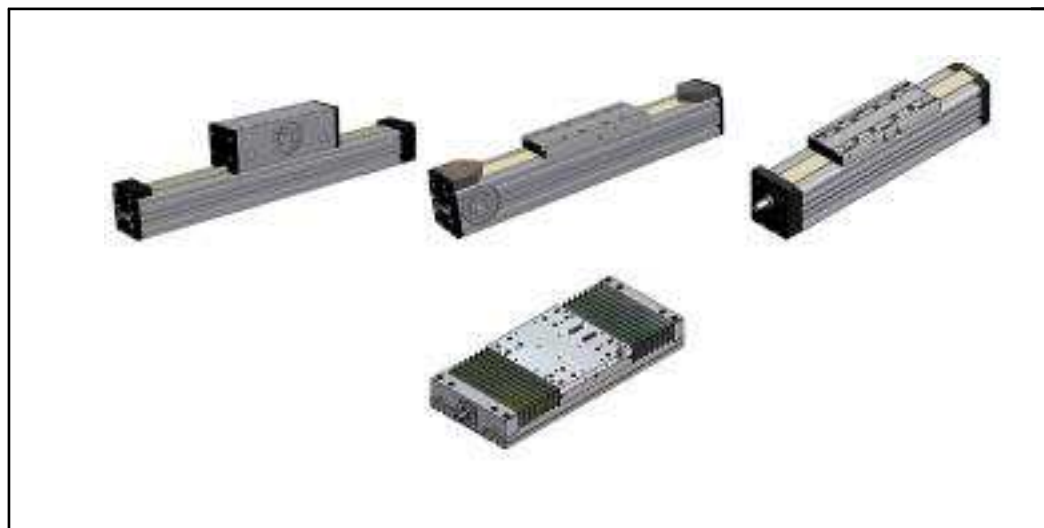
**transtechnik**  
systèmes

# Descriptif des produits

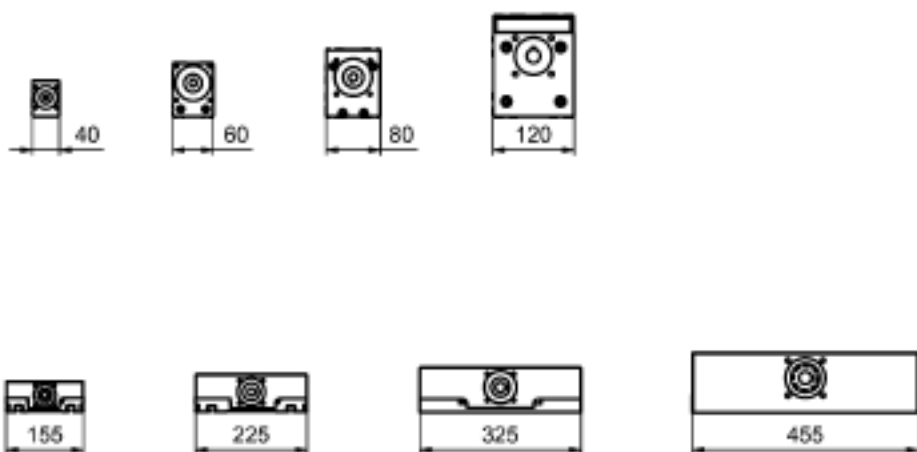


## Caractéristiques générales des gammes AXC et AXLT

	AXC40-Z	AXC40-S	AXC60-Z	AXC60-A	AXC60-S	AXC80-Z	
Section du profilé [mm]	40x40	40x40	60x60	60x60	60x60	80x80	
Type d'entraînement	Courroie	Vis	Courroie	Courroie	Vis	Courroie	
Pas [mm] ou Course/tour [mm/rev.]	75	5 / 10	150	150	5/10/16	200	
Capacité dynamique d'entraînement [N]	210	1000	560	560	3600	870	
Répétabilité [mm]	0,05	0,03	0,05	0,05	0,03	0,05	
Vitesse maxi [m/s]	10	1	10	10	1,6	10	
Guidage à billes THK		•	•	•	•	•	
Guidage à galets	•		•	•	•	•	
Longueur maxi [m]	6	3,5	8	8	3,5	8	
Charges et moments maxi (dyn.)	PR [N]	200	660	2750	2750	2750	4300
	PL [N]	200	660	2750	2750	2750	4300
	PT [N]	330	660	2750	2750	2750	4300
	MA [Nm]	4,5	18	95	95	200	260
	MB [Nm]	7,4	18	95	95	200	260
	MC [Nm]	2,8	4,5	19	19	24	43



	AXC80-A	AXC80-S	AXC120-Z	AXC120-A	AXC120-S	AXLT155	AXLT225	AXLT325	AXLT455
	80x80	80x80	120x120	120x120	120x120	155x60	225x75	325x90	455x120
	Courroie	Vis	Courroie	Courroie	Vis	Vis	Vis	Vis	Vis
	200	5/20/50	320	320	5/10/20/32	5 / 20	5/10/ 25	5/10/20/32	5/10/20/40
	870	5200	2500	2500	9500	5200	4700	9500	16300
	0,05	0,03	0,05	0,05	0,03	0,03	0,03	0,03	0,03
	10	2	10	10	2	2	2	2	2
	•	•	•	•	•	•	•	•	•
	•		•	•	•				
	8	3,5	10	10	5,5	3,5	3,5	3,2	3,2
	4300	2000	8700	8700	11000	6900	10900	22000	30000
	4300	2000	8700	8700	11000	6900	10900	22000	30000
	4300	2000	8700	8700	11000	6900	10900	22000	30000
	260	120	730	790	950	420	930	2700	3700
	260	120	730	790	950	420	930	2700	3700
	43	34	120	120	150	340	810	2250	3950



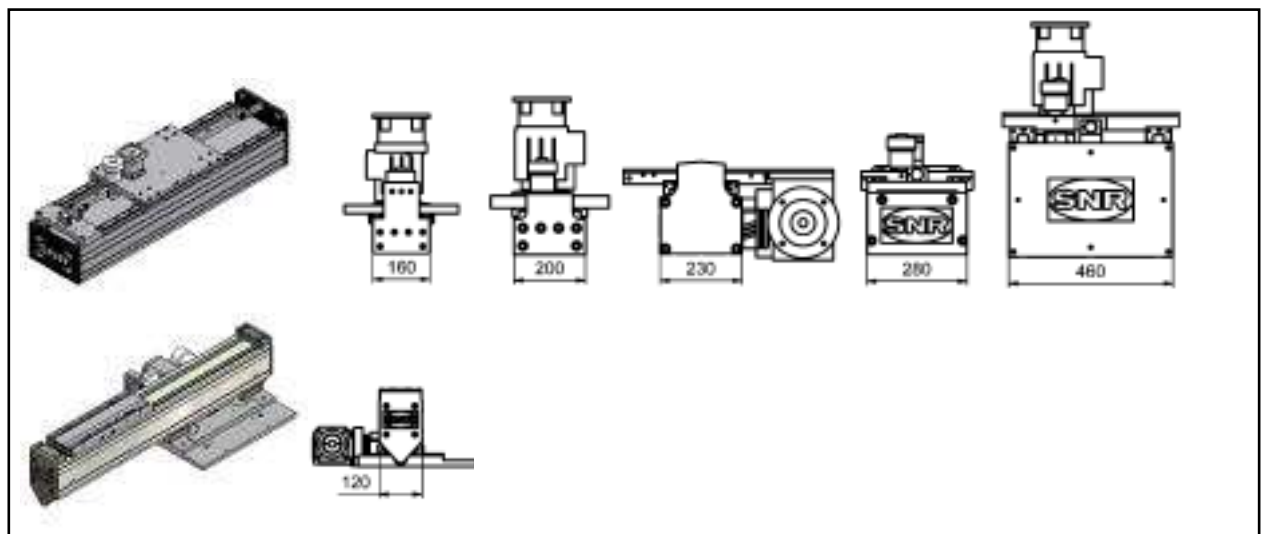
# Descriptif des produits



## Caractéristiques générales de la gamme AXS

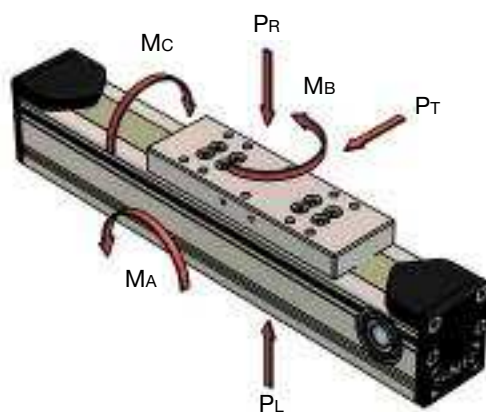
	AXS120T	AXS160-M	AXS200-M	AXS230-M	AXS280-Z	AXS280-M	AXS460-M
Section du profilé [mm]	120x120	160x80	200x100	230x160	280x170	280x170	460x320
Type d'entraînement	Crémaillère	Crémaillère	Crémaillère	Crémaillère	Courroie	Crémaillère	Crémaillère
Course/tour [mm/rev.]	500 280	160	250 200	320	480	200	250
Capacité dynamique d'entraînement [N]	2500	2860	6130	10750	4000	3190	5860
Répétabilité [mm]	0,1	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05	0,05
Vitesse maxi [m/s]	10	3	3,4	2,5	6	3,3	6
Guidage linéaire THK	•	•	•	•	•	•	•
Longueur maxi [m]*	3	6	6	10	10	10 *	10 *
Charges et moments maxi (dyn.)	PR [N]	12200	7300	21000	14700	24000	28000
	PL [N]	12200	6800	21000	14700	24000	28000
	PT [N]	12200	6100	21000	17400	24000	28000
	MA [Nm]	1750	690	2250	1850	2950	4300
	MB [Nm]	1750	580	2250	1850	2950	4300
	MC [Nm]	470	380	1450	1200	2600	3000

\* Des longueurs supérieures sont réalisables par aboutage des profilés aluminium, nous consulter.



# Capacités de charge des guidages linéaires

Unité linéaire	Guidage	PR [kN]	PL [kN]	PT [kN]	MA [kNm]	MB [kNm]	MC [kNm]
AXC40-S	S9	5,38	5,38	6,40	0,151	0,179	0,021
AXC40-Z	LR17	1,65	1,65	2,68	0,037	0,060	0,023
AXC60-S	S15	18,20	9,10	9,65	0,455	0,482	0,112
	H15	28,40	28,40	28,40	1,789	1,789	0,320
	LR24	4,43	4,43	6,83	0,215	0,331	0,084
AXC60-Z	S15	29,40	14,70	15,58	0,544	0,577	0,192
	H15	28,40	28,40	28,40	1,051	1,051	0,320
	LR24	4,43	4,43	6,83	0,215	0,331	0,084
AXC80-S	W21	16,48	16,48	16,48	1,063	1,063	0,458
AXC80-Z	S20	39,20	19,60	20,78	1,264	1,340	0,360
	H20	44,60	44,60	44,60	2,877	2,877	0,722
	W21	16,48	16,48	16,48	0,898	0,898	0,458
	LR47	16,11	16,11	24,17	0,806	1,208	0,443
AXC120-S	R20	39,60	39,60	39,60	3,742	3,742	1,109
	S30	93,00	46,50	49,29	4,511	4,781	1,142
	H30	89,60	89,60	89,60	8,691	8,691	1,730
	LR47	16,11	16,11	24,17	1,821	2,731	0,537
AXC120-Z	S30	93,00	46,50	49,29	4,580	4,855	1,142
	H30	89,60	89,60	89,60	8,243	8,243	1,730
	W35	71,00	71,00	71,00	6,568	6,568	3,260
	LR47	24,17	24,17	36,25	1,821	2,731	0,806
AXLT155	H15	56,80	56,80	56,80	2,431	2,431	2,982
AXLT225	H20	89,20	89,20	89,20	6,289	6,289	7,136
AXLT325	H30	179,20	179,20	179,20	18,278	18,278	20,608
AXLT455	H35	249,20	249,20	249,20	34,888	34,888	37,380
AXS120T-E1	H25	126,80	126,80	126,80	20,922	20,922	5,072
AXS120T-E2	W35	71,00	71,00	71,00	6,568	6,568	3,260
AXS160-M	G30	75,20	69,94	66,55	7,308	6,955	4,196
AXS200-M	H30	216,80	216,80	216,80	26,450	26,450	16,260
AXS230-M	H30	179,20	179,20	179,20	21,683	21,683	13,440
AXS280-M	H35	291,60	291,60	291,60	53,071	53,071	35,284
AXS280-Z	H35	249,20	249,20	249,20	34,639	34,639	30,153
AXS460-M	H45	331,20	331,20	331,20	86,278	86,278	62,928







## Modules compacts AXC

Les modules compacts de la gamme AXC sont construits autour de profilés aluminium semi-ouvert intégrant un système de guidage et un système d'entraînement. Ces modules peuvent être utilisés seuls pour construire un axe simple ou combinés avec d'autres modules de la gamme AXC ou de la gamme système AXS pour créer des ensembles multi-axes.

### Accouplement intégré

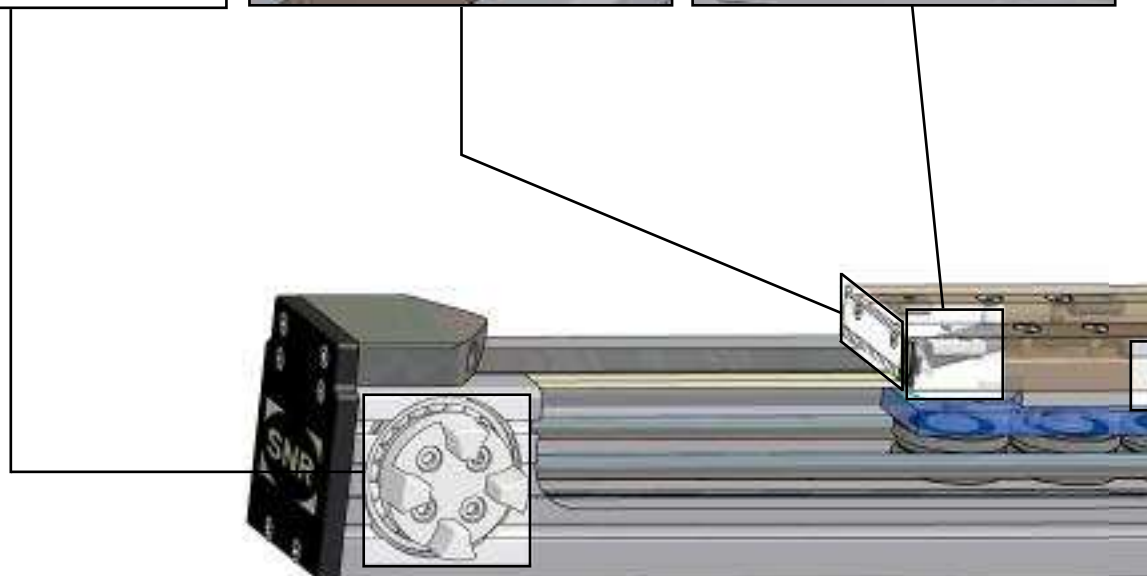
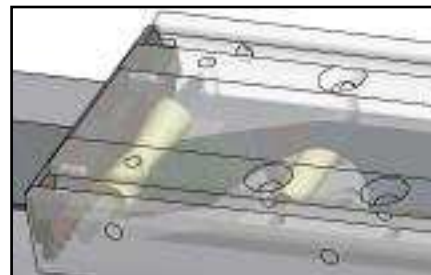
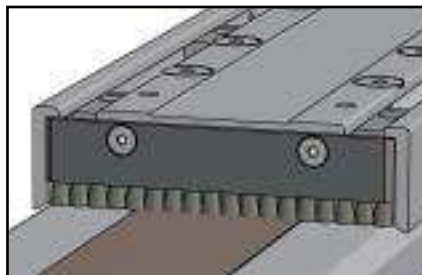
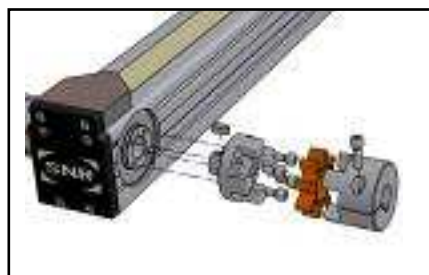
L'accouplement est directement fixé sur la poulie motrice du module. Le couple est transmis par friction. Par rapport à un accouplement à clavette, ce système garantit un fonctionnement fiable et sans prise de jeu même dans des applications très exigeantes dynamiquement.

### Brosses racleuses

Les brosses racleuses repoussent les particules se trouvant sur le profilé et sur la bande de protection.

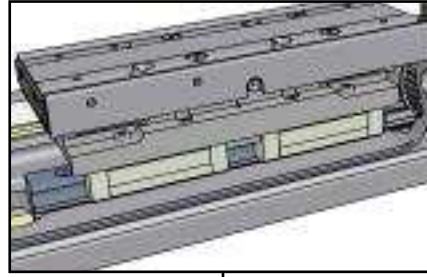
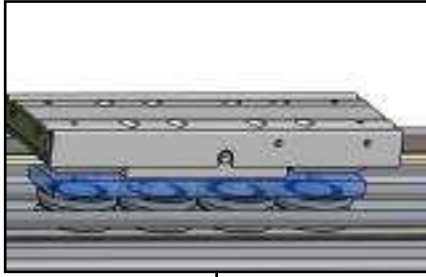
### Bande de protection

La bande de protection protège efficacement les systèmes de guidage et d'entraînement de la pollution en se clipsant dans le profilé. Des rouleaux incorporés au chariot assurent la tension de la bande. Ce système éprouvé est proposé en série sur les modules à vis et en option sur les modules à courroie.



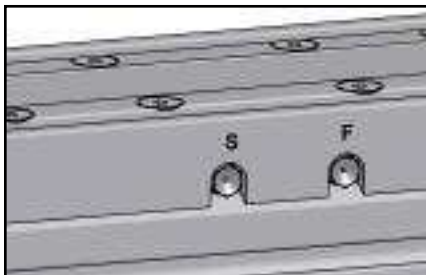
### Large gamme de guidages

Les modules AXC peuvent recevoir des guidages à galets ou plusieurs types de guidages rails-patins THK à cages à billes pour s'adapter à tous les types de charges.



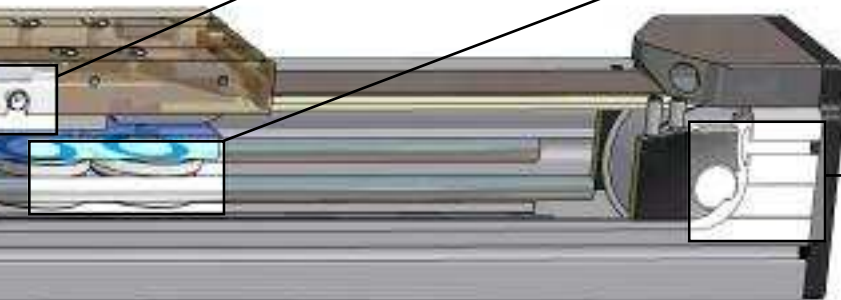
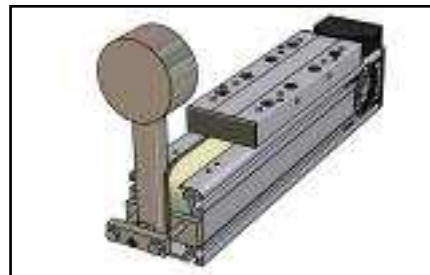
### Lubrification facilitée

Les modules AXC à vis à billes et guidage à recirculation de billes THK sont équipés de points de lubrification de chaque côté du chariot garantissant une accessibilité parfaite. La vis et le guidage sont graissables séparément pour une optimisation des opérations de maintenance.



### Tension de la courroie

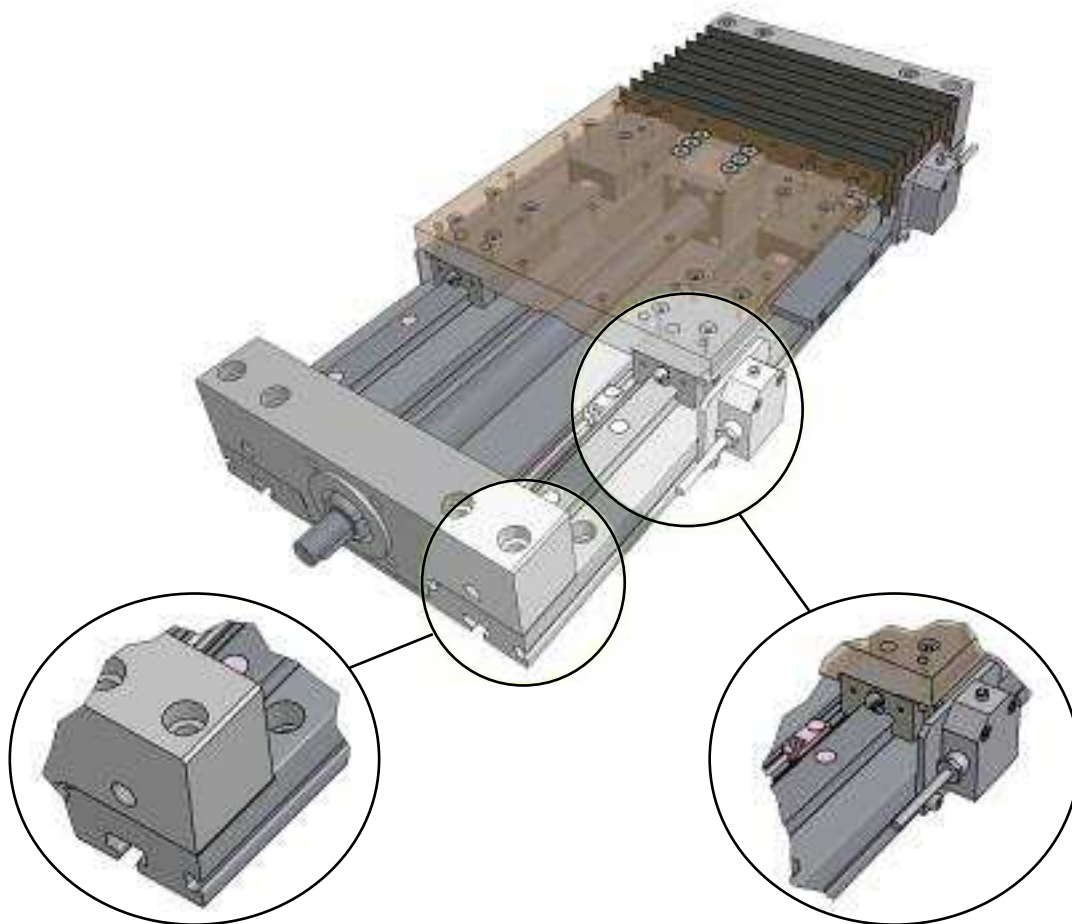
Le palier mobile de la poulie de renvoi est intégré dans le profilé pour proposer un ensemble très compact. Cette configuration permet un réglage précis et fiable de la tension de courroie sans avoir à démonter la charge.





## Tables linéaires AXLT

Les tables linéaires AXLT s'imposent comme solutions pour les applications soumises à de fortes charges ou à de forts couples de renversement. Les efforts sont repris par deux guidages linéaires THK montés en parallèle tandis que l'entraînement par vis à billes garanti une haute précision de positionnement même sous fortes charges. Tous les éléments mécaniques (vis, guidages, capteurs,..) sont protégés de l'environnement extérieur par des soufflets. La plaque de base en acier (en option) permet d'utiliser les tables AXLT sans bâti support.



### Fixation

Les tables AXLT peuvent être fixées par le dessus par vissage grâce à des trous lamés ou par dessous en utilisant des écrous de rainures (pour les tailles 155 et 225).

### Capteurs fin de course

Les capteurs fin de course inductifs ou mécaniques peuvent être montés à l'intérieur, protégés par les soufflets, ou à l'extérieur sur les faces latérales de la table.



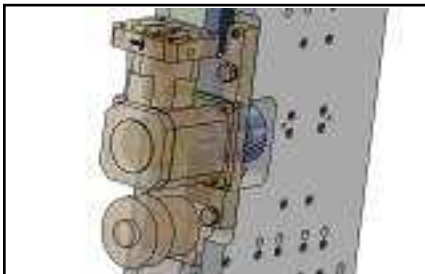
# Modules télescopiques AXS-T

Les modules télescopiques SNR sont construits autour de deux systèmes de guidages et de la combinaison de 2 entraînements à courroie et à pignon-crémaillère. Ces modules sont particulièrement adaptés aux applications implantées dans des espaces réduits. Ils sont disponibles en version horizontale ou verticale et permettent d'atteindre des vitesses élevées jusqu'à 10 m/s.

Les modules télescopiques peuvent être associés avec les modules pour portiques AXS ou intégrés dans une installation existante.

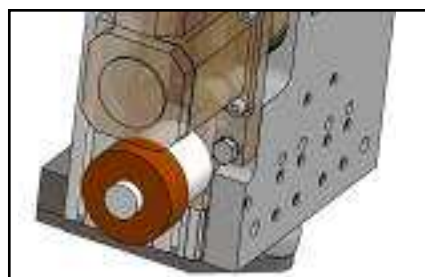
## Entraînement

La fonction télescopique est réalisée en combinant un entraînement par courroie et un entraînement par pignon-crémaillère.



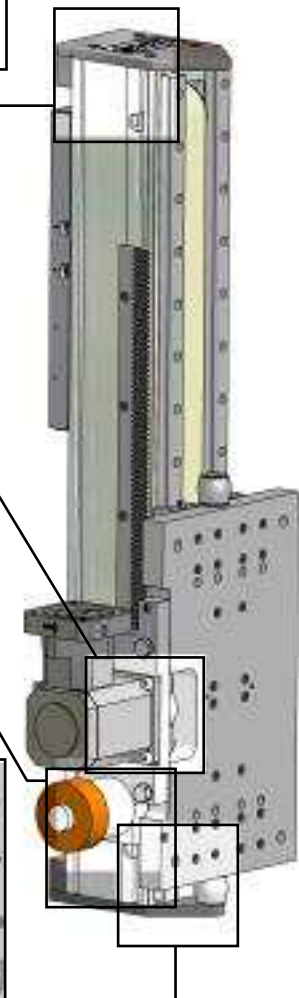
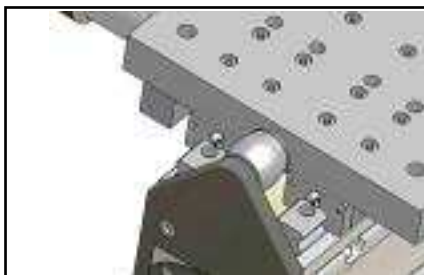
## Lubrification

La crémaillère est lubrifiée en continu par une roulette de graissage alimentée par un graisseur automatique à cartouche.



## Amortisseurs de chocs

Des amortisseurs de chocs dimensionnés en fonction des capacités d'entraînement de chaque module sont utilisés comme butées mécaniques de fin de course.





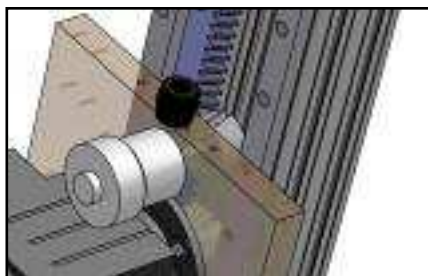
## Modules verticaux pour portiques AXS

Les modules verticaux pour portiques utilisent un entraînement par crémaillère à forte capacité d'entraînement et sont à ce titre très bien adaptés aux opérations de levage et de manipulation verticale. L'utilisation de profilés aluminium fermés et de guidages linéaires THK montés en parallèle leur permet de déplacer verticalement des charges pouvant aller jusqu'à 1000kg.

Par leur conception simple, ces modules peuvent aussi être utilisés horizontalement pour des applications à très longues courses. En aboutant les différents composants, ces modules peuvent être utilisés quasiment sans limite de longueur. Il est aussi possible de monter, sur un même profilé, plusieurs chariots se déplaçant de manière indépendante l'un par rapport à l'autre.

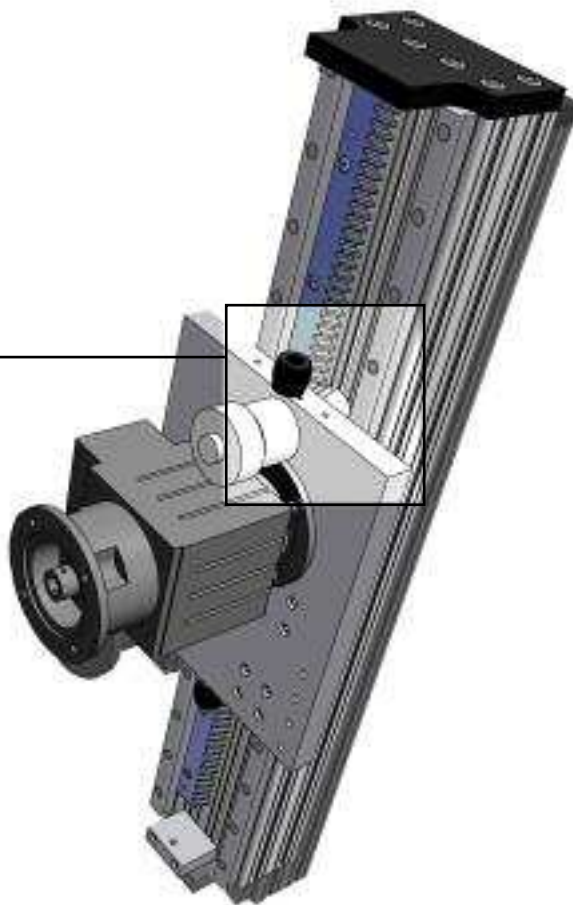
### Lubrification

La crémaillère est lubrifiée en continu par une roulette de graissage alimentée par un graisseur automatique à cartouche.



### Amortisseurs de chocs

Des amortisseurs de chocs dimensionnés en fonction des capacités d'entraînement de chaque module sont utilisés comme butées mécaniques de fin de course.



# Modules horizontaux pour portiques AXS

Les modules horizontaux pour portiques sont conçus pour déplacer de fortes charges et pour résister à de forts couples de renversement. Les profilés aluminium sont disponibles en tronçon pouvant aller jusqu'à 10m et peuvent être aboutés pour créer des modules de longueur supérieure.

Pour les applications à forte dynamique, ces modules sont disponibles avec un système d'entraînement par courroie. Pour les applications à grandes courses ou nécessitant une très forte capacité d'entraînement les versions à entraînement par crémaillère offrent une large palette de solutions.

Le guidage est assuré par des guides à cages à billes THK permettant d'atteindre des vitesses élevées.

## Absorbeurs de chocs

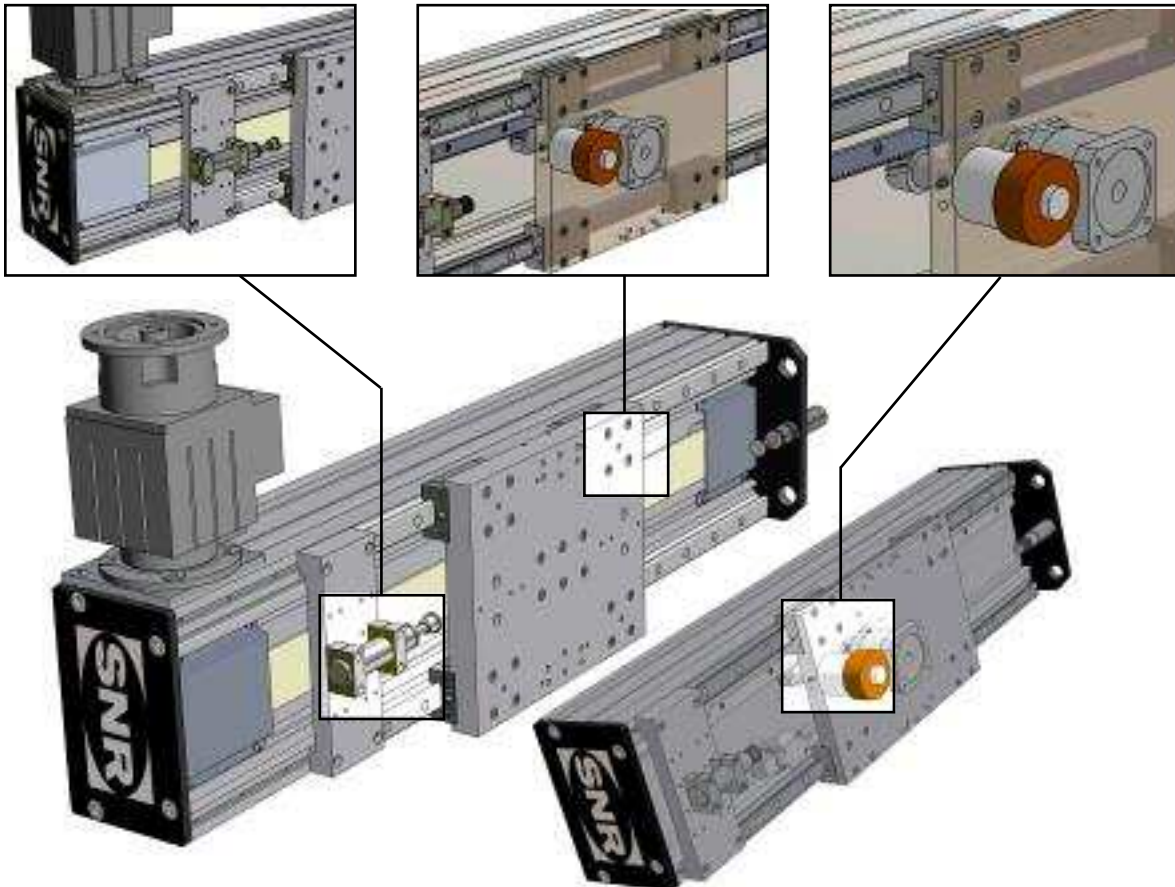
Ces modules sont livrés équipés d'amortisseurs de chocs hydrauliques comme butées mécaniques de fin de course.

## Guidages linéaires

Deux guidages linéaires THK à fortes capacités de charge montés en parallèle assurent un guidage doux et silencieux même à haute vitesse.

## Lubrification

La crémaillère est lubrifiée en continu par une roulette de graissage alimentée par un graisseur automatique à cartouche.



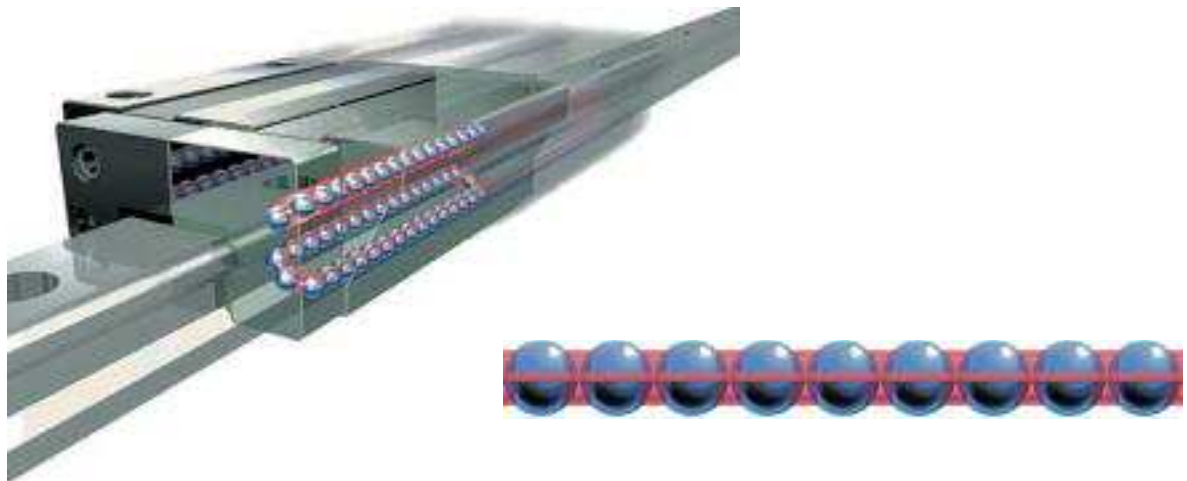


## Systemes de guidage linéaire

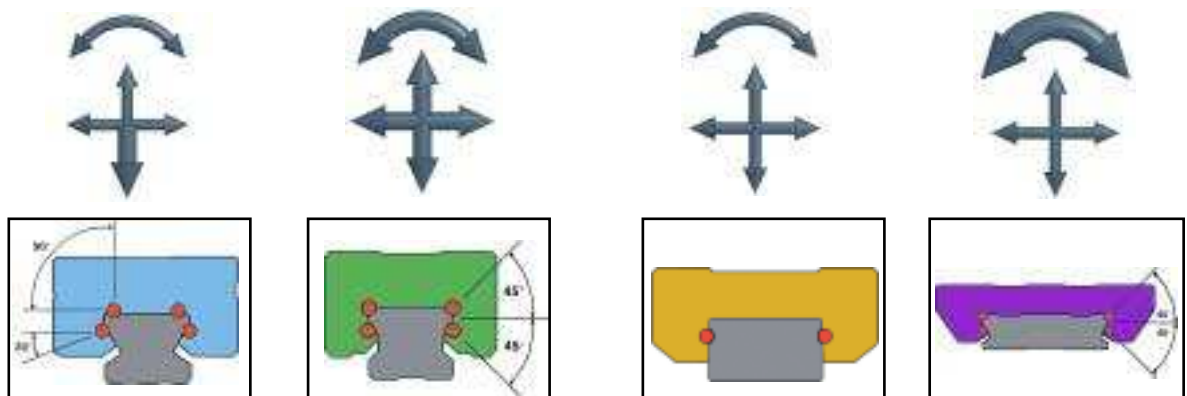
### Guidages linéaires THK

Tous les modules linéaires de la gamme SNR sont disponibles avec des guidages à patins THK à technologie cages à billes.

En supprimant les frottements entre les billes, la technologie cage à billes garantit un guidage doux, silencieux et permet d'atteindre des vitesses élevées tout en réduisant les intervalles de maintenance.



Suivant les tailles plusieurs versions de guidages sont proposées afin d'adapter les capacités de charge du guidage aux besoins de chaque application. Cette souplesse assure une précision de guidage optimale dans toutes les conditions de charges.



**Guidage type S**

Guidage à recirculation de billes économique et souple, idéal pour les charges radiales.

**Guidage type H**

Guidage universel à capacités de charge élevées et identiques dans toutes les directions.

**Guidage type S (pour l'AXC40)**

Guidage miniature présentant le meilleur rapport encombrement-capacité pour les modules de petite taille.

**Guidage type W**

Rail large particulièrement rigide, idéal pour les applications à couples de charge importants.

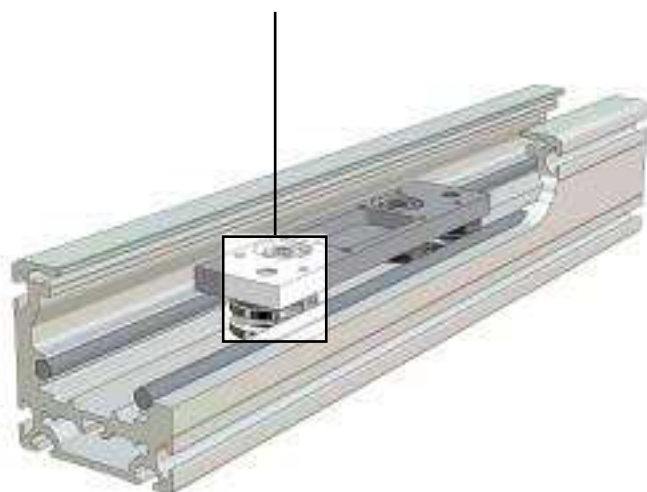


## Guidage à galets

Disponibles pour toutes les tailles de modules AXC, les systèmes de guidage à galets constituent des solutions économiques et efficaces. Le guidage est assuré par 4 ou 6 galets roulant sur un arbre en acier rectifié serti dans le profilé aluminium.



L'utilisation de galets à excentriques permet de régler précisément la pré-charge en usine et garanti un fonctionnement sans jeu. Cette solution permet d'atteindre des vitesses de déplacement particulièrement élevées.



### Note sur les capacités de charge

Les capacités de charges dynamiques données dans ce catalogue pour les systèmes de guidage sont basées sur une vitesse moyenne de 1,5m/s (entraînement par courroie crantée) ou 0,75 m/s (entraînement par vis à billes) et pour une durée de vie nominale de 10 000 heures en service continu. Lorsque les paramètres sont différents ou que les situations de charges sont plus complexes, merci de consulter nos services techniques.





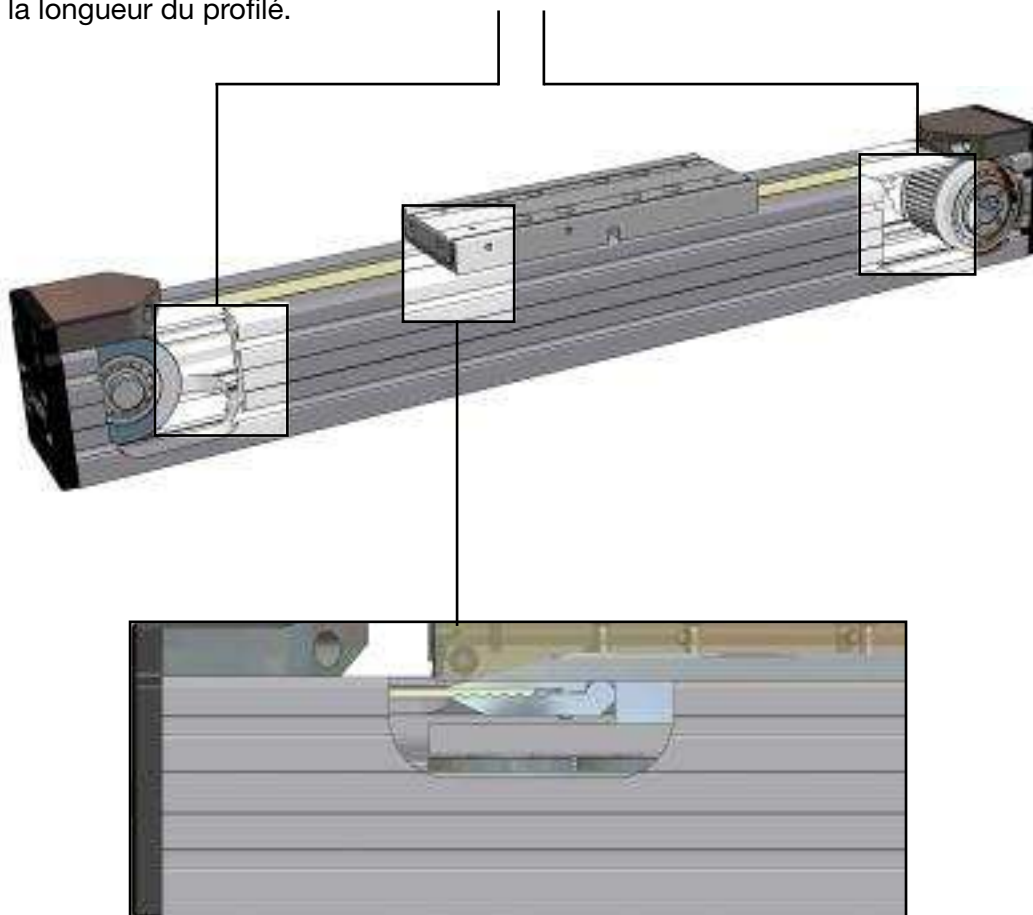
## Systemes d'entraînement

### Entraînement par courroie crantée

L'entraînement par courroie crantée blindée type AT est généralement utilisé pour les opérations de déplacement et de positionnement nécessitant de grandes vitesses d'exécution. Tous les modèles de la gamme AXC sont disponibles avec un entraînement par courroie crantée.

#### Poulies intégrées au profil

Les poulies sont directement montées dans le profilé aluminium. Cette conception originale permet d'obtenir un module très compact en offrant le meilleur rapport course utile / longueur totale et rend possible la fixation de périphériques (Capteurs, pattes de fixation,..) sur toute la longueur du profilé.



#### Fixation de la courroie

Le système de fixation spécifique permet de répartir l'effort de traction sur toute la section de la courroie sans la fragiliser et garantit ainsi une capacité d'entraînement optimum.

## Variante à courroie crantée fixe

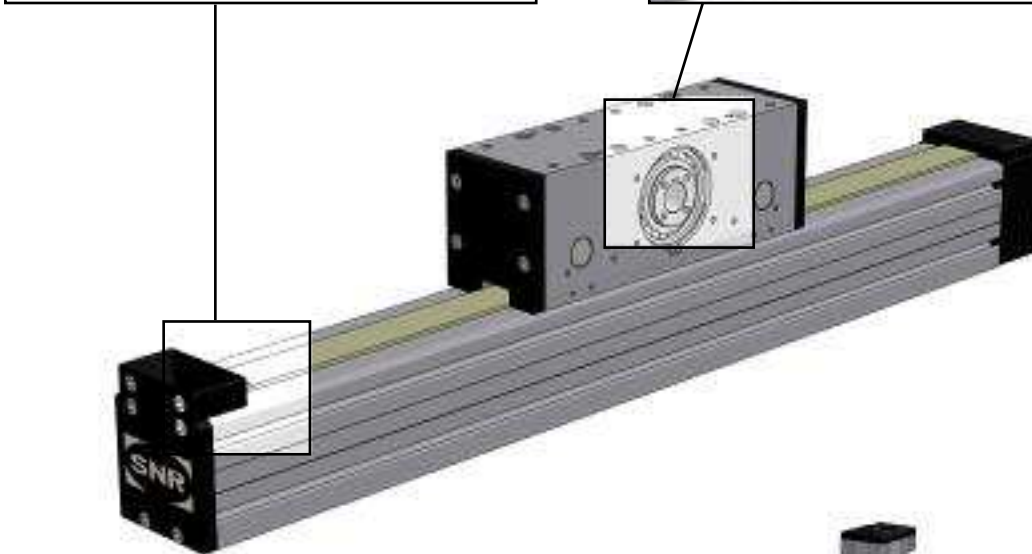
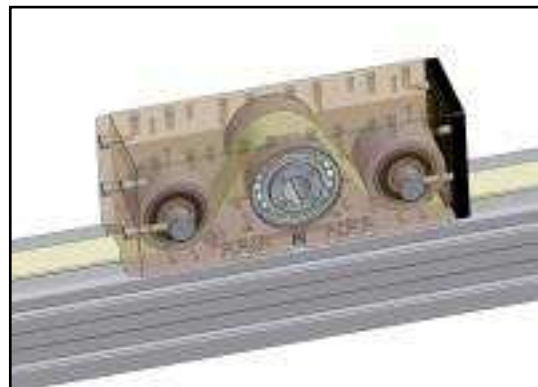
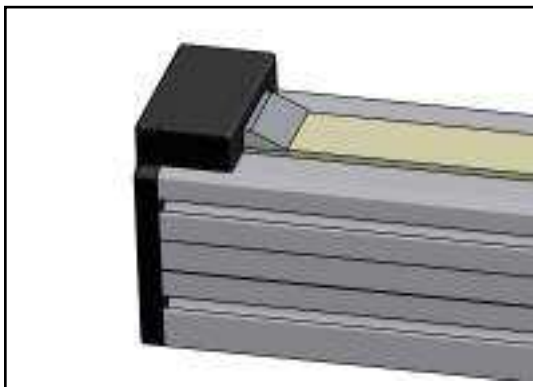
Le module à courroie fixe est un module à courroie dont le chariot supporte les composants d'entraînement et de motorisation.

### Fixation de la courroie

La courroie est fixée à chaque extrémité du module. Les efforts de traction sont répartis sur toute la section de la courroie.

### Entraînement

Les éléments d'entraînement (poulie motrice, poulies de guidage) sont intégrés dans le chariot.



### Axe Z

Le module à courroie fixe est la solution idéale pour les déplacements de charges verticales (Axe Z). La motorisation est installée sur le chariot qui reste fixe tandis que le profilé aluminium se déplace. Cette configuration permet de réduire les poids morts embarqués et les couples de renversement induits.





## Systemes d'entraînement

### Entraînement par vis

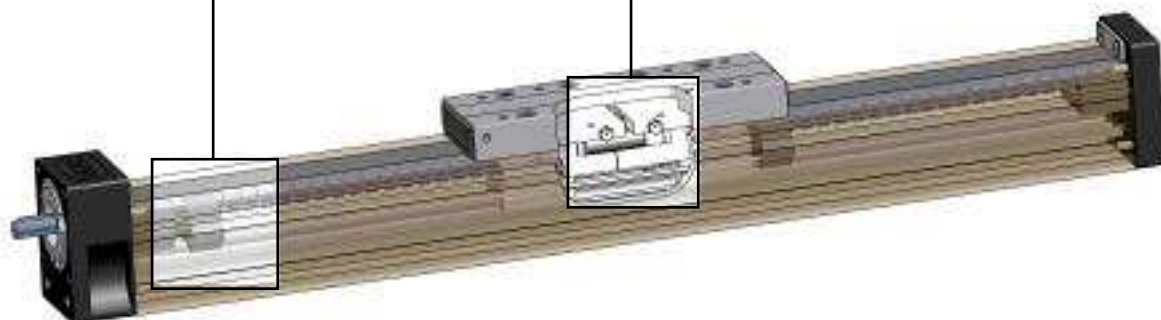
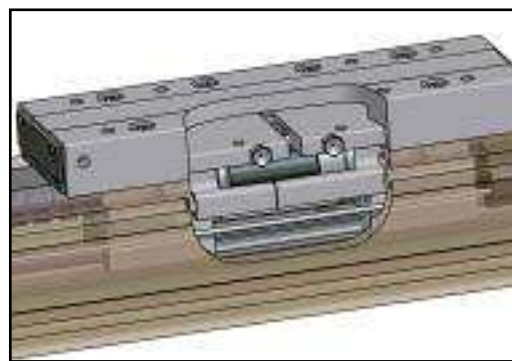
L'entraînement par vis à billes est utilisé pour les applications nécessitant une forte capacité d'entraînement ou lorsqu'une grande précision de positionnement est requise. Pour des mouvements simples avec des vitesses faibles, des vis trapézoïdales avec plusieurs classes de pas sont disponibles.

#### Supports additionnels de vis

Pour les applications hautes vitesses ou pour de longues courses, nos modules à vis peuvent être équipés de couples de paliers supports additionnels repoussant les vitesses limites de rotation de la vis. Ces supports se déplacent avec le chariot et viennent créer des paliers de vis intermédiaires.

#### Précision / Qualité

En version standard, nos tables et modules sont équipés de vis à billes roulées de précision (précision du pas :  $52 \mu\text{m}/300 \text{ mm}$ ) et d'écrous à jeu réduit. Des vis de plus haute précision et des double-écrous précontraints sont disponibles pour les applications plus exigeantes.



# Entraînement par crémaillère

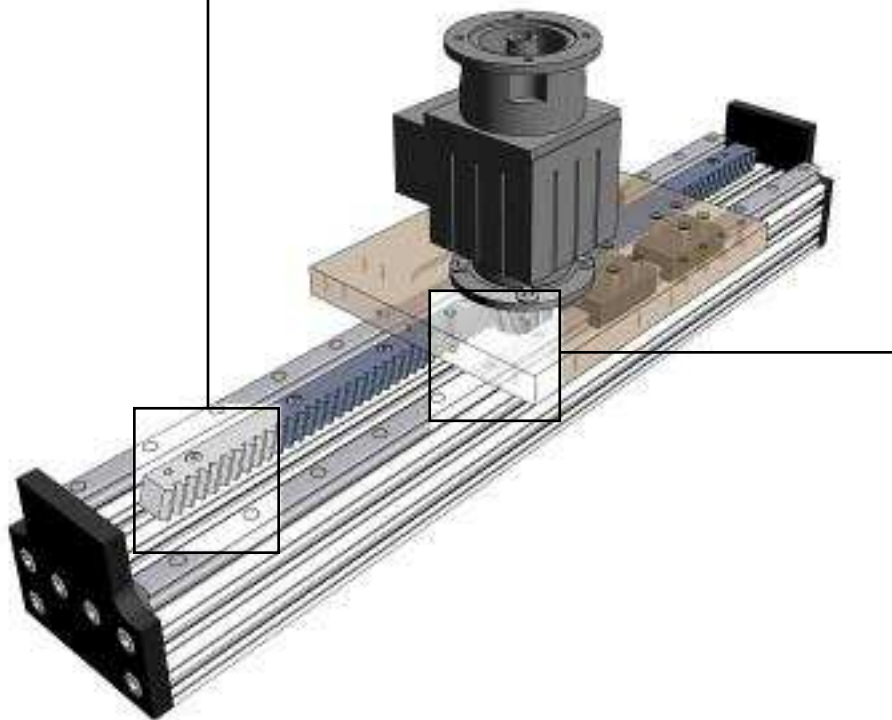
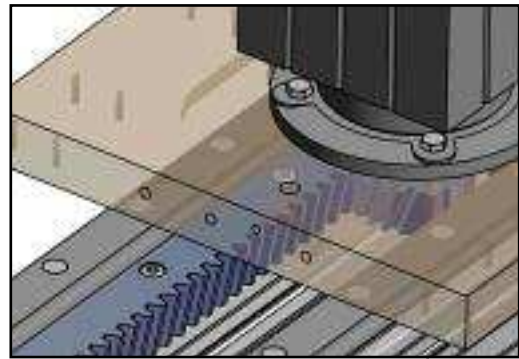
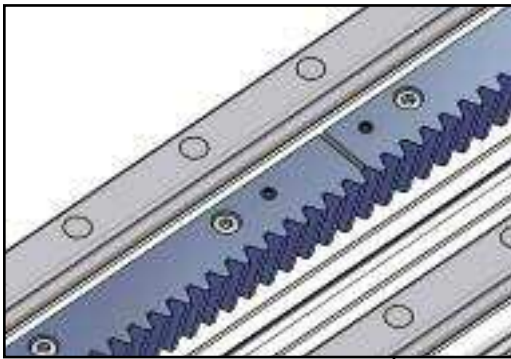
L'entraînement par crémaillère est disponible pour les modules de la gamme AXS. Ce type d'entraînement robuste offre une forte capacité d'entraînement et une grande rigidité même sous forte charge.

## Aboutages

Les tronçons de crémaillères sont positionnés précisément par des goupilles. Ils peuvent être aboutés pour obtenir des courses théoriquement illimitées.

## Pignon/ Crémaillère

L'ensemble pignon/crémaillère trempée par induction de haute qualité assure une longue durée de vie de l'entraînement même dans des conditions d'utilisation difficiles.







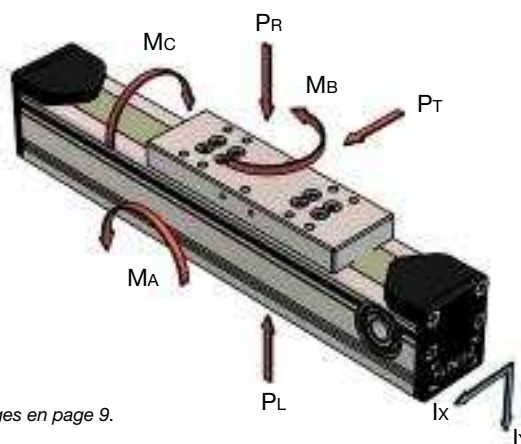
# AXC 40-Z

## Module linéaire à entraînement par courroie crantée et guidage à galets

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage par galets LR17	
	dyn.	stat.
$P_R$	200	200
$P_L$	200	200
$P_T$	330	330
Moments [Nm]		
$M_A$	4,5	4,5
$M_B$	7,4	7,4
$M_C$	2,8	2,8

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 10 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 16 AT 3
Capacité dyn. d'entraînement	210 N
Course par tour	75 mm
Couple de rotation à vide	0,2 Nm
Moment d'inertie	0,033 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale	6 m (une seule pièce) <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_x$	9,251 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	12,14 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

### Masses

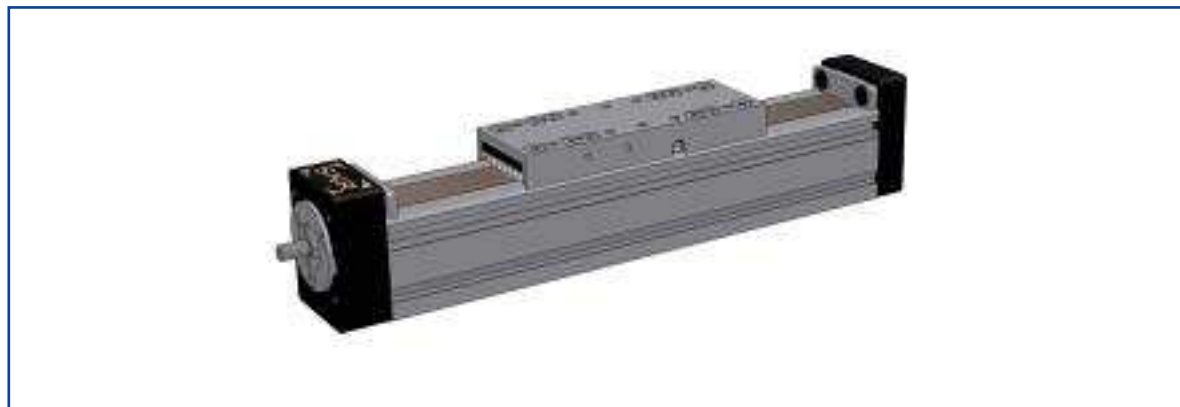
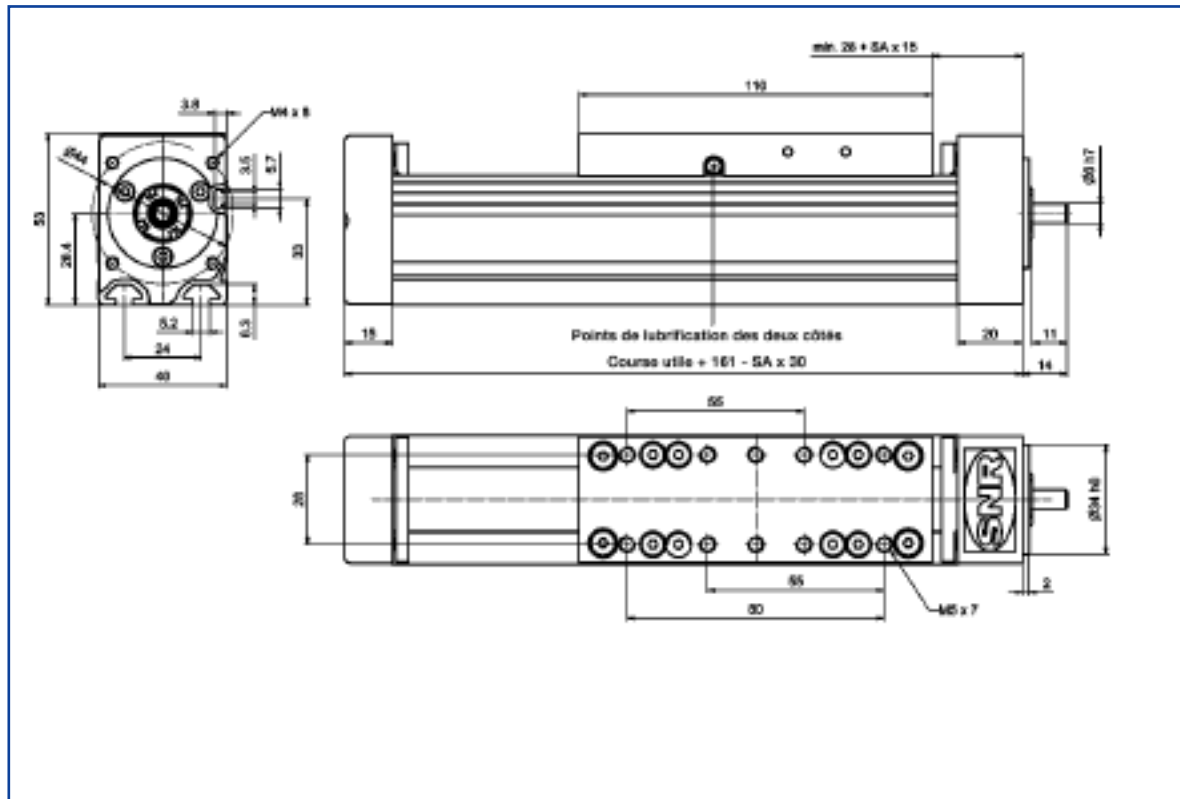
Masse de base	1,0 kg
Masse pour 100 mm de course	0,2 kg
Masse du chariot	0,4 kg

# Modules Compacts



## AXC 40-S

Module linéaire à entraînement par vis  
et guidage à recirculation de billes



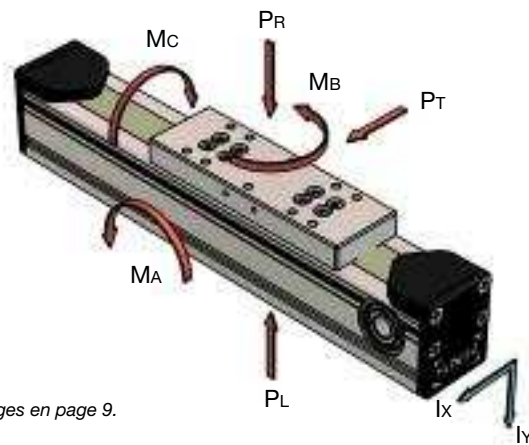
# AXC 40-S

## Module linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage S9		
Charges [N]	dyn.	stat
$P_R$	660	910
$P_L$	660	910
$P_T$	660	910
Moments [Nm]		
$M_A$	18	25
$M_B$	18	25
$M_C$	4,5	6

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 1,0 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	3,6 kN
Couple de rotation à vide	0,3 Nm
Moment d'inertie	0,11 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	3,5 m
Moment d'inertie géométrique $I_x$	9,251 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	12,14 cm <sup>4</sup>

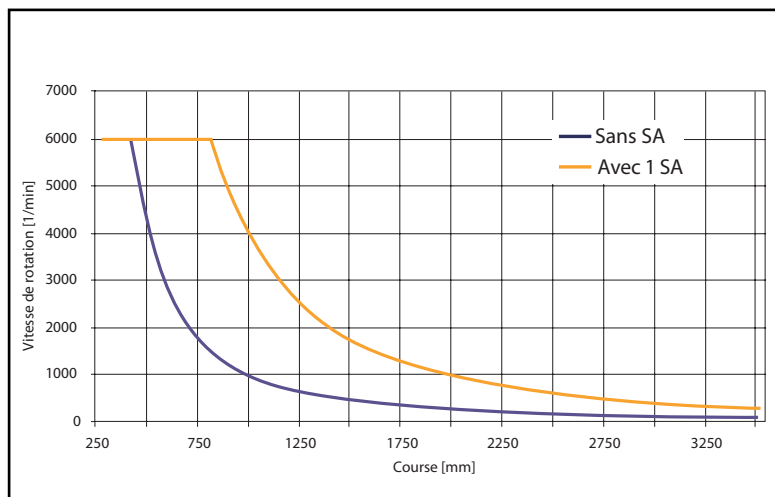
### Composants d'entraînement

	Diamètre	Pas
Vis à billes	12 mm	5; 10 mm
Vis à filet trapézoïdal	12 mm	3 mm

### Masses

Masse de base	1,0 kg
Masse pour 100 mm de course	0,3 kg
Masse du chariot	0,4 kg

### Vitesse critique des vis à billes



SA = Couple de supports additionnels de vis à billes

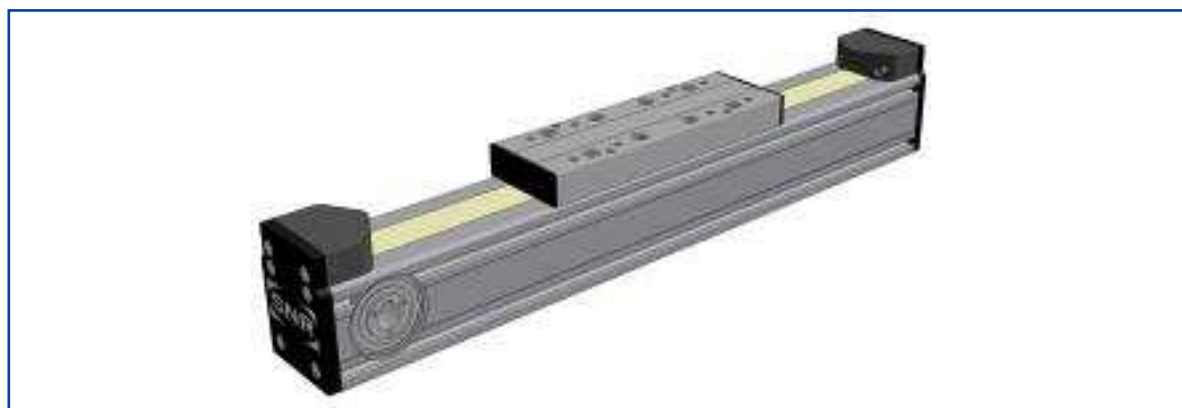
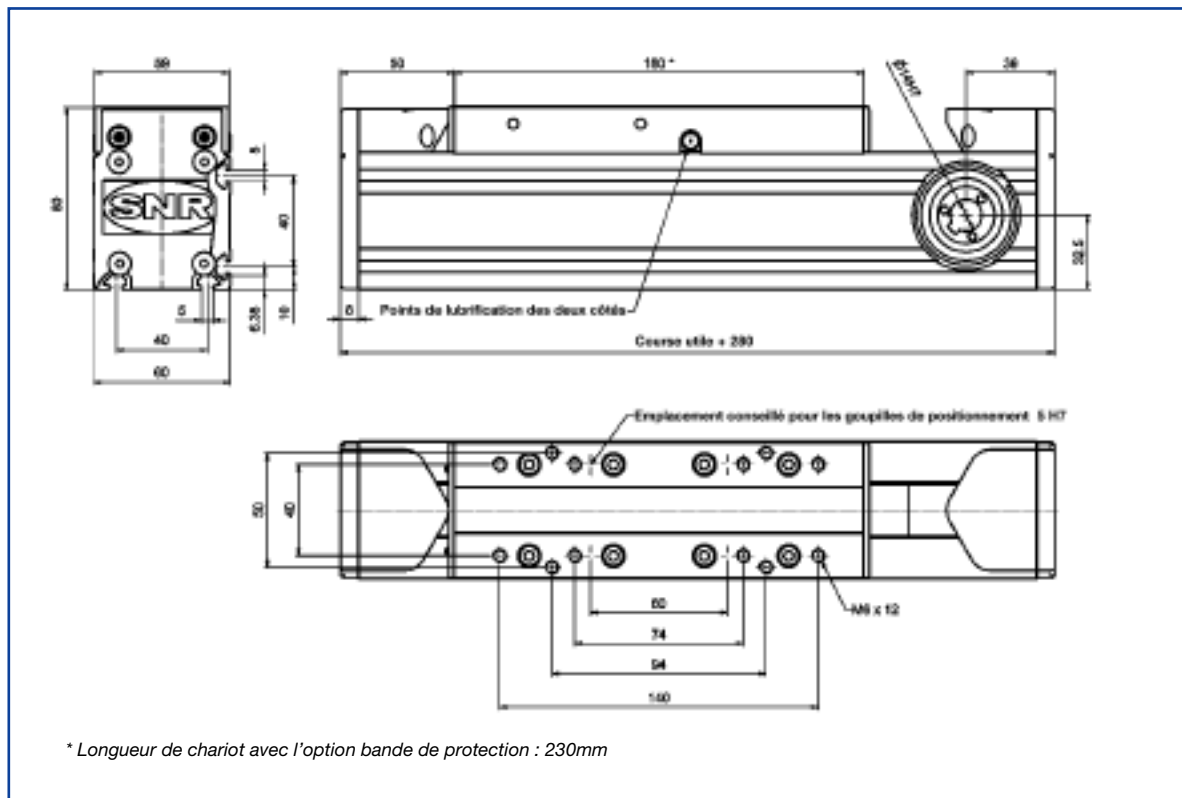
Sous réserve de modifications techniques.

# Modules Compacts



## AXC 60-Z

Module linéaire à entraînement par courroie crantée et guidage à galets ou à recirculation de billes



# AXC 60-Z

## Module linéaire à entraînement par courroie crantée et guidage à galets ou à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

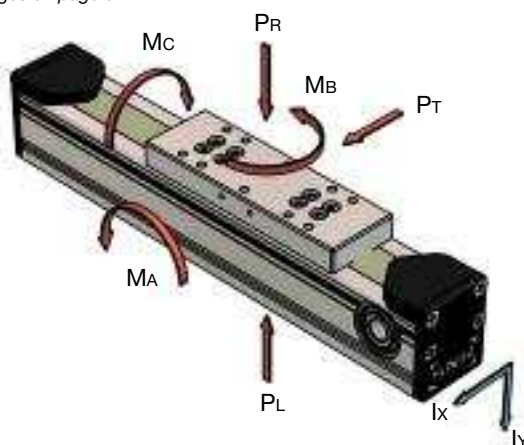
Charges [N]	Guidage à galets LR24		Guidage à billes			
	dyn.	stat	S15		H15	
$P_R$	550	550	2850	6500	2750	9650
$P_L$	550	550	1700	3300	2750	9650
$P_T$	850	850	1550	2800	2750	9650
Moments [Nm]						
$M_A$	27	27	65	125	95	345
$M_B$	40	40	55	100	95	345
$M_C$	10	10	12	22	19	69

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 10 m/s (LR24)
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 25 AT5
Capacité dyn. d'entraînement	560 N
Course par tour	150 mm
Couple de rotation à vide	0,8 Nm
Moment d'inertie	0,74 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale LR24	7 m
Longueur totale maximale S/H15	8 m
Moment d'inertie géométrique $I_x$	40,04 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	60,64 cm <sup>4</sup>



### Masses

	Guidage à galets	Guidage à billes	
	LR24	S15	H15
Masse de base	2,6 kg	2,8 kg	2,9 kg
Masse pour 100 mm de course	0,4 kg	0,5 kg	0,5 kg
Masse du chariot	1,0 kg	1,0 kg	1,1 kg





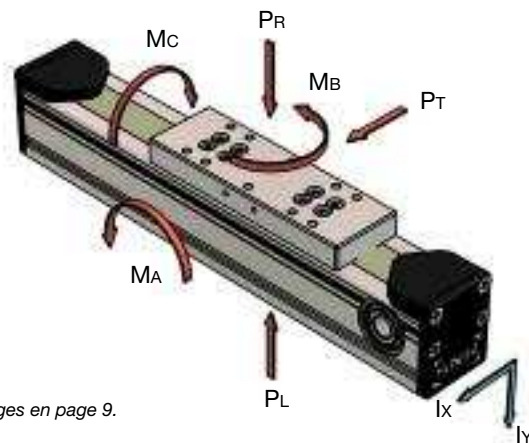
# AXC 60-A

## Module à entraînement par courroie crantée fixe et guidage à galets ou à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage à galets LR24		Guidage à billes H15	
	dyn.	stat.	dyn.	stat.
$P_R$	550	550	2750	9650
$P_L$	550	550	2750	9650
$P_T$	850	850	2750	9650
Moments [Nm]				
$M_A$	27	27	95	345
$M_B$	40	40	95	345
$M_C$	10	10	19	69

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 10 m/s (LR24)
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 25 AT5
Capacité dyn. d'entraînement	560 N
Course par tour	150 mm
Couple de rotation à vide	0,8 Nm
Moment d'inertie	1,07 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale LR24	7 m
Longueur totale maximale H15	8 m (une seule pièce) <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>x</sub>	40,04 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>y</sub>	60,64 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

### Masses

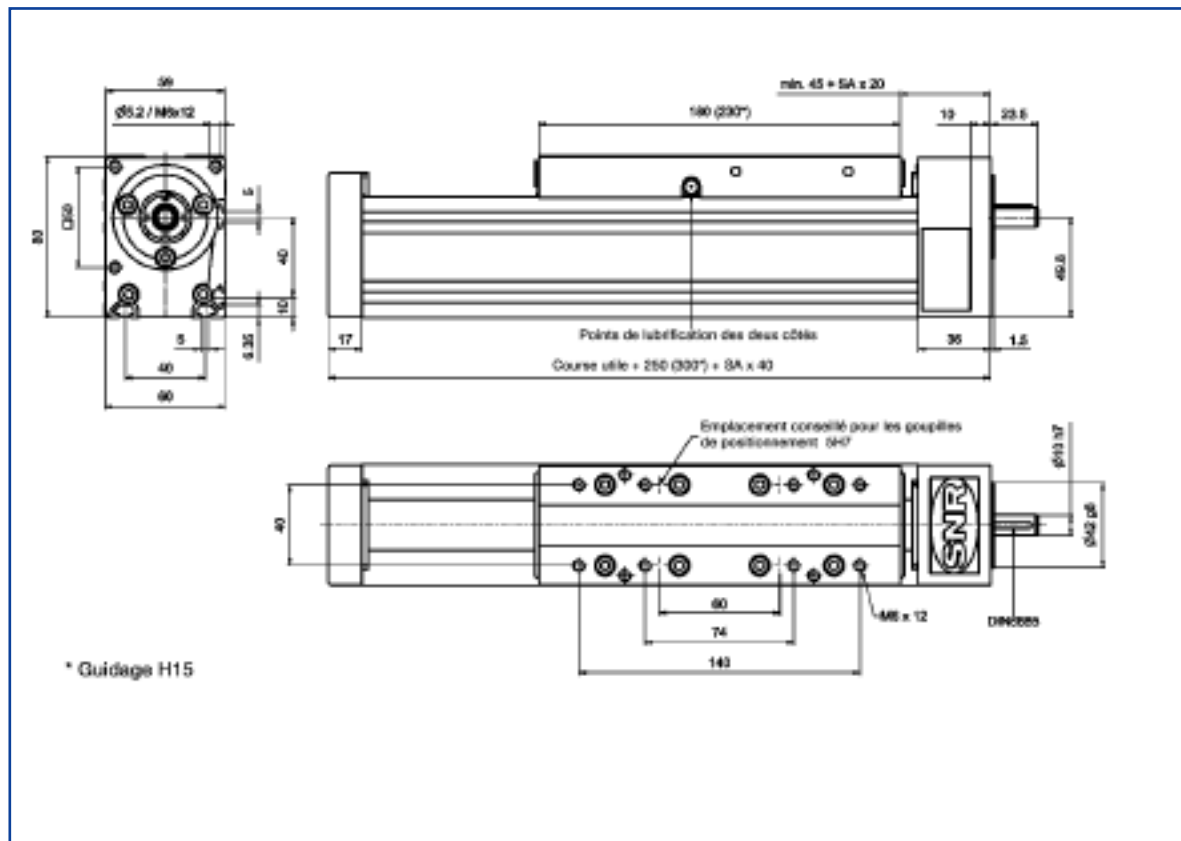
	Guidage à galets	Guidage à billes
Masse de base	3,9 kg	4,6 kg
Masse pour 100 mm de course	0,4 kg	0,5 kg
Masse du chariot	2,2 kg	2,7 kg

# Modules Compacts



## AXC 60-S

Module à entraînement par vis et guidage à galets ou à recirculation de billes



# AXC 60-S

## Module à entraînement par vis et guidage à galets ou à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage à galets LR24		Guidage à billes			
	dyn.	stat	S15		H15	
P <sub>R</sub>	550	550	2200	3850	2750	9650
P <sub>L</sub>	550	550	1350	1900	2750	9650
P <sub>T</sub>	850	850	1200	1650	2750	9650
Moments [Nm]						
M <sub>A</sub>	27	27	70	100	200	570
M <sub>B</sub>	40	40	58	75	200	570
M <sub>C</sub>	10	10	9	13	24	69

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17. Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 1,6 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	6,3 bis 12,1 kN <sup>1)</sup>
Couple de rotation à vide	0,4 Nm
Moment d'inertie :	
Pas 5/10 mm	0,31 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 16 mm	0,34 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	3,5 m
Moment d'inertie géométrique I <sub>x</sub>	40,04 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>y</sub>	60,64 cm <sup>4</sup>

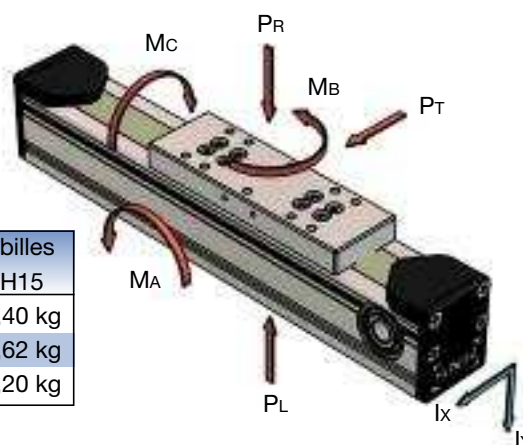
<sup>1)</sup> Suivant la valeur de pas retenu.

### Masses

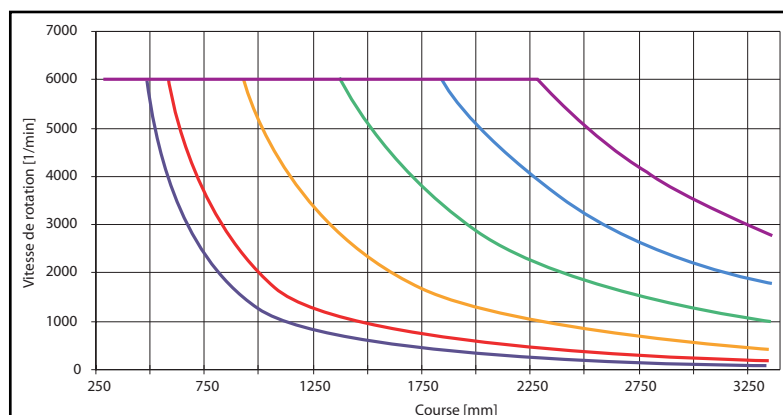
	Guidage à galets	Guidage à billes	
	LR24	S15	H15
Masse de base	2,60 kg	2,70 kg	3,40 kg
Masse pour 100 mm de course	0,53 kg	0,61 kg	0,62 kg
Masse du chariot	0,90 kg	0,80 kg	1,20 kg

### Composants d'entraînement

	Diamètre	Pas
Vis à billes	16 mm	5; 10; 16 mm
Vis à filet trapézoïdal	16 mm	4; 8 mm



### Vitesse critique des vis à billes



—	Sans SA (palier standard)
—	Sans SA (palier renforcé)
—	Avec 1 SA
—	Avec 2 SA
—	Avec 3 SA (uniquement pour guidage S/H15)
—	Avec 4 SA (uniquement pour guidage S15)

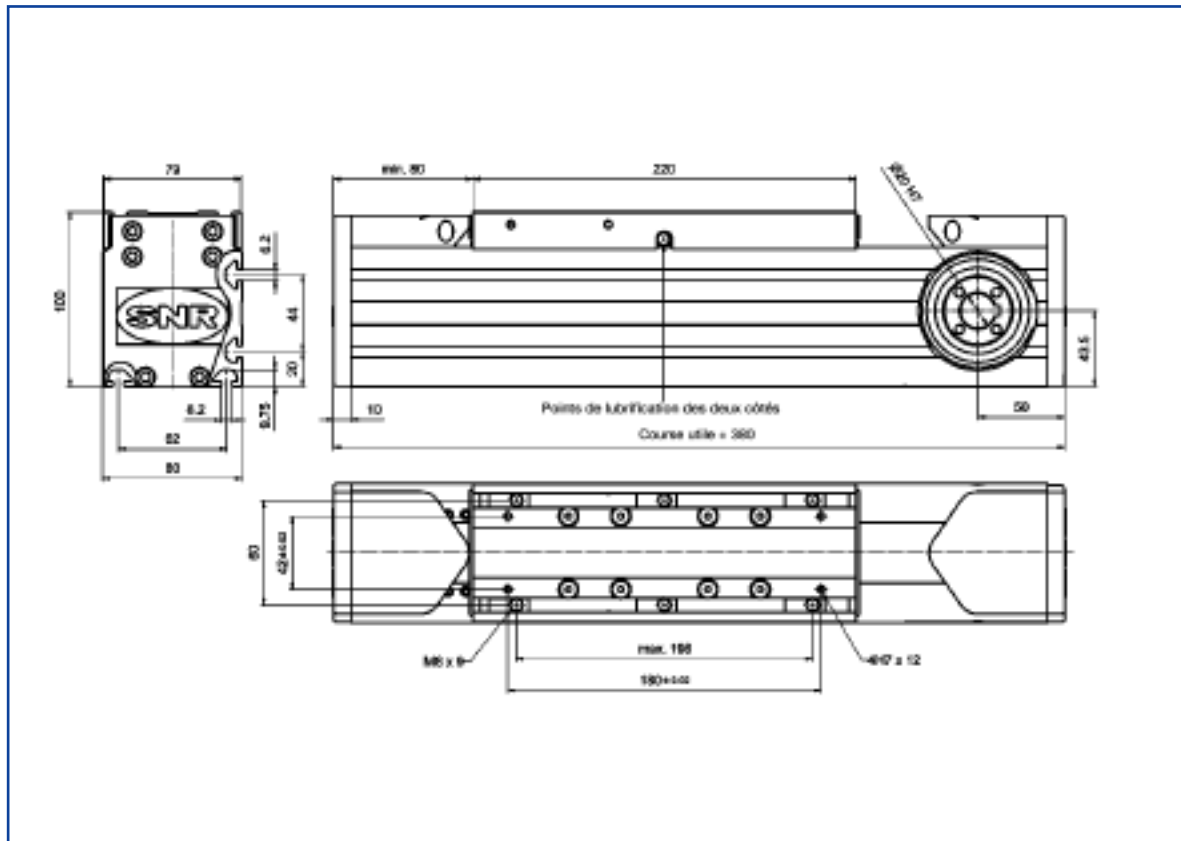
SA = Couple de supports additionnels de vis à billes

Sous réserve de modifications technique.

# Modules Compacts



## AXC 80-Z





# AXC 80-Z

## Module linéaire à entraînement par courroie crantée et guidage à galets ou à recirculation de billes

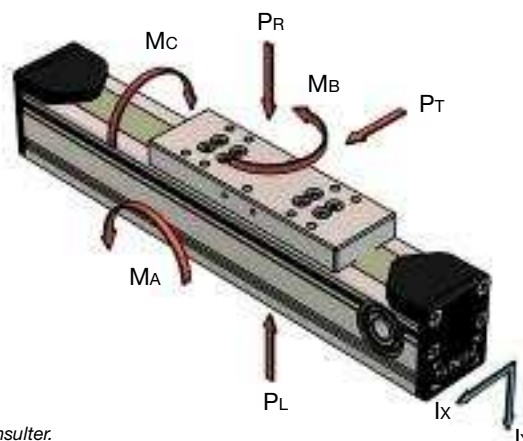
### Charges et Moments admissibles\*

	Guidage à galets LR47		Guidage à billes					
	dyn.	stat	S20		H20		W21	
Charges [N]			dyn.	stat	dyn.	stat	dyn.	stat
$P_R$	2250	2250	3800	9200	4300	15000	1590	5100
$P_L$	2250	2250	2300	4600	4300	15000	1590	5100
$P_T$	3400	3400	2100	4000	4300	15000	1590	5100
Moments [Nm]								
$M_A$	110	110	160	320	260	920	82	260
$M_B$	170	170	125	240	260	920	82	260
$M_C$	60	60	20	40	43	150	27	85

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 10 m/s (LR47)
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 32 AT5
Capacité dyn. d'entraînement	870 N
Course par tour	200 mm
Couple de rotation à vide	1,6 Nm
Moment d'inertie	3,68 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale	8 m (une seule pièce) <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_x$	146,9 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	199,2 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.



### Masses

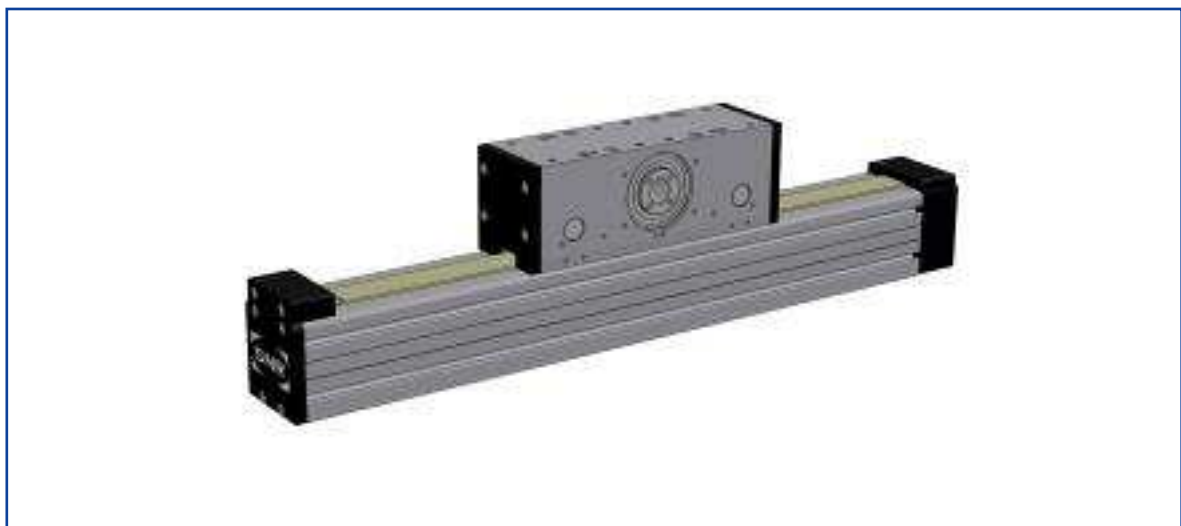
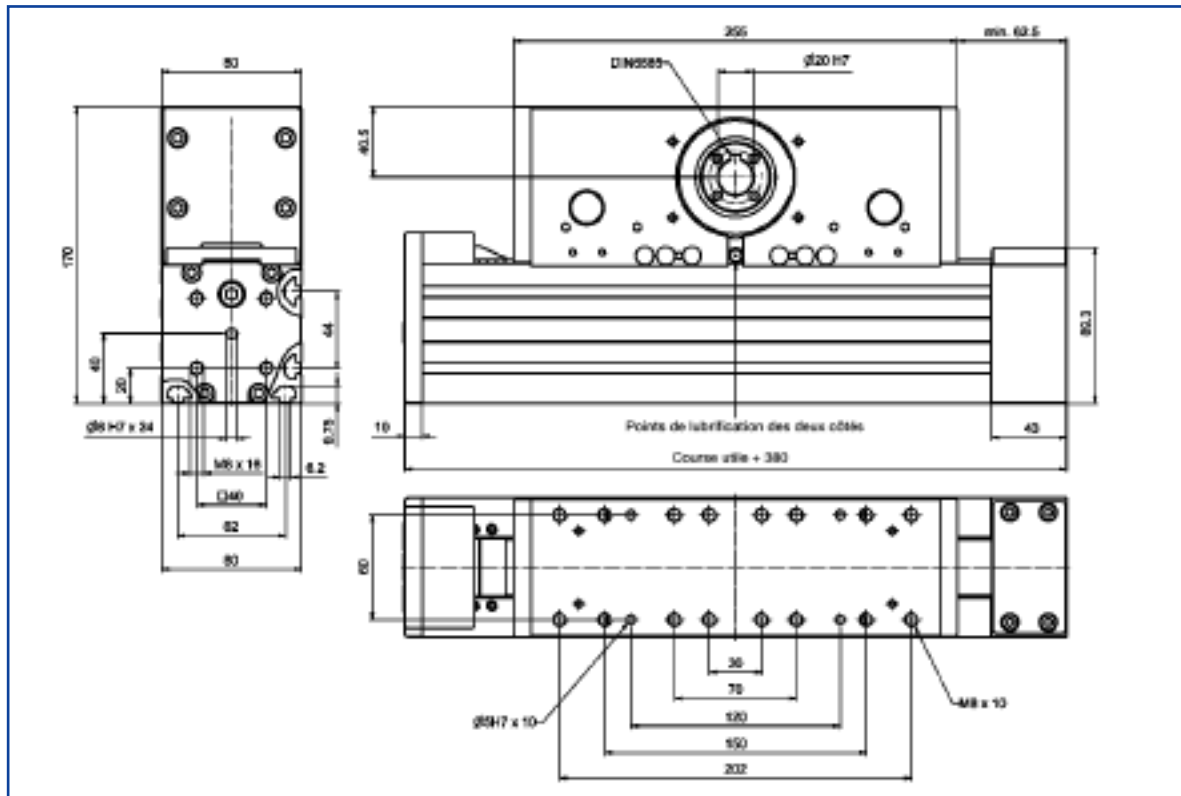
	Guidage à galets	S20	H20	W21
	LR47			
Masse de base	6,60 kg	6,00 kg	6,40 kg	6,00 kg
Masse pour 100 mm de course	0,79 kg	0,92 kg	0,94 kg	0,98 kg
Masse du chariot	2,00 kg	1,60 kg	1,90 kg	1,40 kg

# Modules Compacts



## AXC 80-A

Module à entraînement par courroie crantée fixe et guidage à galets ou à recirculation de billes



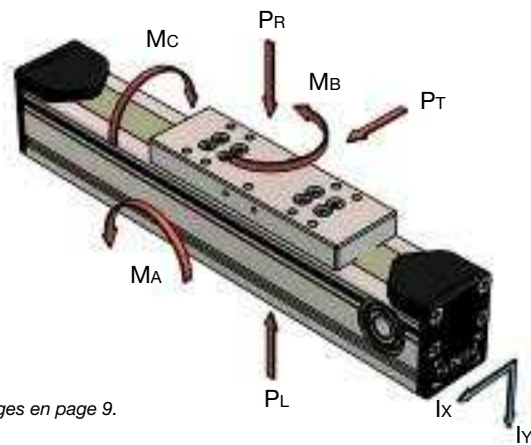
# AXC 80-A

## Module à entraînement par courroie crantée fixe et guidage à galets ou à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage à galets LR47		Guidage à billes H20	
	dyn.	stat	dyn.	stat
$P_R$	2250	2250	4300	15000
$P_L$	2250	2250	4300	15000
$P_T$	3400	3400	4300	15000
Moments [Nm]				
$M_A$	110	110	260	920
$M_B$	170	170	260	920
$M_C$	60	60	43	150

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 10 m/s (LR47)
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 32 AT5
Capacité dyn. d'entraînement	870 N
Course par tour	200 mm
Couple de rotation à vide	1,6 Nm
Moment d'inertie	5,0 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale	8 m (une seule pièce) <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_x$	146,9 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	199,2 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

### Masses

	Guidage à galets	Guidage à billes
Masse de base	10,0 kg	10,6 kg
Masse pour 100 mm de course	0,7 kg	0,8 kg
Masse du chariot	5,5 kg	5,9 kg



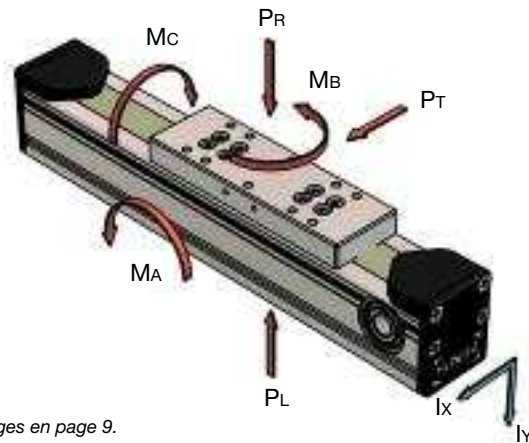
# AXC 80-S

## Module à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes W21		
Charges [N]	dyn.	stat
$P_R$	2000	5100
$P_L$	2000	5100
$P_T$	2000	5100
Moments [Nm]		
$M_A$	120	310
$M_B$	120	310
$M_C$	34	85

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 2 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	7,9 à 17,5 kN <sup>1)</sup>
Couple de rotation à vide	0,4 - 0,6 Nm
Moment d'inertie :	
Pas 5 mm	0,84 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 20 mm	0,81 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 50 mm	0,79 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	3,5 m <sup>2)</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>x</sub>	146,9 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>y</sub>	199,2 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Suivant la valeur de pas retenue.

<sup>2)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

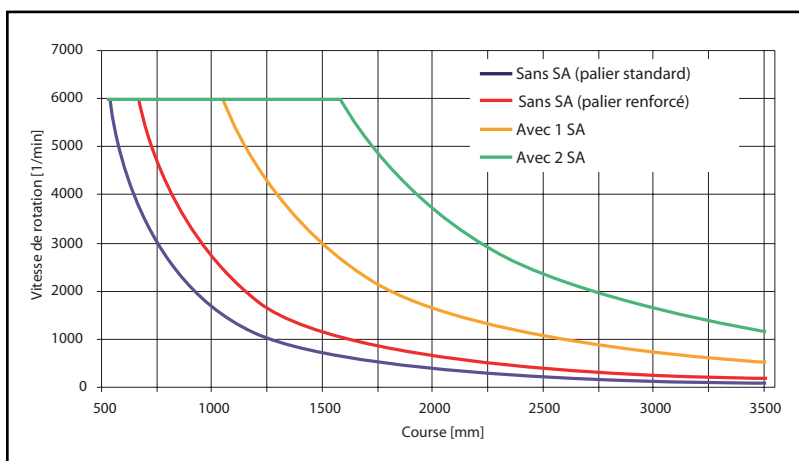
### Composants d'entraînement

	Diamètre	Pas
Vis à billes	20 mm	5; 20; 50 mm
Vis à filet trapézoïdal	20 mm	4; 8 mm

### Masses

	Guidage à billes
Masse de base	5,80 kg
Masse pour 100 mm de course	1,23 kg
Masse du chariot	1,70 kg

### Vitesse critique des vis à billes



SA = Couple de supports additionnels de vis à billes

Sous réserve de modifications techniques.





# AXC 120-Z

## Module linéaire à entraînement par courroie crantée et guidage à galets ou à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage à galets LR47		Guidage à billes					
	dyn.	stat	S30		H30		W35	
	dyn.	stat	dyn.	stat	dyn.	stat	dyn.	stat
P <sub>R</sub>	3400(4500)	3400(4500)	9000	21000	8700(10500)	26500(35500)	6900	19500
P <sub>L</sub>	3400(4500)	3400(4500)	5500	10500	8700(10500)	26500(35500)	6900	19500
P <sub>T</sub>	5100(6800)	5100(6800)	4950	9000	8700(10500)	26500(35500)	6900	19500
Moments [Nm]								
M <sub>A</sub>	255(530)	255(530)	600(1500)	1150(2850)	730(1750)	2250(5900)	580	1650
M <sub>B</sub>	385(790)	385(790)	440(880)	810(1600)	730(1750)	2250(5900)	580	1650
M <sub>C</sub>	110(150)	110(150)	65	130	120(145)	365(490)	220	635

Les valeurs entre parenthèses correspondent à la version chariot long (600 mm)

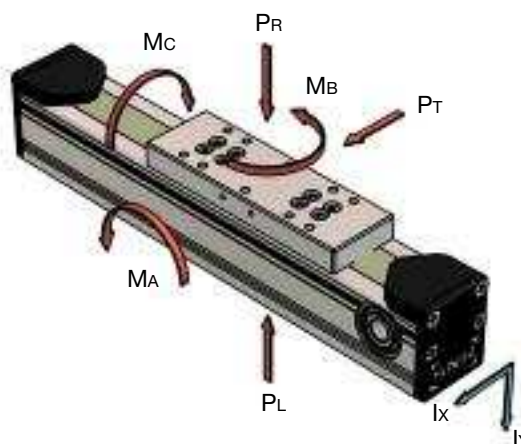
\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17. Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 10 m/s (LR47)
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 50 AT10
Capacité dyn. d'entraînement	2500 N <sup>2)</sup>
Course par tour	320 mm
Couple de rotation à vide	4 Nm
Moment d'inertie	29,9 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale	10 m (une seule pièce) <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>X</sub>	661,1 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>Y</sub>	938,57 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

<sup>2)</sup> Valeur réduite à 2000 N pour les versions à réducteur planétaire intégré.



### Masses

	Guidage à galets LR47	Guidage à billes		
		S30	H30	W35
Masse de base	20,1 kg	19,6 (25,7) kg	21,6 (29) kg	24,4 kg
Masse pour 100 mm de course	1,4 kg	1,7 kg	2,1 kg	2,7 kg
Masse du chariot	6,2 kg	5,7 (7,8) kg	6,4 (8,8) kg	5,9 kg

Les valeurs entre parenthèses correspondent à la version chariot long (600 mm).



# AXC 120-A

## Module à entraînement par courroie crantée fixe et guidage à galets ou à recirculation de bille

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage à galets LR47		Guidage à billes			
	dyn.	stat	S30		H30	
$P_R$	2250	2250	9000	21000	8700	26500
$P_L$	2250	2250	5500	10500	8700	26500
$P_T$	3400	3400	4950	9000	8700	26500
Moments [Nm]						
$M_A$	255	255	600	1150	790	2400
$M_B$	385	385	440	810	790	2400
$M_C$	75	75	65	130	120	365

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

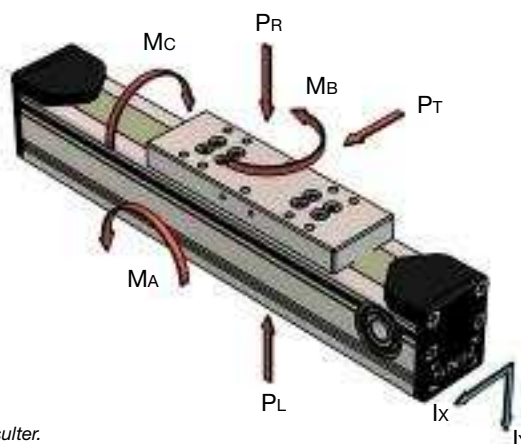
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 10 m/s (LR47)
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 50 AT10
Capacité dyn. d'entraînement	2500 N <sup>2)</sup>
Course par tour	320 mm
Couple de rotation à vide	4 Nm
Moment d'inertie	73,7 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale	10 m (une seule pièce) <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique IX	661,10 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique IY	938,57 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

<sup>2)</sup> Valeur réduite à 2000 N pour les versions à réducteur planétaire intégré.



### Masses

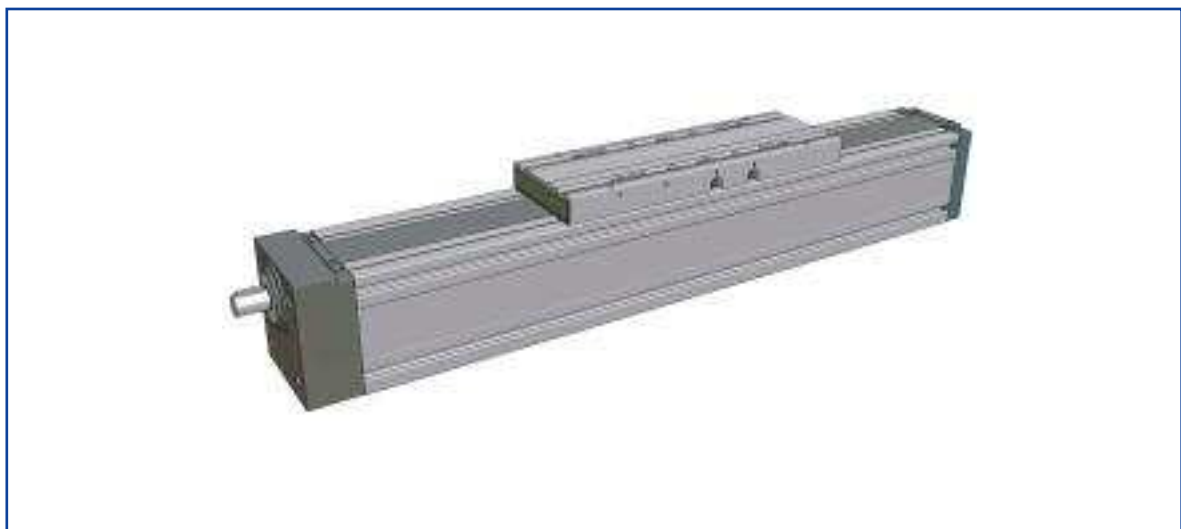
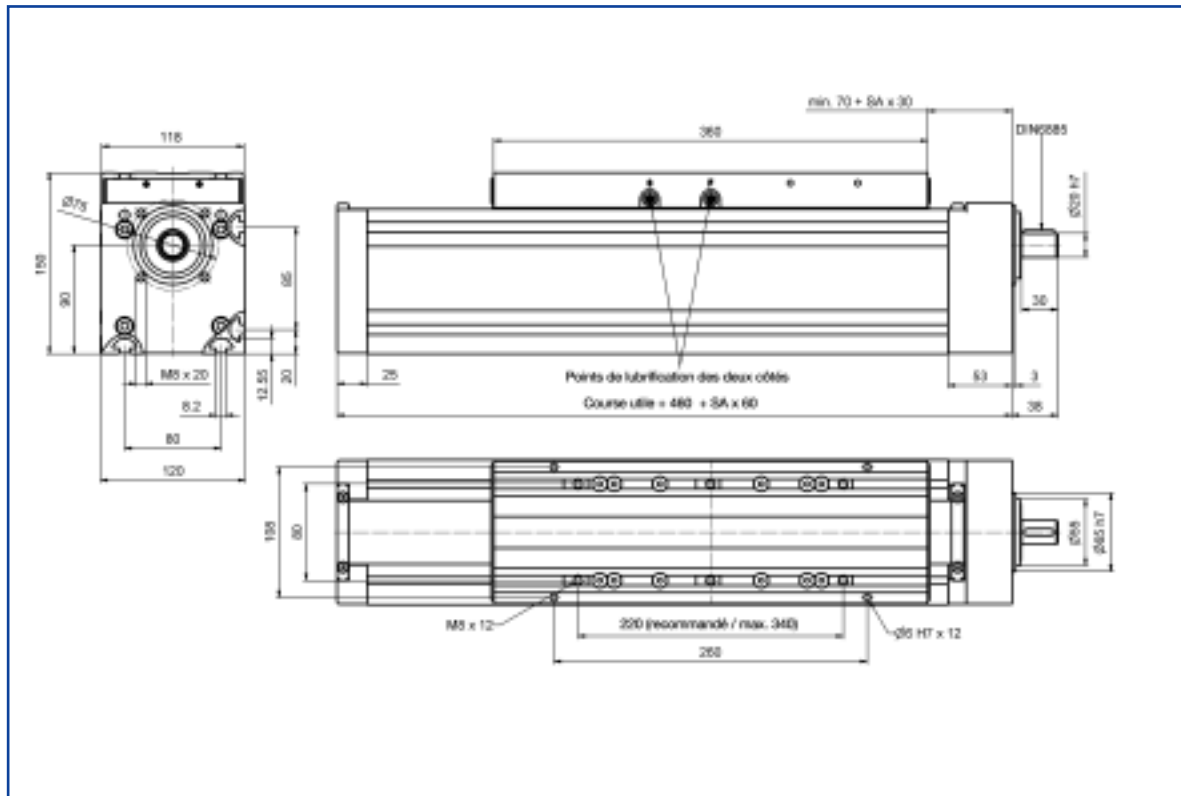
	Guidage à galets	Guidage à billes	
	LR47	S30	H30
Masse de base	23,4 kg	22,9 kg	24,9 kg
Masse pour 100 mm de course	1,4 kg	1,7 kg	2,1 kg
Masse du chariot	12,8 kg	12,3 kg	13,0 kg

# Modules Compacts



## AXC 120-S

Module à entraînement par vis et guidage à galets ou à recirculation de billes





# AXC 120-S

## Module à entraînement par vis et guidage à galets ou à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

	Guidage à galets LR47		Guidage à billes					
	dyn.	stat	S30		H30		R20	
Charges [N]			dyn.	stat	dyn.	stat	dyn.	stat
P <sub>R</sub>	2250	2250	11400	21000	11000	26500	6600	18300
P <sub>L</sub>	2250	2250	6950	10500	11000	26500	6600	18300
P <sub>T</sub>	3400	3400	6250	9000	11000	26500	6600	18300
Moments [Nm]								
M <sub>A</sub>	255	255	740	1130	950	2350	570	1580
M <sub>B</sub>	385	385	550	800	950	2350	570	1580
M <sub>C</sub>	75	75	85	130	150	365	180	495

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 2 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	19,5 à 31,7 kN <sup>1)</sup>
Couple de rotation à vide	1,0 - 1,3 Nm
Moment d'inertie :	
Pas 5 mm	6,05 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 10/20 mm	6,40 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 32 mm	6,17 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	5,5 m
Moment d'inertie géométrique I <sub>x</sub>	661,1 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>y</sub>	938,57 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Suivant la valeur de pas retenue.

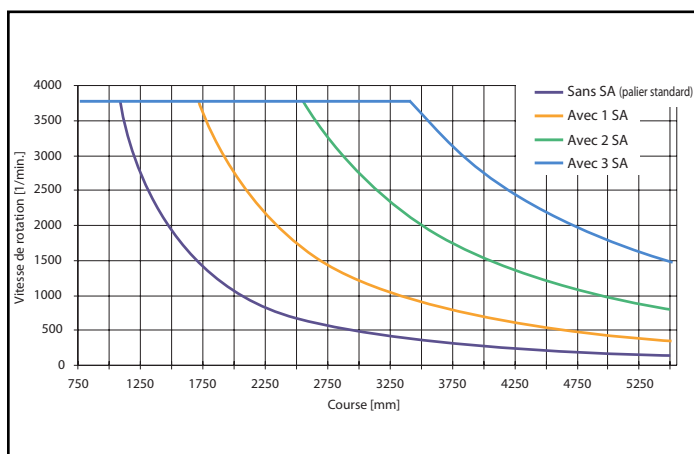
### Composants d'entraînement

	Diamètre	Pas
Vis à billes	32 mm	5; 10; 20; 32 mm
Vis à filet trapézoïdal	36 mm	6; 12 mm

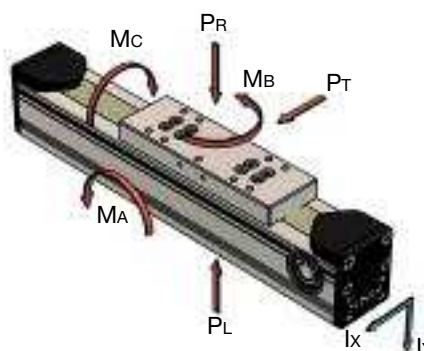
### Masses

	Guidage à billes		
	Guidage à galets LR24	S30/H30	R20
Masse de base	20 kg	20,5 kg	19,9 kg
Masse pour 100 mm de course	2 kg	2,4 kg	2,4 kg
Masse du chariot	6,7 kg	7,2 kg	6,5 kg

### Vitesse critique des vis à billes



Sous réserve de modifications techniques.



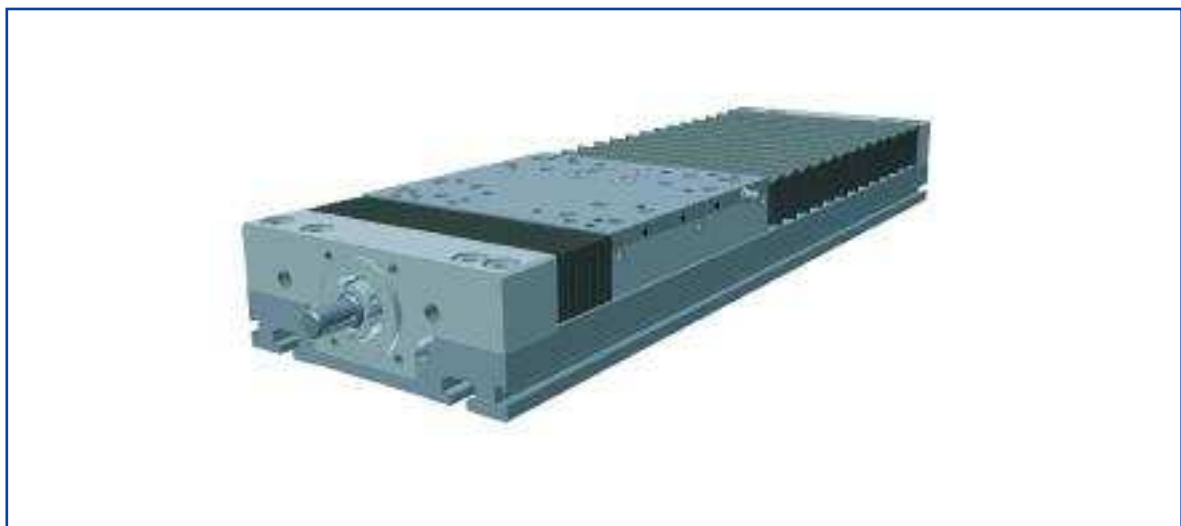
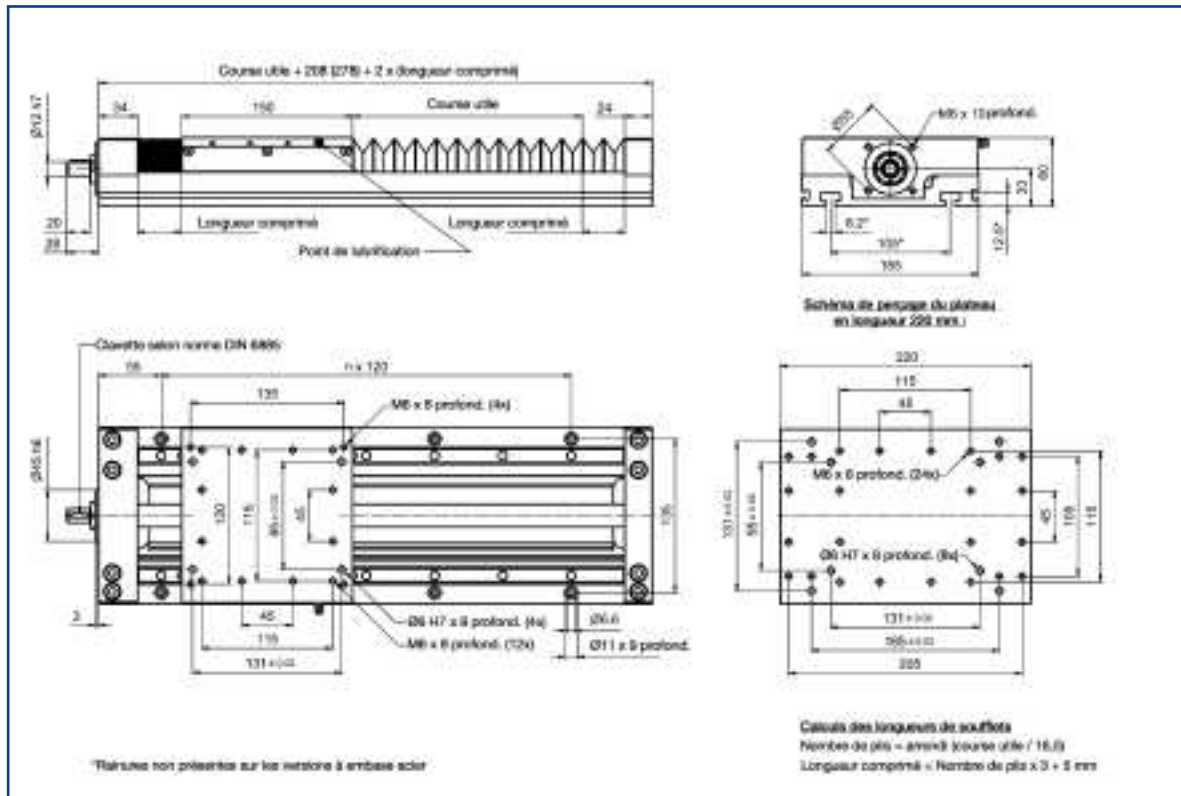
SA = Couple de supports additionnels de vis à billes

# Tables linéaires



## AXLT155

### Table linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes



# AXLT155

## Table linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes

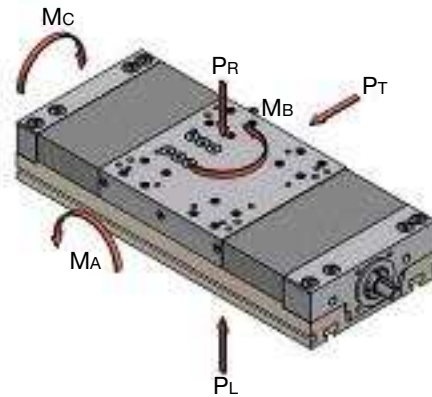
### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes				
		H15		H15*
Charges [N]	dyn.	stat	dyn.	stat
P <sub>R</sub>	6900	19000	6900	19000
P <sub>L</sub>	6900	19000	6900	19000
P <sub>T</sub>	6900	19000	6900	19000
Moments [Nm]				
M <sub>A</sub>	280	790	420	1100
M <sub>B</sub>	280	790	420	1100
M <sub>C</sub>	340	950	340	950

\* Longueur de plateau 220mm

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 2 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	9,1 à 17,5 kN <sup>1)</sup>
Couple de rotation à vide	0,6 - 0,8 Nm
Moment d'inertie :	
Pas 5 mm	0,84 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 20 mm	0,81 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 50 mm	0,79 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	3,5 m

<sup>1)</sup> Suivant la valeur de pas retenue.

### Composants d'entraînement

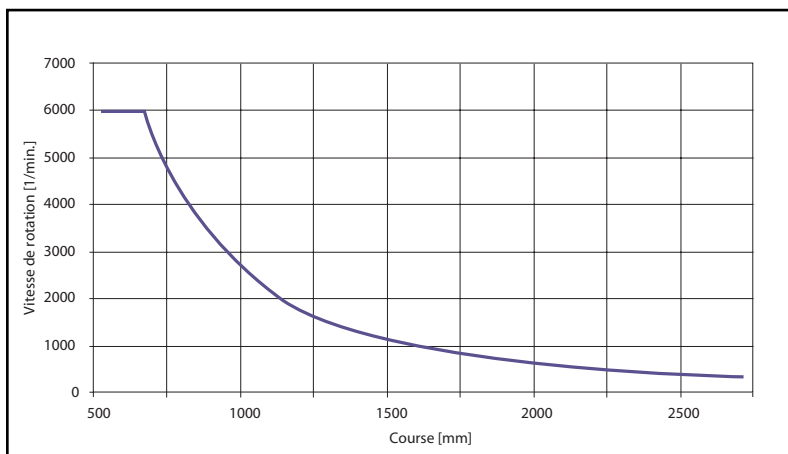
	Diamètre	Pas
Vis à billes	20 mm	5, 20 mm
Vis à filet trapézoïdal	20 mm	4, 8 mm

### Masses

	Guidage à billes	
	H15	H15*
Masse de base	5,5 kg	6,2 kg
Masse pour 100 mm de course	1,2 kg	1,2 kg
Masse du chariot	2 kg	2,3 kg

\* Longueur de plateau 220 mm

### Vitesse critique des vis à billes



Sous réserve de modifications techniques.

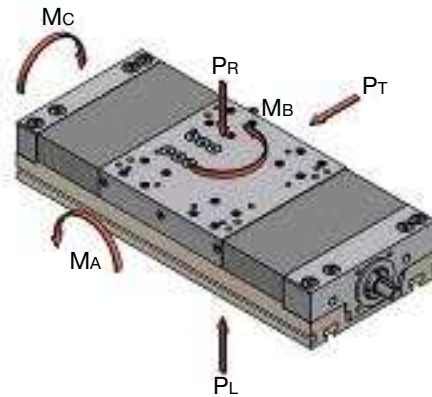


# AXLT225

## Table linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes				
	H20		H20 *	
Charges [N]	dyn.	stat	dyn.	stat
P <sub>R</sub>	10900	30000	10900	30000
P <sub>L</sub>	10900	30000	10900	30000
P <sub>T</sub>	10900	30000	10900	30000
Moments [Nm]				
M <sub>A</sub>	720	2000	930	2600
M <sub>B</sub>	720	2000	930	2600
M <sub>C</sub>	810	2250	810	2250



\* Longueur de plateau 320 mm.

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 2 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	14,7 à 15,9 kN <sup>1)</sup>
Couple de rotation à vide	0,7 - 1,2 Nm
Moment d'inertie :	
Pas 5 mm	2,22 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 10 mm	2,39 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 25 mm	2,15 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	3,5 m

<sup>1)</sup> Suivant la valeur de pas retenue.

### Composants d'entraînement

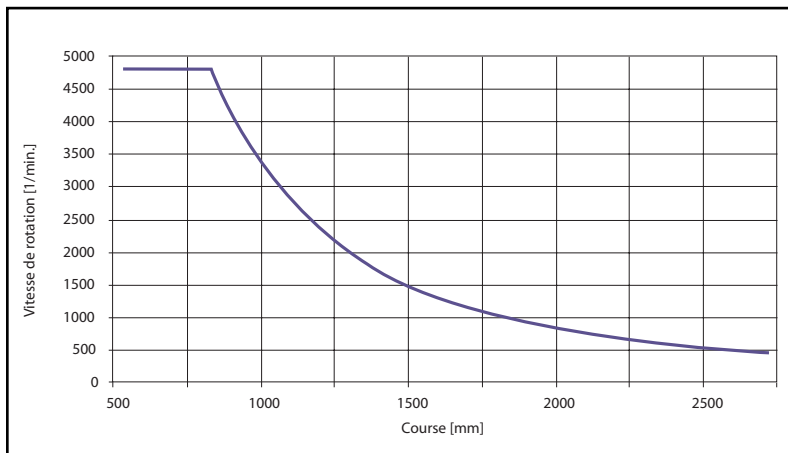
	Diamètre	Pas
Vis à billes	25 mm	5, 10, 25 mm
Vis à filet trapézoïdal	24 mm	5, 10 mm

### Masses

	Guidage à billes	
	H20	H20 *
Masse de base	13,0 kg	15,8 kg
Masse pour 100 mm de course	1,8 kg	1,8 kg
Masse du chariot	5,0 kg	6,0 kg

\* Longueur de plateau 320 mm.

### Vitesse critique des vis à billes



Sous réserve de modifications techniques.

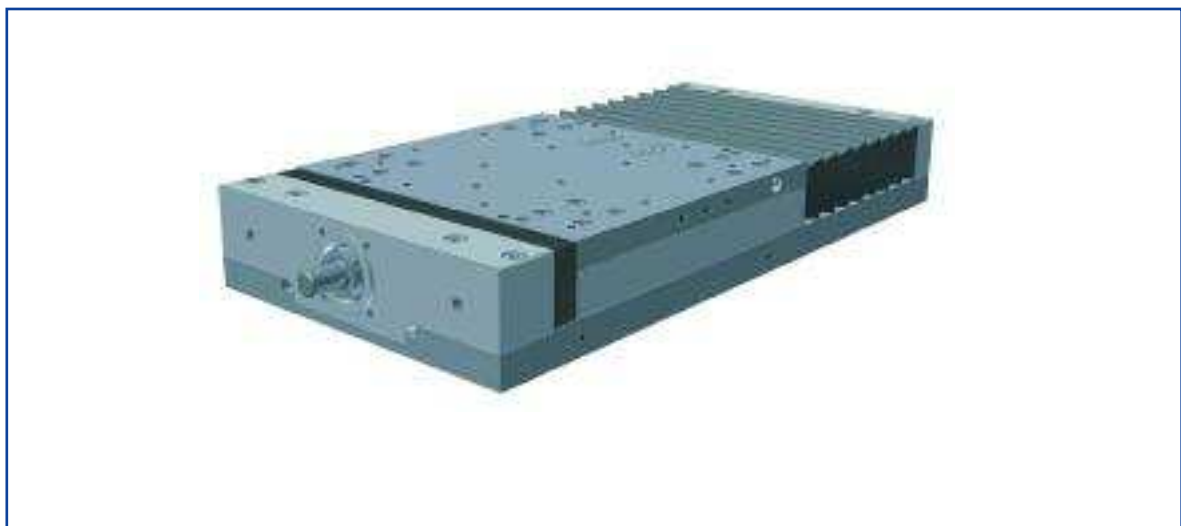
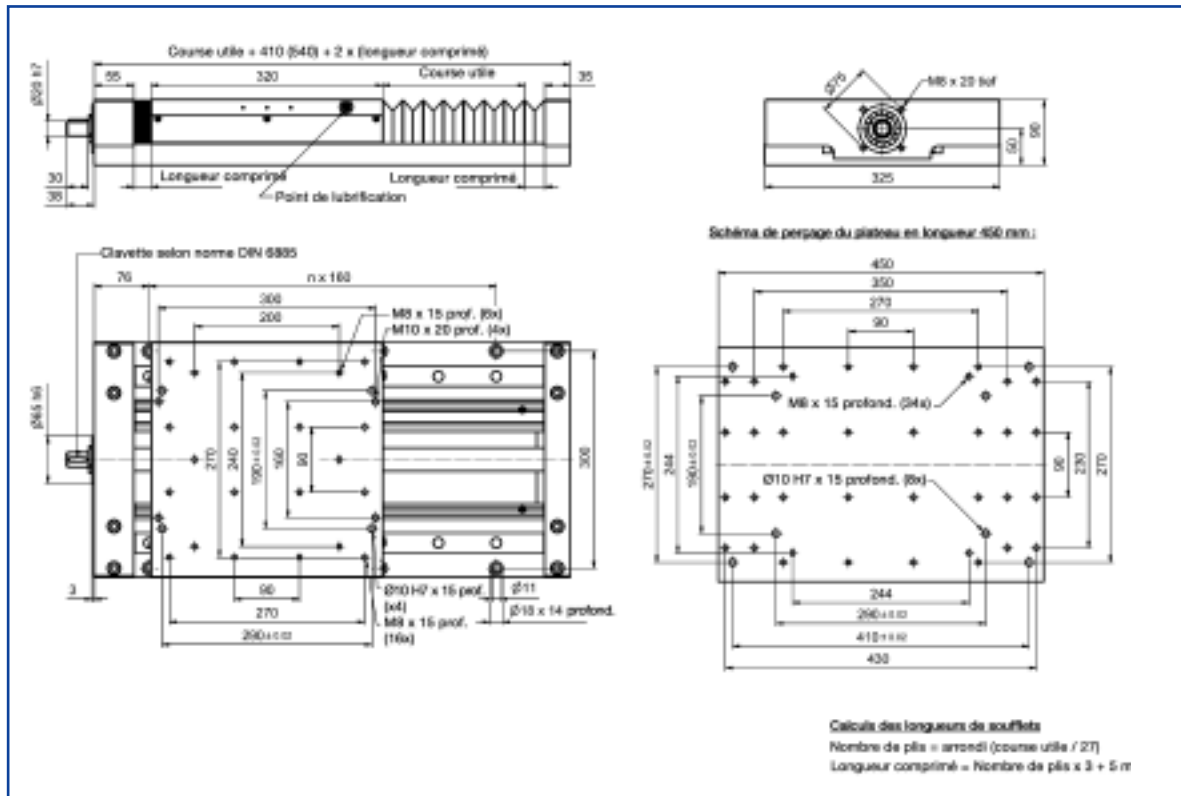


# Tables linéaires



## AXLT325

### Table linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes



# AXLT325

## Table linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes

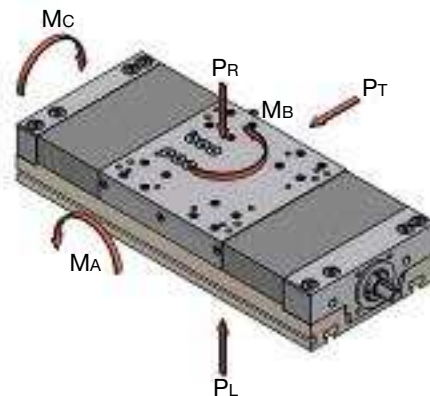
### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes				
H30		H30 *		
Charges [N]	dyn.	stat	dyn.	stat
P <sub>R</sub>	22000	53000	22000	53000
P <sub>L</sub>	22000	53000	22000	53000
P <sub>T</sub>	22000	53000	22000	53000
Moments [Nm]				
M <sub>A</sub>	2000	4900	2700	6500
M <sub>B</sub>	2000	4900	2700	6500
M <sub>C</sub>	2250	5500	2250	5500

\* Longueur de plateau 450mm

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 2 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	19,5 à 31,7 kN <sup>1)</sup>
Couple de rotation à vide	1,1 - 1,5 Nm
Moment d'inertie :	
Pas 5 mm	6,05 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 10/20 mm	6,40 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 32 mm	6,17 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	3,2 m

<sup>1)</sup> Suivant la valeur de pas retenue.

### Composants d'entraînement

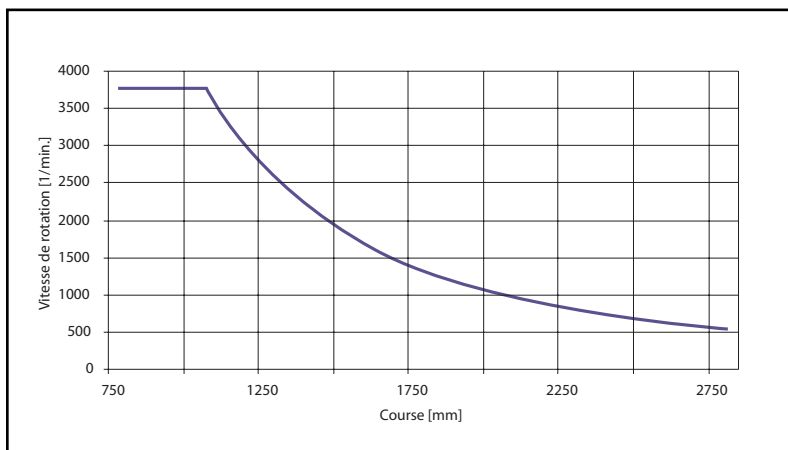
	Diamètre	Pas
Vis à billes	32 mm	5, 10, 20, 32
Vis à filet trapézoïdal	36 mm	6, 12 mm

### Masses

	Guidage à billes	
	H30	H30 *
Masse de base	31,5 kg	38,7 kg
Masse pour 100 mm de course	3,5 kg	3,5 kg
Masse du chariot	12,0 kg	14,6 kg

\* Longueur de plateau 450 mm

### Vitesse critique des vis à billes



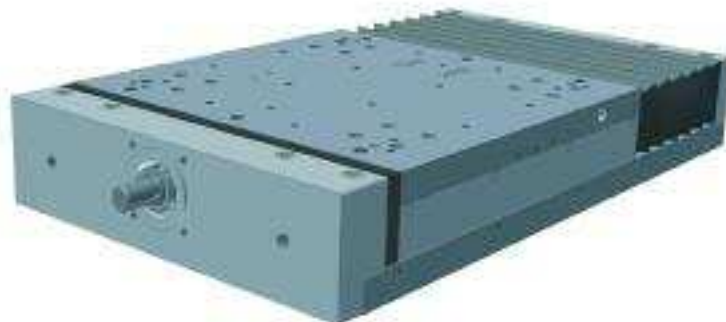
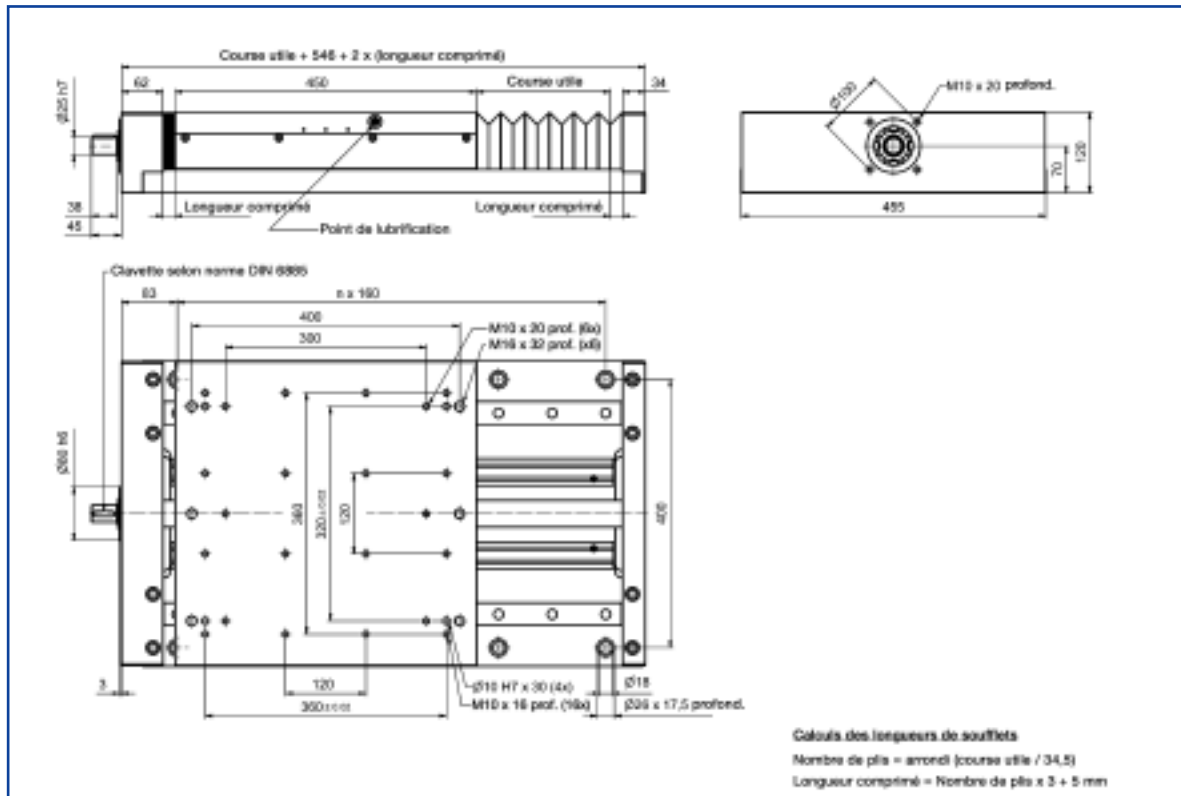
Sous réserve de modifications techniques.

# Tables linéaires



## AXLT455

### Table linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes



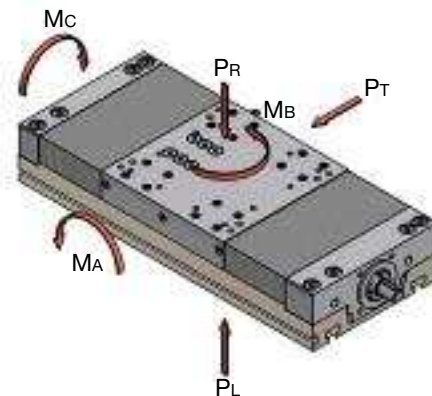
# AXLT455

## Table linéaire à entraînement par vis et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes H35		
Charges [N]	dyn.	stat
P <sub>R</sub>	30000	77000
P <sub>L</sub>	30000	77000
P <sub>T</sub>	30000	77000
Moments [Nm]		
M <sub>A</sub>	3700	9500
M <sub>B</sub>	3700	9500
M <sub>C</sub>	3950	10000

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 2 m/s
Reproductibilité	0,03 mm
Capacité dyn. d'entraînement	29,1 à 54,3 kN <sup>1)</sup>
Couple de rotation à vide	1,7 - 2,8 Nm
Moment d'inertie :	
Pas 5 mm	15,64 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 10 mm	13,55 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 20 mm	13,52 kgcm <sup>2</sup> /m
Pas 40 mm	13,42 kgcm <sup>2</sup> /m
Longueur totale maximale	3,2 m

<sup>1)</sup> Suivant la valeur de pas retenue.

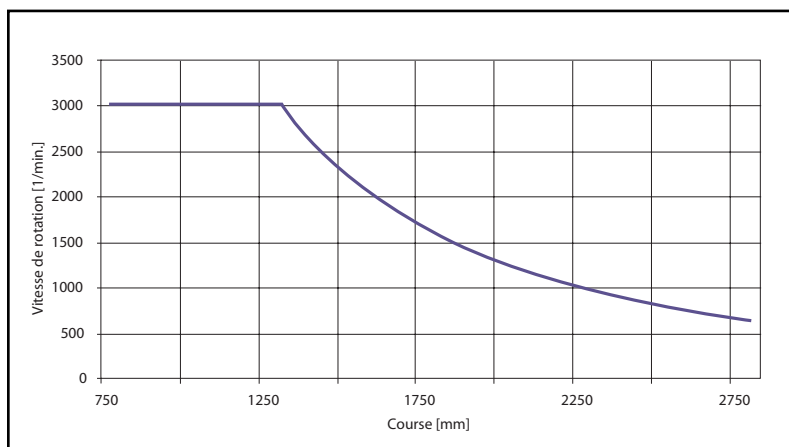
### Composants d'entraînement

	Diamètre	Pas
Vis à billes	40 mm	5, 10, 20, 40 mm
Vis à filet trapézoïdal	40 mm	7 mm

### Masses

Masse de base	74 kg
Masse pour 100 mm de course	6,3 kg
Masse du chariot	29 kg

### Vitesse critique des vis à billes



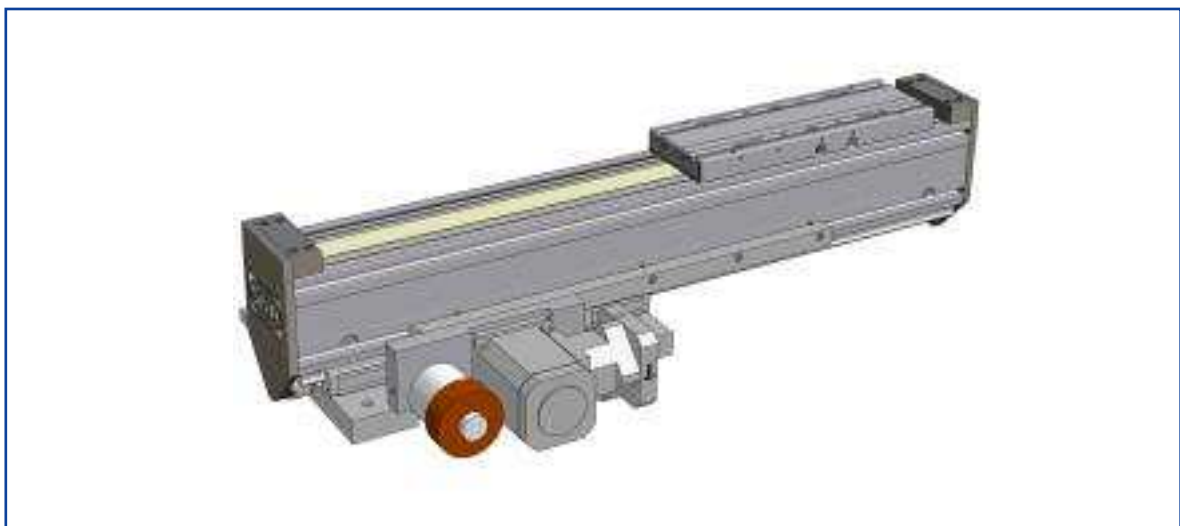
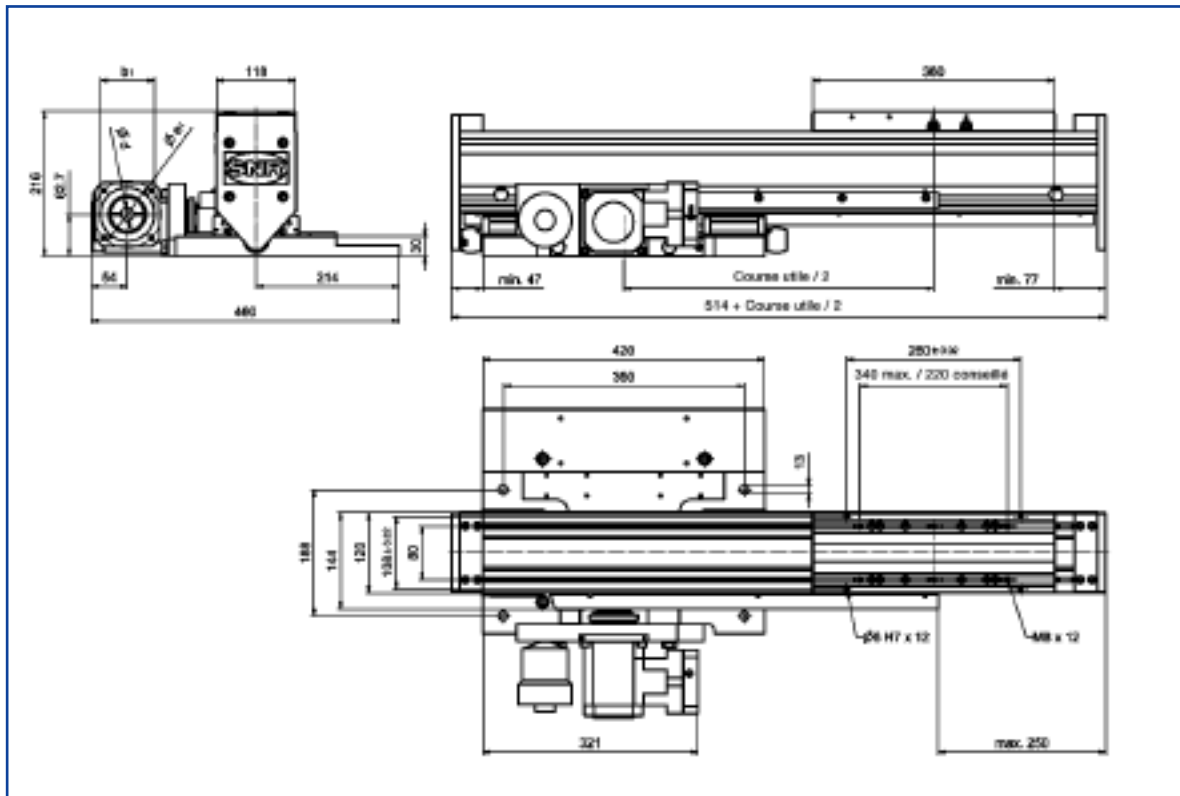
Sous réserve de modifications techniques.

# Modules systèmes pour portiques



## AXS120T-M

Modules télescopiques à entraînement combiné à courroie et à crémaillère

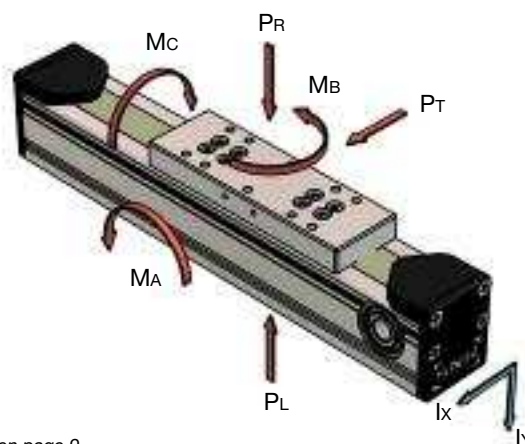


# AXS120T-M

## Modules télescopiques à entraînement combiné à courroie et à crémaillère

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes				
		1 <sup>er</sup> niveau de guidage		2 <sup>e</sup> niveau de guidage
		H25		W35
Charges [N]	dyn.	stat.	dyn.	stat.
P <sub>R</sub>	12200	41500	6900	19500
P <sub>L</sub>	12200	41500	6900	19500
P <sub>T</sub>	12200	41500	6900	19500
Moments [Nm]				
M <sub>A</sub>	1750	5900	580	1650
M <sub>B</sub>	1750	5900	580	1650
M <sub>C</sub>	470	1600	220	635



\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

	Version horizontale	Version verticale
Vitesse de déplacement	max. 10 m/s	max. 3,6 m/s
Reproductibilité	0,1 mm	0,1 mm
Type d'entraînement :	Crémaillère de module 2	Crémaillère de module 3
	Courroie crantée 50AT10	Courroie crantée 50AT10
Course par tour (en sortie de réducteur)	280 mm	500 mm
Capacité dyn. d'entraînement		
Pour la courroie :	2500 N	2500 N
Pour la crémaillère :	2880 N	5860 N
Longueur totale maximale	3 m	3 m
Moment d'inertie géométrique I <sub>x</sub>	661,1 cm <sup>4</sup>	661,1 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique I <sub>y</sub>	938,57 cm <sup>4</sup>	938,57 cm <sup>4</sup>

### Masses

	Version horizontale		Version verticale	
		1 <sup>er</sup> niveau		1 <sup>er</sup> niveau
Masse de base	41,3 kg	14,5 kg	70 kg	15,4 kg
Masse pour 100 mm de course	3,9 kg	-	4,1 kg	-
Masse du chariot	5,9 kg	-	5,9 kg	-

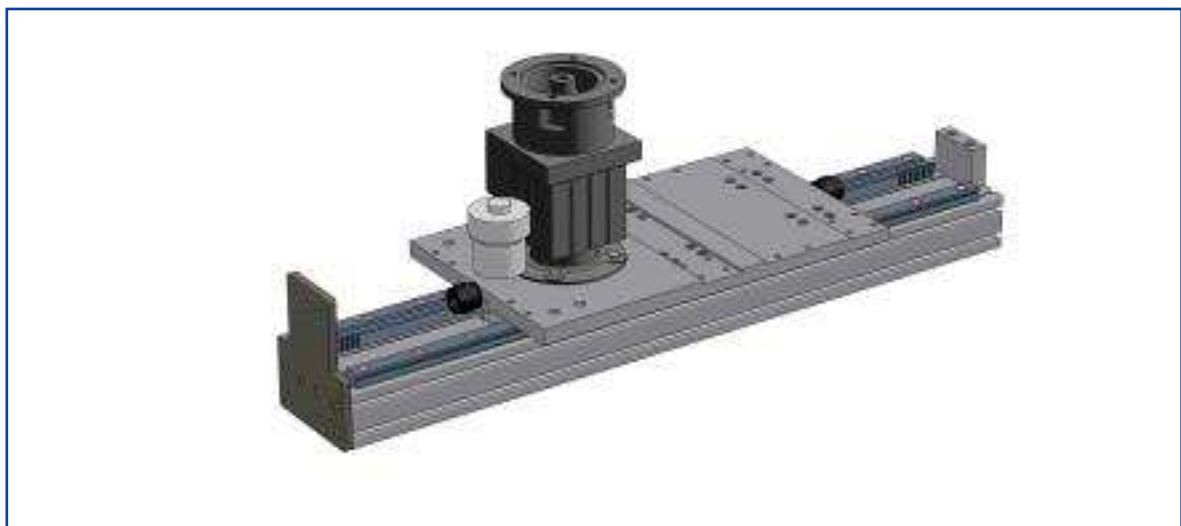
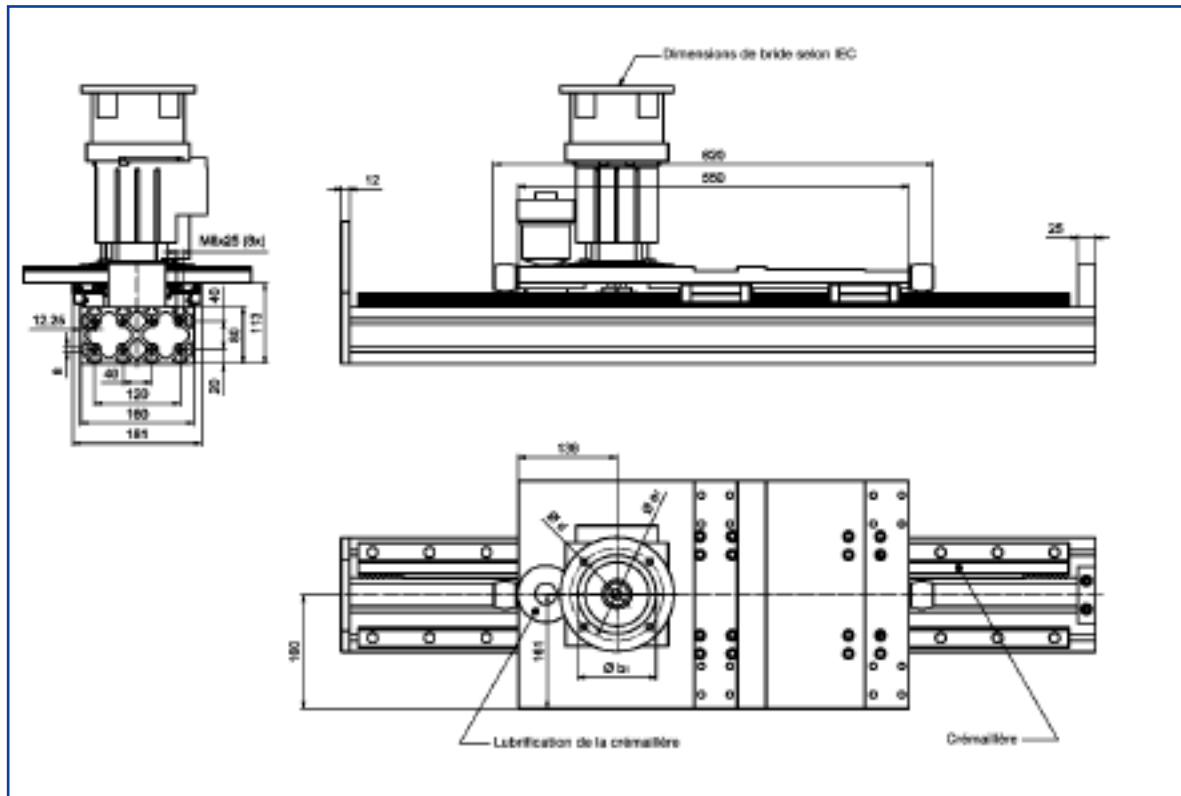


# Modules systèmes pour portiques



## AXS160-M160

Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes



# AXS160-M160

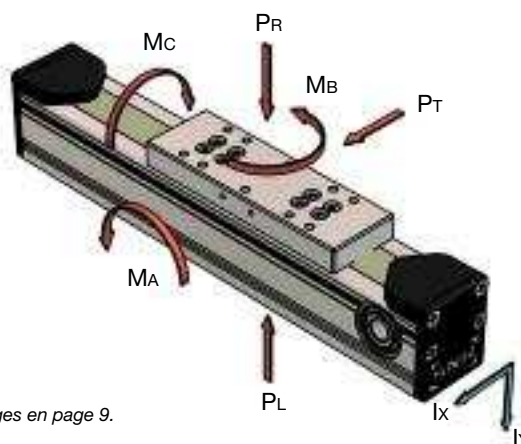
## Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes G30		
Charges [N]	dyn.	stat
$P_R$	7300	20500
$P_L$	6800	20500
$P_T$	6100	16000
Moments [Nm]		
$M_A$	690	1950
$M_B$	580	1500
$M_C$	380	1050

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 3 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Crémaillère pas 8 mm
Course par tour :	160 mm
Capacité dyn. d'entraînement	2860 N
Longueur totale maximale	6 m
Moment d'inertie géométrique $I_x$	1890 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	880 cm <sup>4</sup>

### Masses\*

Masse de base	41,3 kg
Masse pour 100 mm de course	3,9 kg
Masse du chariot	5,9 kg

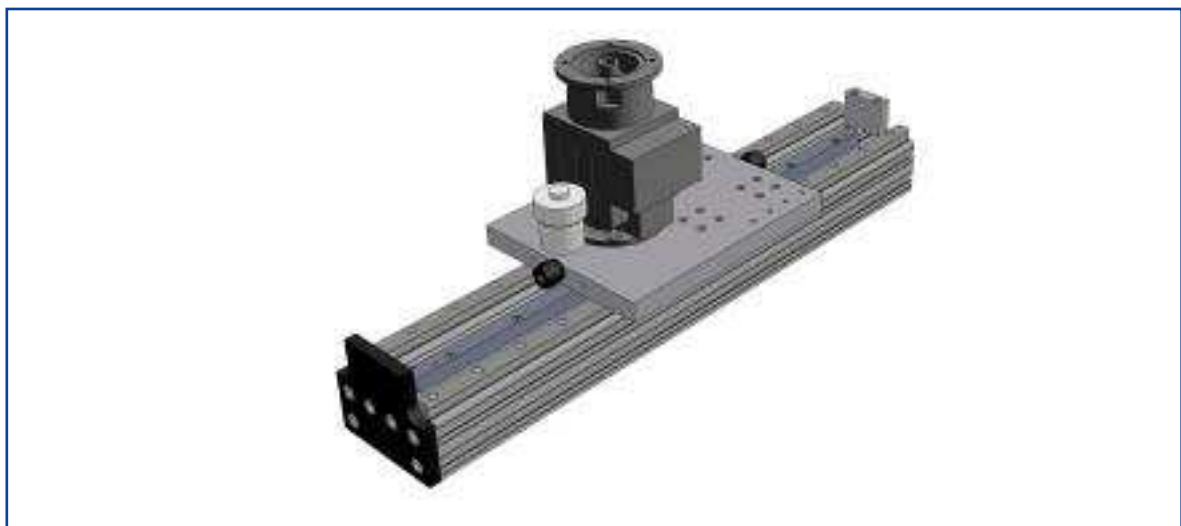
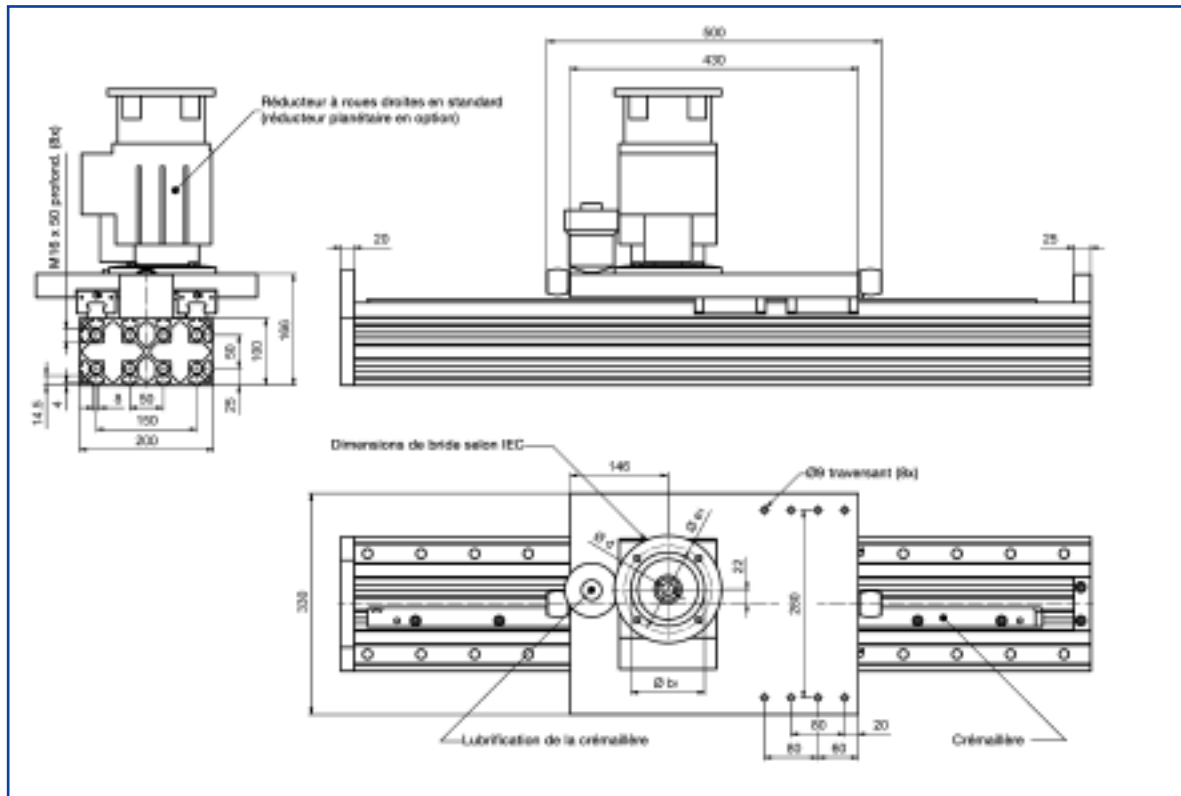
\* Masses sans réducteur

# Modules systèmes pour portiques



## AXS200-M200

Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes



# AXS200-M200

## Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes

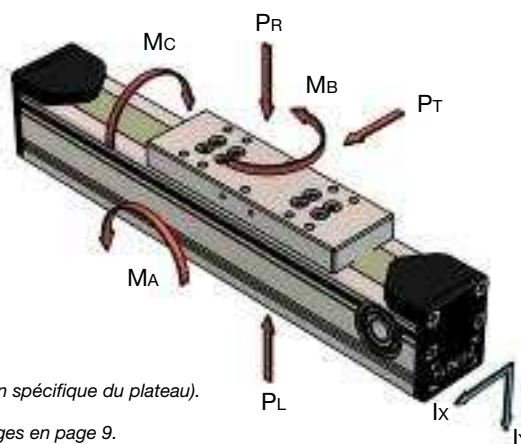
### Charges et Moments admissibles\*

	Guidage à billes			
	H30		H30*	
Charges [N]	dyn.	stat	dyn.	stat
$P_R$	17400	53000	17400	53000
$P_L$	17400	53000	17400	53000
$P_T$	17400	53000	17400	53000
Moments [Nm]				
$M_A$	1100	3400	2200	6700
$M_B$	1100	3400	2200	6700
$M_C$	1200	3700	1200	3700

\* Valeurs valables dans le cadre d'un montage sur module AXS 280-Z (dessin spécifique du plateau).

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 3,4 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Crémaillère module 3
Course par tour	200 mm
Capacité dyn. d'entraînement	6130 N
Longueur totale maximale	6 m
Moment d'inertie géométrique $I_x$	3500 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	1100 cm <sup>4</sup>

### Masses\*

Masse de base	35,0 kg
Masse pour 100 mm de course	3,5 kg
Masse du chariot	17,0 kg

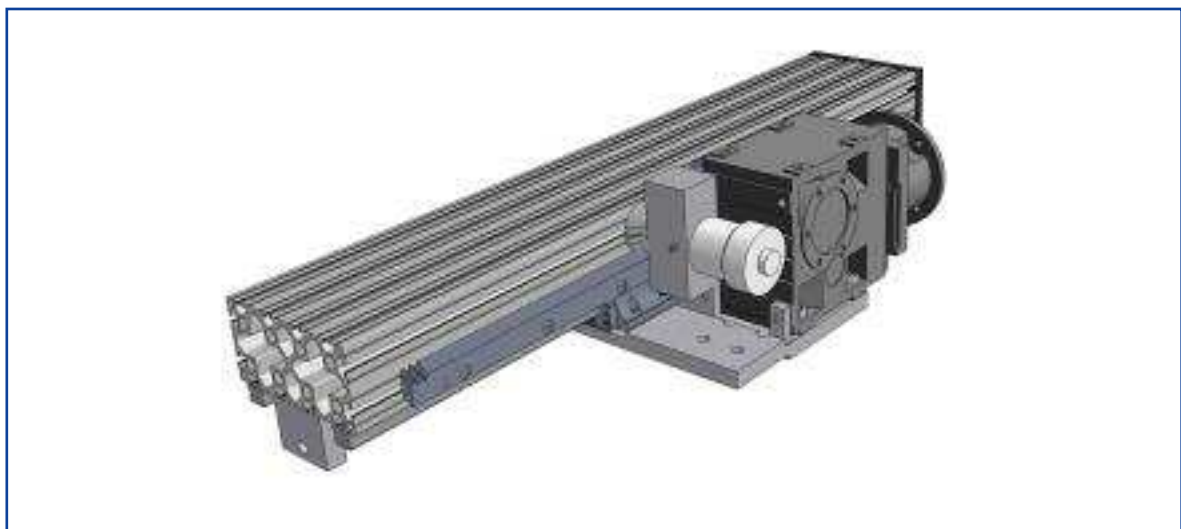
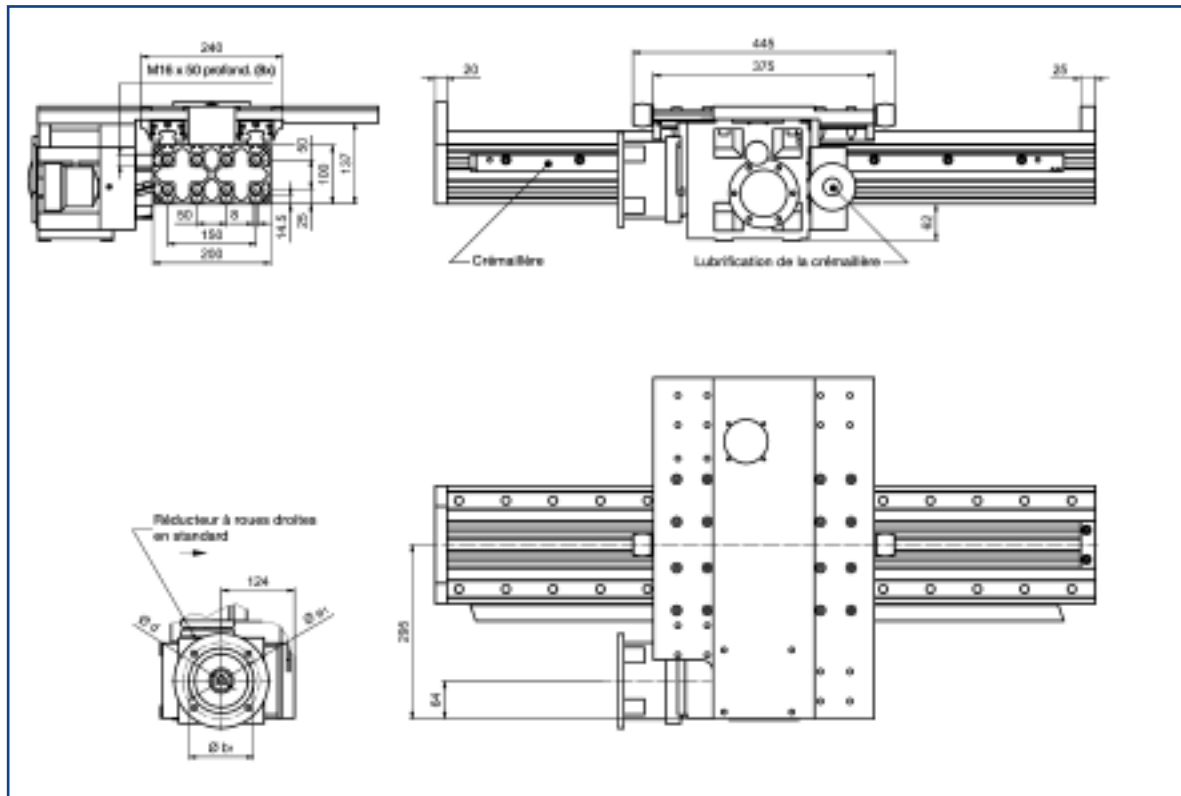
\* Masses sans réducteur

# Modules systèmes pour portiques



## AXS200-M250

Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes



# AXS200-M250

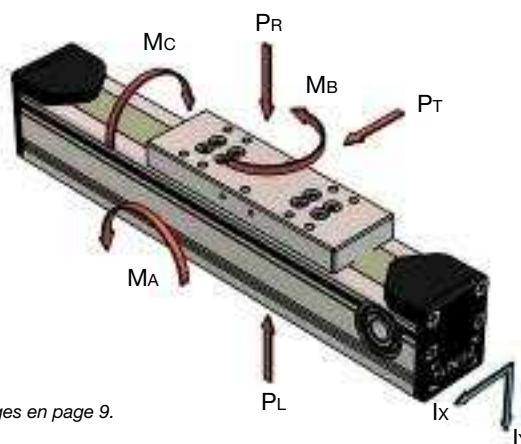
## Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes H30		
Charges [N]	dyn.	stat
$P_R$	21000	70000
$P_L$	21000	70000
$P_T$	21000	70000
Moments [Nm]		
$M_A$	2250	7700
$M_B$	2250	7700
$M_C$	1450	4900

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 1,8 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Crémaillère module 3
Course par tour	250 mm
Capacité dyn. d'entraînement	6130 N
Longueur totale maximale	6 m
Moment d'inertie géométrique $I_x$	3500 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	1100 cm <sup>4</sup>

### Masses\*

Masse de base	39,5 kg
Masse pour 100 mm de course	3,5 kg
Masse du chariot	23,0 kg

\* Masses sans réducteur

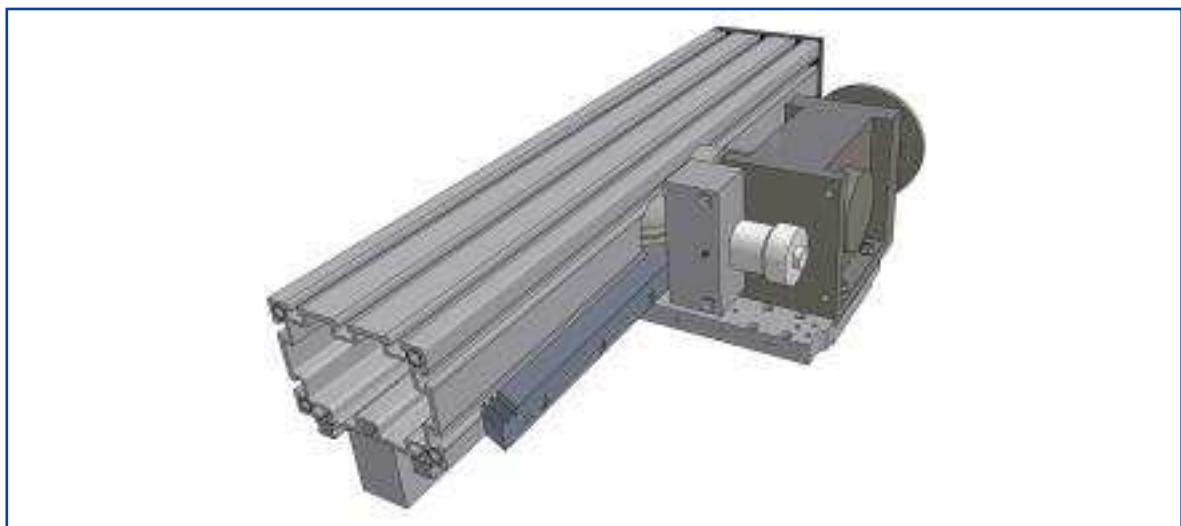
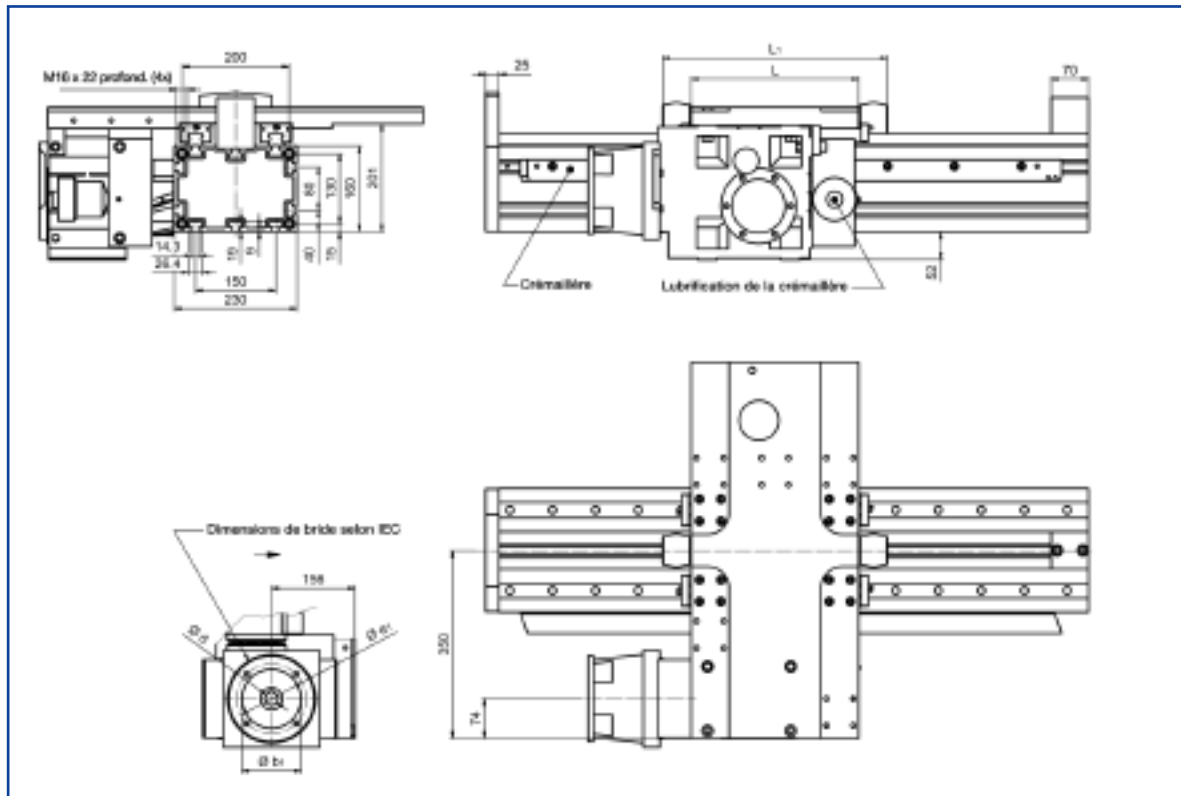


# Modules systèmes pour portiques



## AXS230-M320

Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes



# AXS230-M320

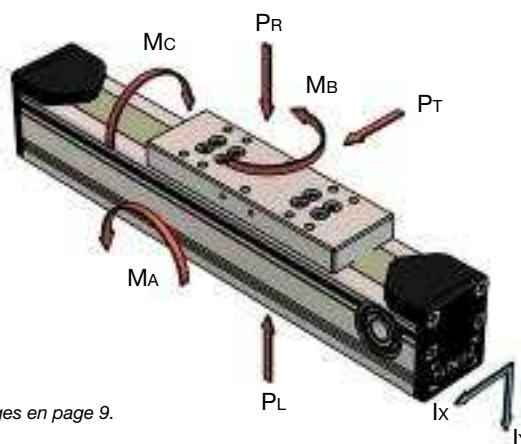
## Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes H30		
Charges [N]	dyn.	stat
$P_R$	17400	53000
$P_L$	17400	53000
$P_T$	17400	53000
Moments [Nm]		
$M_A$	1850	5700
$M_B$	1850	5700
$M_C$	1200	3700

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 2,5 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Crémaillère module 4
Course par tour	320 mm
Capacité dyn. d'entraînement	10750 N
Longueur totale maximale	10 m
Moment d'inertie géométrique $I_x$	8850 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	6780 cm <sup>4</sup>

### Masses\*

Masse de base	56,0 kg
Masse pour 100 mm de course	4,4 kg
Masse du chariot	30,5 kg

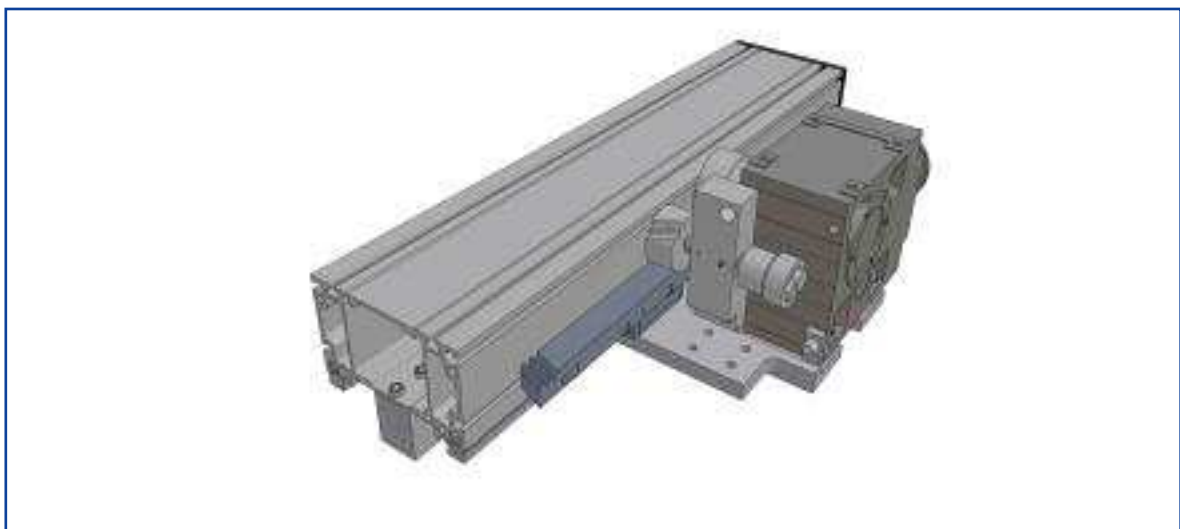
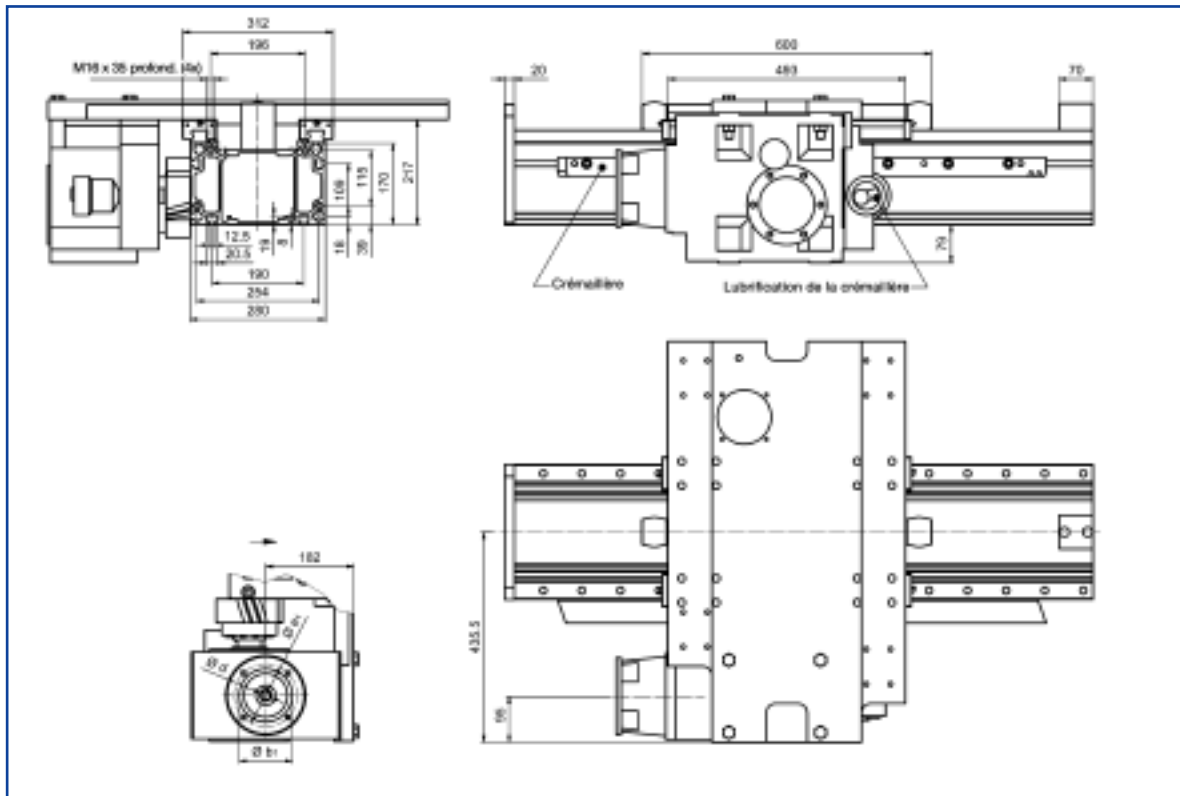
\* Masses sans réducteur

# Modules systèmes pour portiques



## AXS280-M400

Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes



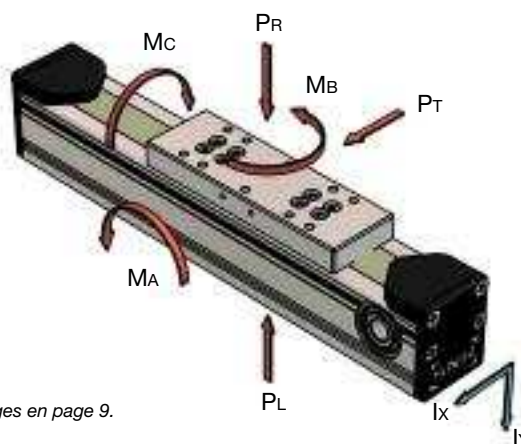
# AXS280-M400

## Module vertical à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes H35		
Charges [N]	dyn.	stat
$P_R$	28000	100000
$P_L$	28000	100000
$P_T$	28000	100000
Moments [Nm]		
$M_A$	4300	15500
$M_B$	4300	15500
$M_C$	3000	10500

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 3,3 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Crémaillère module 5
Course par tour	400 mm
Capacité dyn. d'entraînement	16240 N
Longueur totale maximale	10 m
Moment d'inertie géométrique $I_x$	14645 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	7958 cm <sup>4</sup>

### Masses\*

Masse de base	96,0 kg
Masse pour 100 mm de course	5,9 kg
Masse du chariot	54,5 kg

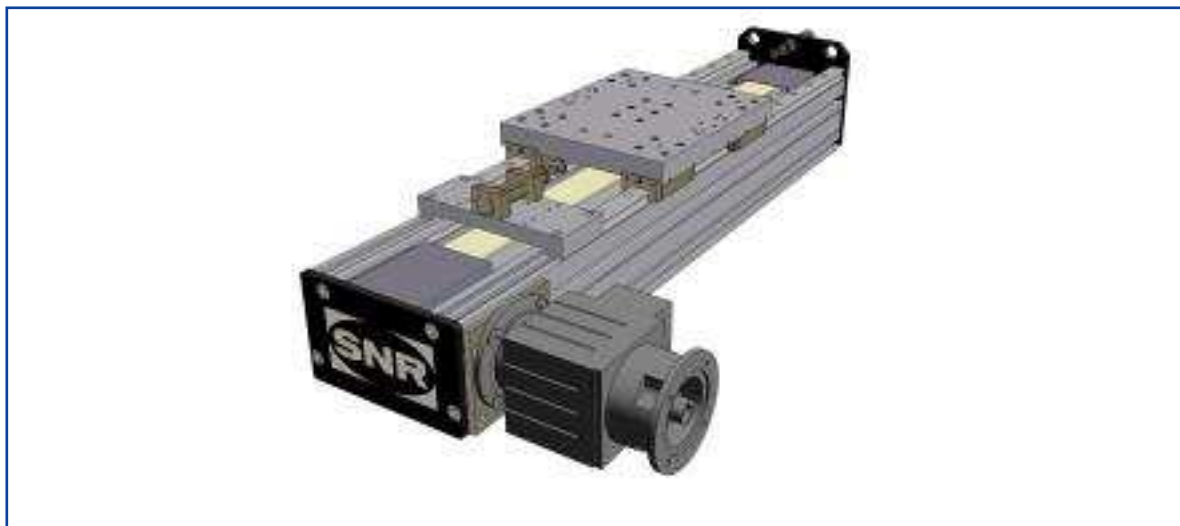
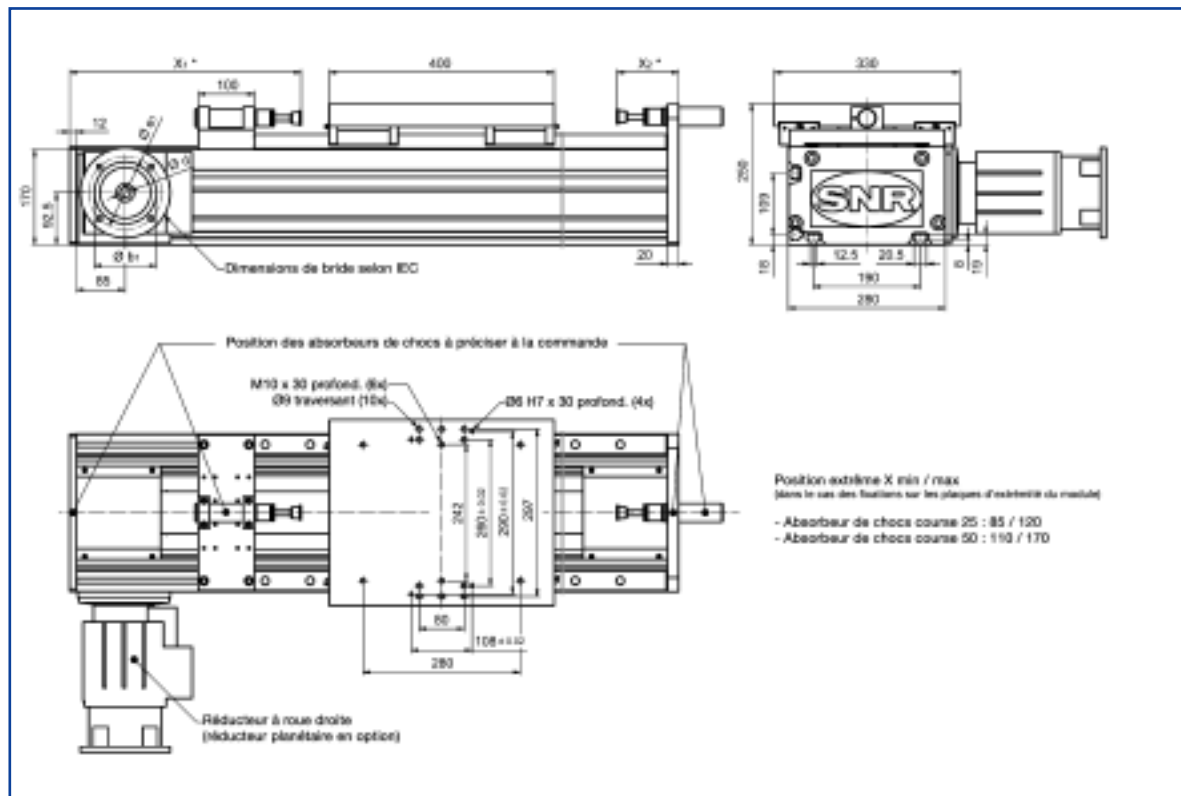
\* Masses sans réducteur

# Modules systèmes pour portiques



## AXS280-Z

### Module horizontal à entraînement par courroie crantée et guidage à recirculation de billes



# AXS280-Z

## Module horizontal à entraînement par courroie crantée et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage à billes S30		Guidage à billes H30		Guidage à billes S35		Guidage à billes H35	
	dyn.	stat.	dyn.	stat.	dyn.	stat.	dyn.	stat.
$P_R$	18000	42000	17400	53000	25000	57000	24000	77000
$P_L$	11000	21000	17400	53000	15300	28500	24000	77000
$P_T$	9900	18000	17400	53000	13800	24500	24000	77000
Moments [Nm]								
$M_A$	1750	3400	2100	6500	2450	4600	2950	9400
$M_B$	1200	2200	2100	6500	1650	3000	2950	9400
$M_C$	1150	2200	1850	5700	1600	3000	2600	8300

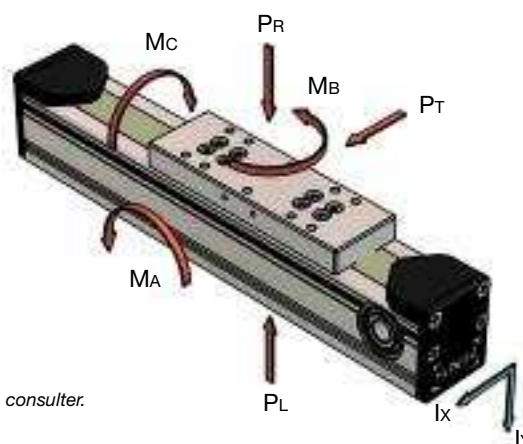
\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.

Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.

### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 6 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Type d'entraînement	Courroie crantée 75 AT10
Course par tour	4000 N
Capacité dyn. d'entraînement	480 mm
Couple de rotation à vide	9 Nm
Moment d'inertie	227,6 kgcm <sup>2</sup>
Longueur totale maximale	10 m (une seule pièce) <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_x$	14.645 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	7.958 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supplémentaires des aboutages sont réalisables, nous consulter.



### Masses

	Guidage à billes	
	S/H 30	S/H 35
Masse de base	73 kg	78 kg
Masse pour 100 mm de course	4,3 kg	4,6 kg
Masse du chariot	19 kg	19 kg

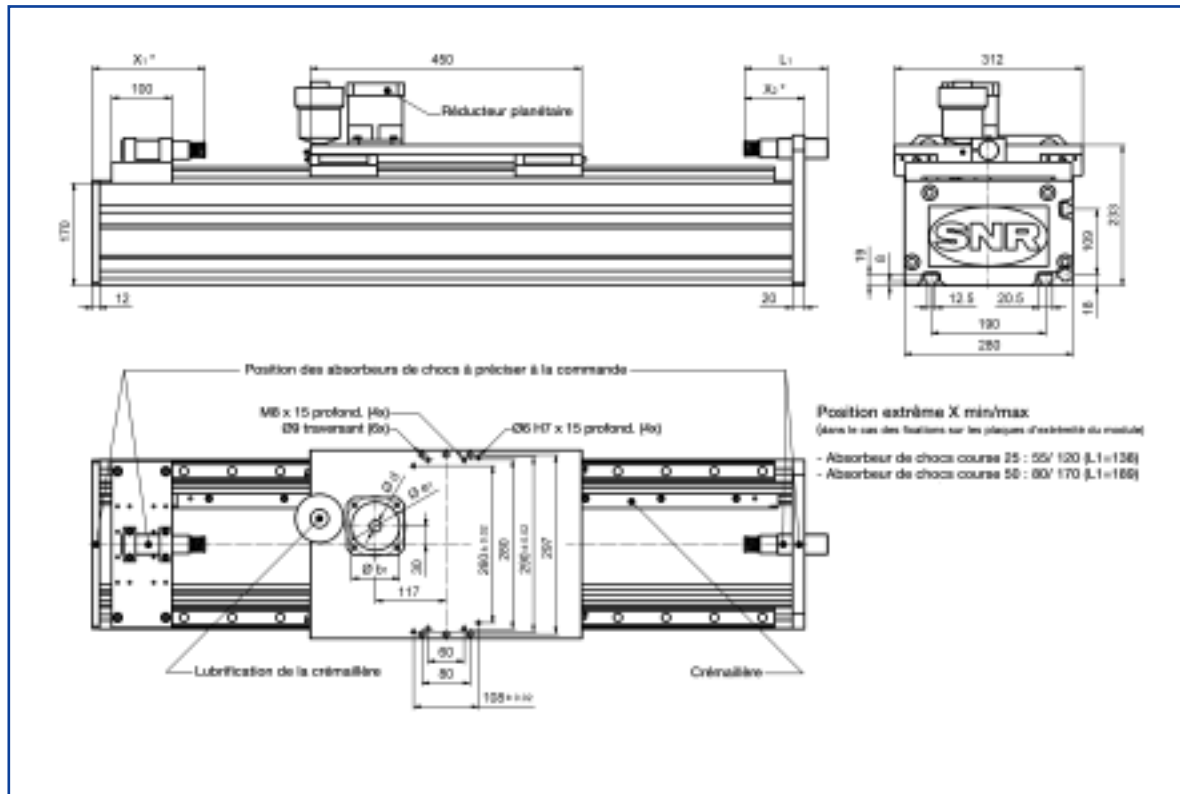


# Modules systèmes pour portiques



## AXS280-M200

Module horizontal à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes



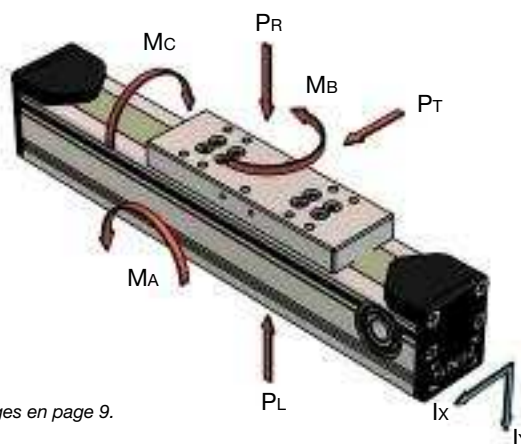
# AXS280-M200

## Module horizontal à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Charges [N]	Guidage à billes			
	S35		H35	
	dyn.	stat	dyn.	stat
$P_R$	25000	57000	24000	77000
$P_L$	15300	28500	24000	77000
$P_T$	13800	24500	24000	77000
Moments [Nm]				
$M_A$	3100	5800	3500	11200
$M_B$	2000	3500	3500	11200
$M_C$	1600	3000	2600	8300

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17.  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 3,3 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Composants d'entraînement	Crémaillère module 2
Course par tour	200 mm
Capacité dyn. d'entraînement	3190 N
Longueur totale maximale	10 m <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_x$	14645 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	7958 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

### Masses\*

Masse de base	52,0 kg
Masse pour 100 mm de course	4,9 kg
Masse du chariot	16,5 kg

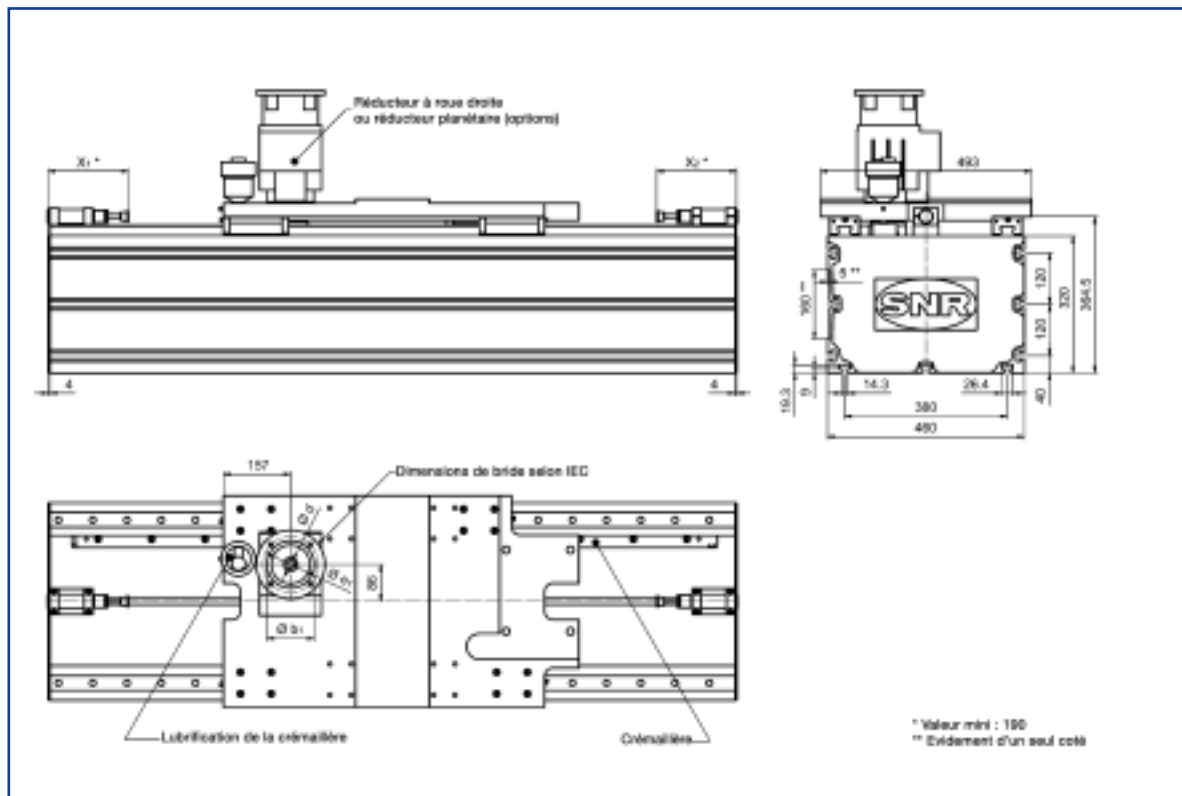
\* Masses sans réducteur

# Modules systèmes pour portiques



## AXS460-M250

Module horizontal à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes



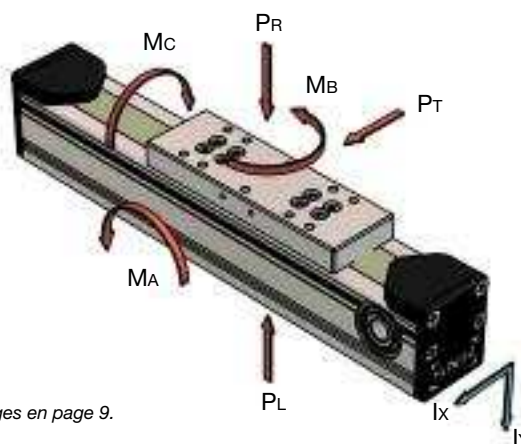
# AXS460-M250

## Module horizontal à entraînement par crémaillère et guidage à recirculation de billes

### Charges et Moments admissibles\*

Guidage à billes H35		
Charges [N]	dyn.	stat
$P_R$	28000	100000
$P_L$	28000	100000
$P_T$	28000	100000
Moments [Nm]		
$M_A$	5800	21000
$M_B$	5800	21000
$M_C$	4500	16000

\* Charges maxi. admissibles sur la base de la définition de la page 17  
Pour les calculs de durée de vie, utiliser les capacités de charges des guidages en page 9.



### Données techniques

Vitesse de déplacement	max. 6 m/s
Reproductibilité	0,05 mm
Composants d'entraînement	Crémaillère module 3
Course par tour	250 mm
Capacité dyn. d'entraînement	5860 N
Longueur totale maximale	10 m <sup>1)</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_x$	88490 cm <sup>4</sup>
Moment d'inertie géométrique $I_y$	54170 cm <sup>4</sup>

<sup>1)</sup> Pour des longueurs supérieures des aboutages sont réalisables, nous consulter.

### Masses\*

Masse de base	139,5 kg
Masse pour 100 mm de course	8,9 kg
Masse du chariot	46,5 kg

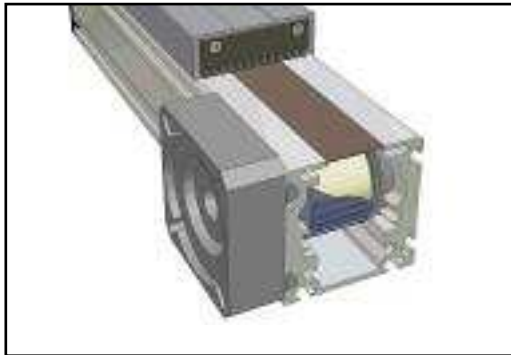
\* Masses sans réducteur



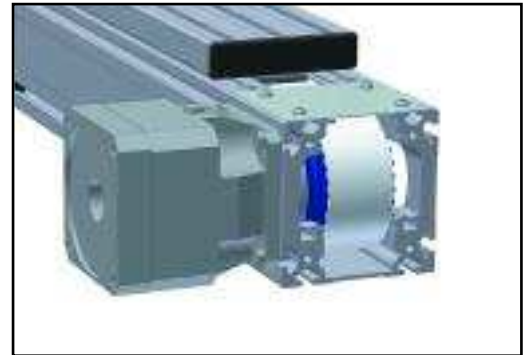
## Réducteurs planétaires intégrés pour modules à courroie

Pour répondre aux applications exigeantes en termes de précision et de vitesse, les modules à courroie de notre gamme AXC peuvent intégrer des réducteurs planétaires. Pour la taille 60, ce réducteur est complètement intégré à la poulie motrice. Pour les tailles 40, 80 et 120, la poulie motrice est directement montée sur l'arbre de sortie du réducteur garantissant un fonctionnement sans jeu. Ce montage direct ne nécessite ni cloche de fixation ni accouplement et permet de créer un axe linéaire extrêmement compact.

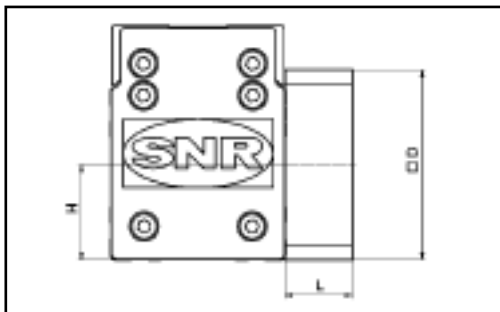
Pour les applications nécessitant une très haute précision de positionnement, les réducteurs des modèles AXC80 et AXC120 sont disponibles avec un jeu réduit à 3 ou 5 minutes d'angle.



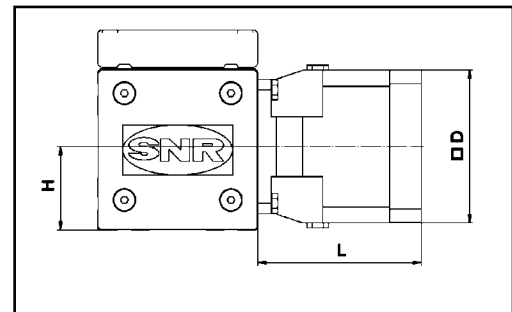
AXC60



AXC40, 80 et 120



AXC60



AXC40, 80 et 120

# Réducteurs planétaires intégrés pour modules à courroie

		AXC40		AXC60	
Rapport de réduction	simple étage	5	10	4	9
	double étage	25; 50	100	20; 40	
Couple d'entrée nominal [Nm]		6	5,5	6	5,5
Couple d'entrée maxi [Nm] <sup>1)</sup>		12	11	12	11
Vitesse d'entrée nominale [min <sup>-1</sup> ]		4000		4000	
Vitesse d'entrée maxi [min <sup>-1</sup> ]		8000		8000	
Jeu angulaire maxi [arc min]	simple étage	12		6	
	double étage	15		9	
Moment d'inertie [kgcm <sup>2</sup> ]	simple étage	0,06		0,06	
	double étage	0,052		0,09	
Masse [kg]	simple étage	0,75		0,45	
	double étage	0,92		0,62	
Hauteur d'arbre H [mm]		24,9		32,5	
Diamètre de bride D [mm]		55	70	65	85
Cercle de référence e1 [mm]		55-63	63-75	63 - 75	85 - 100
Diamètre d'arbre d (max.) [mm]		11	14	11	14
Longueur hors tout L [mm]	simple étage	74	79	23,5	29,5
	double étage	90	95	43	50

<sup>1)</sup> Attention : cette valeur ne correspond pas au couple admissible par le module !

# Caractéristiques des réducteurs planétaires intégrés

		AXC80				AXC120				
Rapport de réduction	simple étage	3	4; 5; 7	10	3	4; 5; 7	10			
	double étage		12; 16; 20; 28; 35; 50; 70	100		12; 16; 20; 28; 35; 50; 70	100			
Couple d'entrée nominal [Nm]		56	70	45	135	170	110			
Couple d'entrée maxi Nm <sup>1)</sup>		80	100	80	200	250	200			
Vitesse d'entrée nominale [min <sup>-1</sup> ]		2300	2900-4500	3100	2000	2500-4200	2500			
Vitesse d'entrée maxi [min <sup>-1</sup> ]		6000				4800				
Jeu angulaire maxi [arcmin]	simple étage	6 (réduit 3)				6 (réduit 3)				
	double étage	8 (réduit 5)				8 (réduit 5)				
Moment d'inertie [kgcm <sup>2</sup> ]	simple étage	0,34 - 0,94				1,15 - 3,75				
	double étage	0,11 - 0,48				0,33 - 1,79				
Masse [kg]	simple étage	3,8				7,8				
	double étage	4,2				8,3				
Hauteur d'arbre H [mm]		43,5				62,5				
Diamètre de bride D [mm]	simple étage	95	115	130	140	125	125	130	140	200
	double étage	75				95	115			
Cercle de référence e1 [mm]		70-100	115	130	165	70-100	115	130	165	215
Diamètre d'arbre d (max.) [mm]		14	19	24		19	24	32		
Longueur hors tout L [mm]	simple étage	110	110	120		119	119	129		
	double étage	122	137	147		136	240	162		

<sup>1)</sup> Attention : cette valeur ne correspond pas au couple admissible par le module !





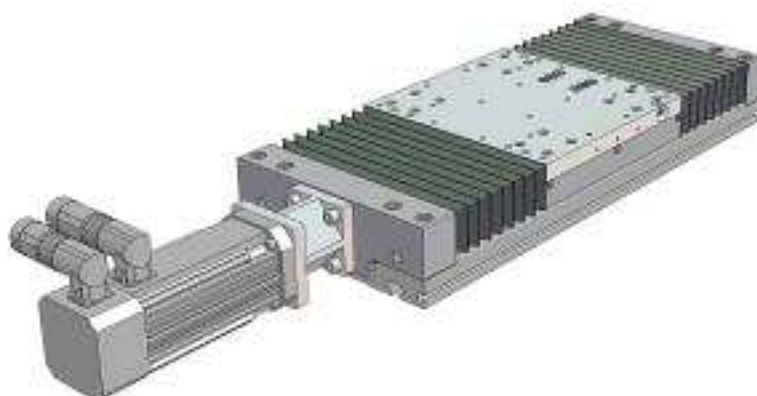
## Cloches moteur pour entraînement à vis

Dans cette configuration, l'arbre moteur est directement relié à l'arbre de la vis à billes par l'intermédiaire d'un accouplement sans jeu. Le corps du moteur est fixé sur une cloche moteur.

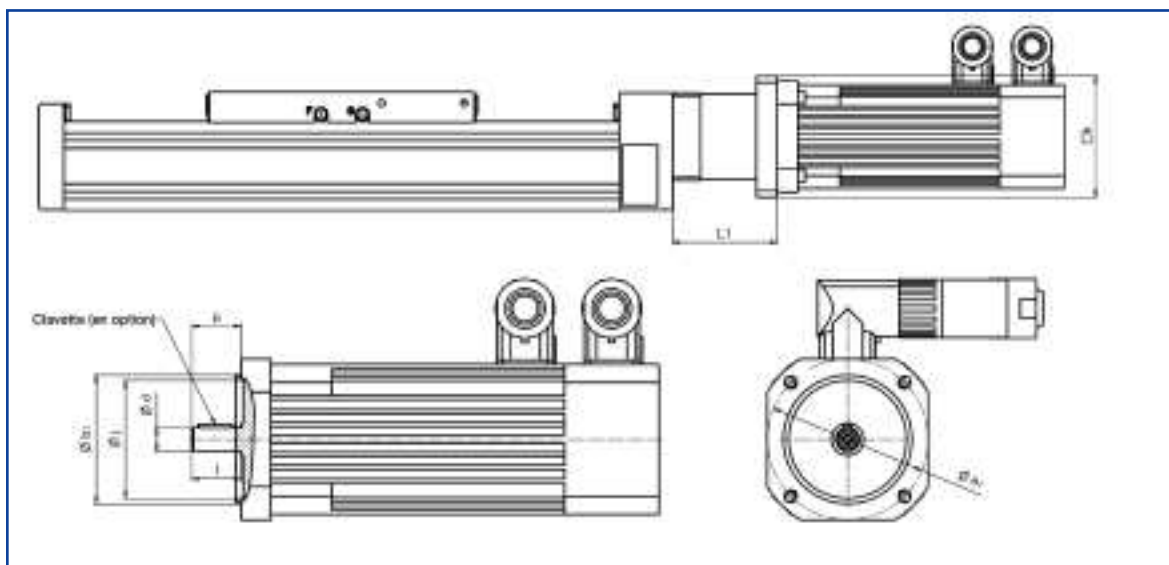
### Fixation moteur pour AXC40 - 120



### Fixation moteur pour AXLT155-455



## Cloches moteur pour entraînement à vis



Unité linéaire	Dessin moteur	e1 min.	e1 max.	b1 min.	b1 max.	j	d min.	d max.	i2 max.	i2-l max.	k	L1	Couple d'entrée max.
AXC40-S	B5 / B14	45	63	35*	50	-	5	14	30	7	55	47	7,5 Nm
AXC60-S	B5 (B14)	63 (75)	100	50*	80	-	9	19**	40	3	82	71	10 Nm
	B5	115	130	95	95	-	19	20	40	15	110	84	10 Nm
	B5	130	130	110	110	-	24	24	50	25	120	93	10 Nm
AXC80-S	B5 / B14	63	100	50	80	> 40	9	19**	40	0	82	73	17 Nm
	B5	115	130	95	95	> 40	19	20	40	15	110	88	17 Nm
	B5	130	130	110	110	-	24	24	50	25	120	98	17 Nm
AXC120-S	B5 / B14	75	130	60*	110	-	14	24**	50	3	112	89	60 Nm
AXLT155	B5 / B14	55	100	34*	80	-	5	14	30	7	85	71	10 Nm
AXLT225	B5 / B14	63	100	50	80	> 40	9	19**	40	0	82	73	17 Nm
	B5	115	130	95	95	-	19	20	40	15	110	88	17 Nm
	B5	130	130	110	110	-	24	24	50	25	120	98	17 Nm
AXLT325	B5 / B14	75	130	60*	110	-	14	24**	50	3	112	89	60 Nm
AXLT455	B5 / B14	100	165	80*	130	-	19	25	50	8	140	105	160 Nm
	B5 / B14	130	165	110	130	-	28	32	60	23	155	120	160 Nm
	B5 / B14	215	215	180	180	-	38	38	80	45	192	142	160 Nm

\* Des moteurs à centrage plus petit peuvent être utilisés. Le centrage se fait alors par l'accouplement.

\*\* Pour les moteurs à arbre long et à clavette continue, une clavette de taille réduite peut être fournie.

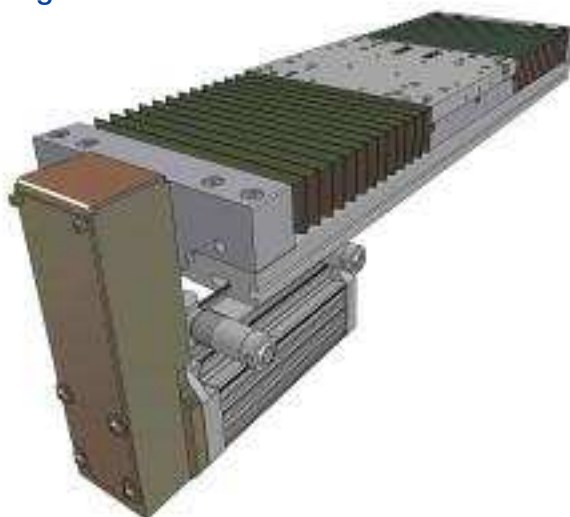


## Renvoi d'angle à courroie pour modules et tables à vis

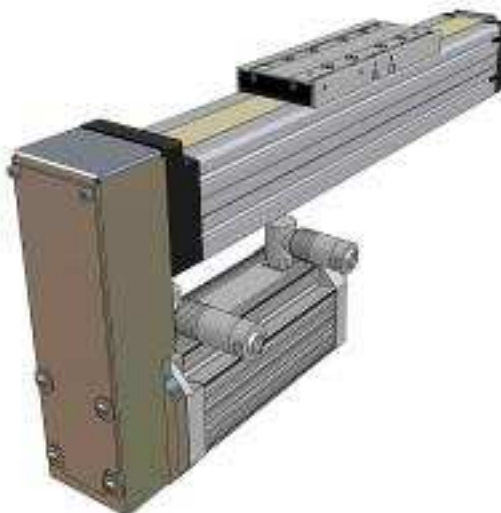
Pour les applications nécessitant un faible encombrement, des solutions de renvoi d'angle à courroie pour les modules et tables à vis à billes sont aussi disponibles.

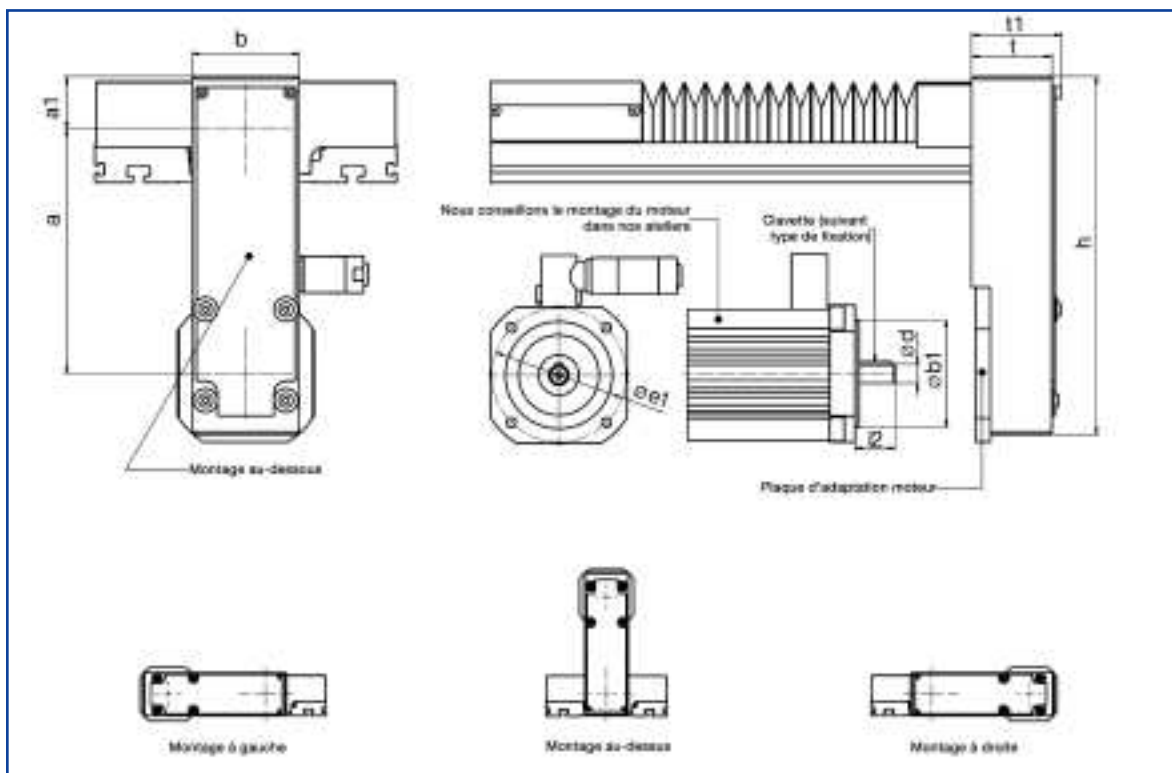
Ceci permet d'adapter la position du moteur à l'application tout en rendant possible une légère réduction de vitesse à l'entrée du module.

### AXLT avec renvoi d'angle à courroie



### AXC avec renvoi d'angle à courroie





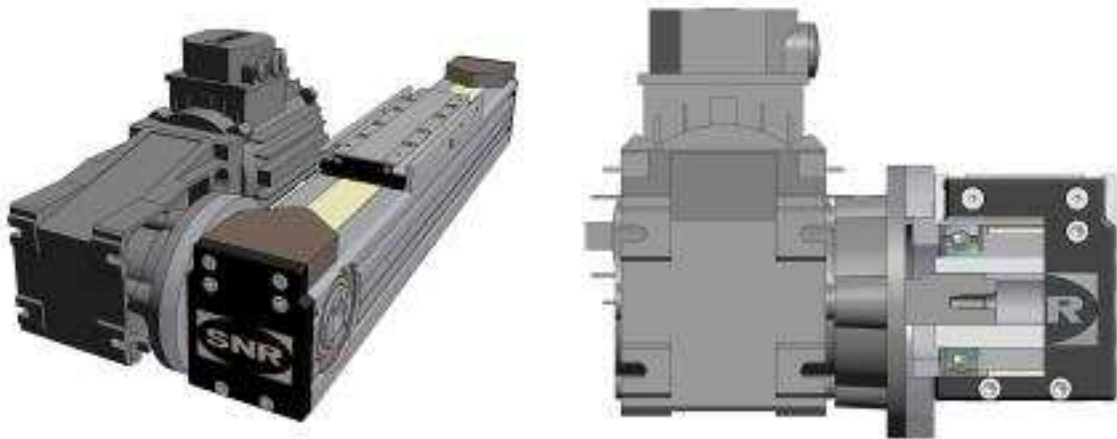
Unités linéaires	Rapports de réduction disponibles et diamètre d'arbre (Ø d) maxi correspondant pour les variantes de fixation suivantes : Frette de serrage / Clavette / Joint adhésif																	
	AXC60 / AXLT155	1			1,5			1,8			2,25							
	14	-	-	-	14	14	-	11	14	-	9	9						
AXC80 / AXLT225	1			1,25			1,5			2			2,5					
	16	24	24	14	19	19	10	16	16	-	12	12	-	9	9			
AXC120 / AXLT325	1			1,2			1,5			2			2,4		3			
	24	-	-	19	24	24	14	24	24	9	19	19	-	14	19	-	9	14
AXLT455	1			1,25			1,6			2								
	28	-	-	28	-	-	28	-	-	19	28	28						
Unités linéaires	Dimensions moteur (min / max)							Dimensions										
	Ø b1		Ø e1		i2		Dessin moteur	a	a1	b	h	t	t1					
AXC60	50*	60	63	75	20	30	B5	106 ± 6	35	60	197	40	45					
AXLT155	50*	60	63	75	20	30	B5	140,5 ± 2	31,5	60	216	40	45					
AXC80 / AXLT225	50*	80	63	100	20	50	B5	185 ± 2,5	39	80	267	60	67					
AXC120 / AXLT325	60*	110	75	130	30	50	B5 / B14	249,5 ± 5,5	57	100	407	60	67					
AXLT455	80*	130	100	165	30	60	B5 / B14	354 ± 5	89	180	565	80	89					

\* Des moteurs avec centrage plus petits (Ø b1) peuvent être utilisés.  
Le centrage par le moteur n'est pas toujours nécessaire dans cette configuration.

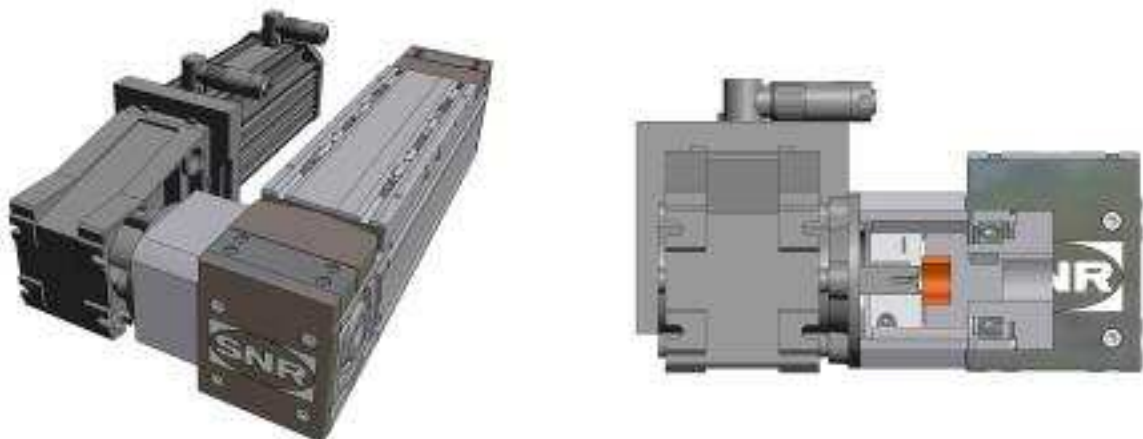


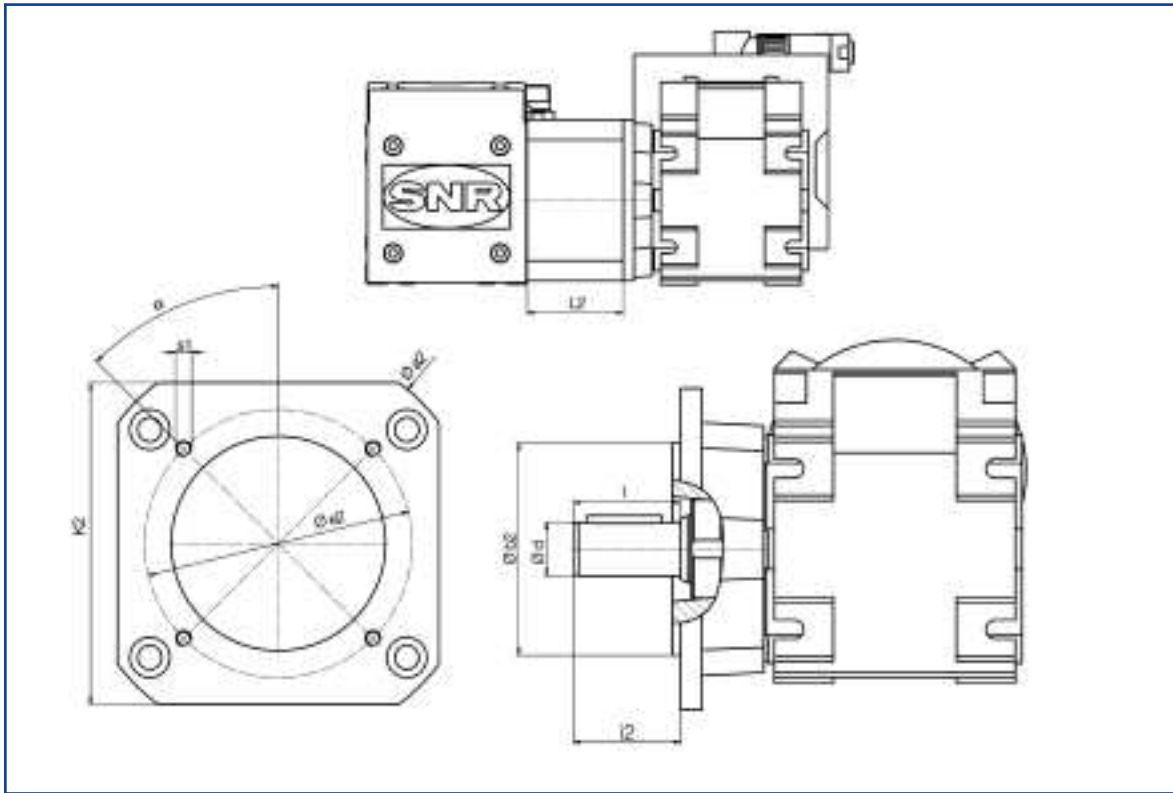
## Adaptateurs et cloches moteur pour modules à courroie

SNR propose plusieurs accessoires pour le montage de motoréducteurs sur ses modules à courroie. Dans la configuration de montage la plus simple, l'arbre de sortie du réducteur est directement inséré dans l'alésage de la poulie motrice. Le moto réducteur est boulonné sur une plaque d'adaptation. Le couple est transmis par clavetage. Dans cette configuration, le diamètre d'arbre et le diamètre d'alésage de la poulie doivent être compatibles. (voir fiches techniques des modules)



Plus classiquement, il est aussi possible d'avoir recours à un accouplement intégré et une cloche de fixation moteur. Le demi-accouplement arbré est directement fixé sur la poulie motrice offrant une fiabilité élevée même à hautes vitesses grâce à la transmission du couple par friction. Une large gamme de cloches moteur est disponible pour les moto réducteurs les plus courants.





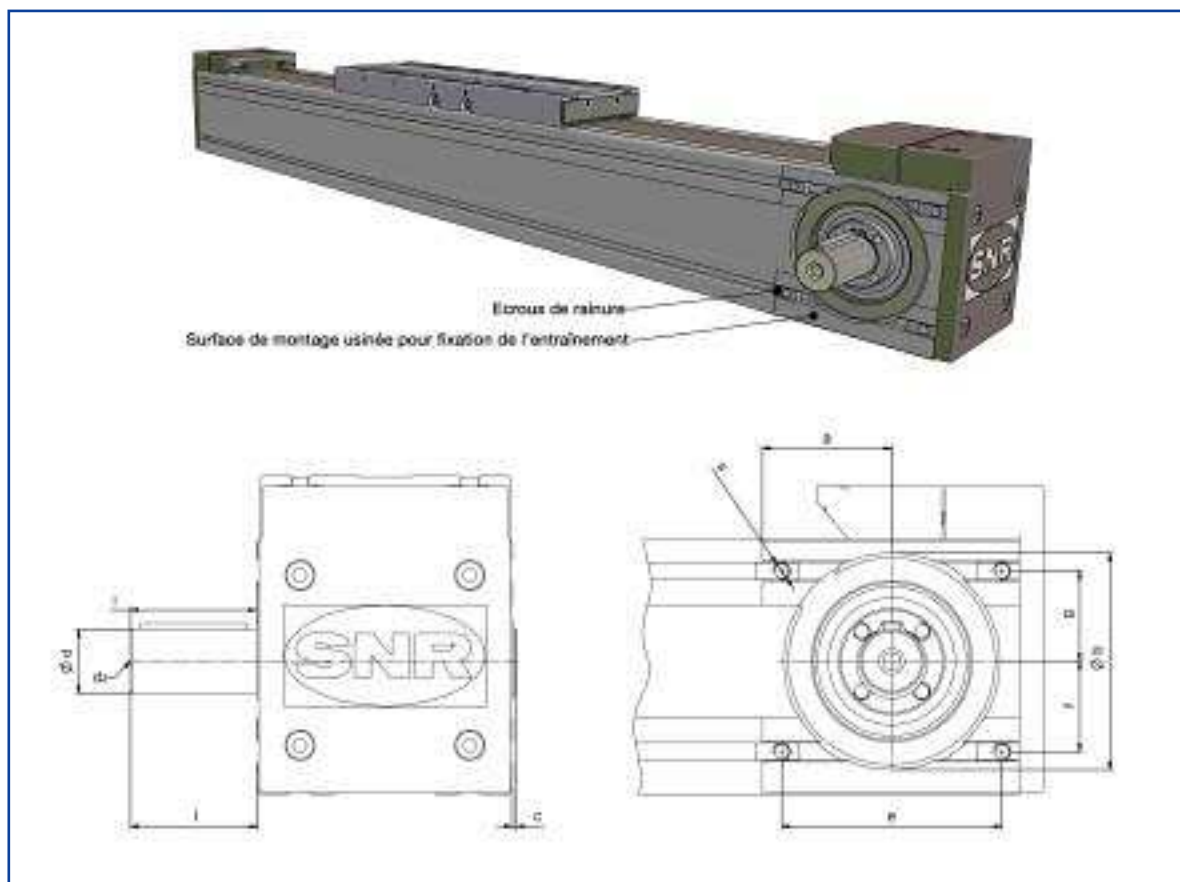
Modules linéaires	Dessin moteur	e2	$\alpha$	s1	b2	d min.	d max.	i2 . max	i2-l max	k2	a2	L2
AXC40-Z	B5	63	45°	4 x M4x8	40	6	10	23	7	54	72	37,5
AXC60-Z / -A	B14	52	45°	4 x Ø5,5	40	14	14	47	5	60	-	5
	B14	54	0°	4 x Ø6,5	44	14	14	60	18	70	80	18
	B14	65	0°	4 x Ø6,5	44	15	18	52	21	-	80	71
	B14	70	45°	4 x Ø5,5	60	14	24	40	15	64	80	65
	B5 / B14	80	0°	4 x M6x15	60	12	18	34	3	-	100	53
	B14	80	0°	4 x Ø6,5	68	20	24	46	21	-	90	71
AXC80-Z / -A	B5 C120	100	45°	4 x M6x8	80	14	14	50	8	100	120	8
	B14	61	90°	6 x Ø5,5	48	20	20	71	12	80	-	12
	B14	65	0°	4 x Ø6,5	44	15	25	50	16	80	100	74,5
	B14	70	0°	4 x Ø6,5	55 (invers)	20	20	69	10	82	100	10
	B14	80	0°	4 x Ø6,5	68	22	25	52	22	80	90	81
	B14	99	45°	4 x Ø8,5	60	10	28	44	7	85	115	66
	B5 C120	100	45°	4 x M6x15	80	14	19	40	3	83	110	62
	B5 C120	100	45°	4 x M6x12	80	20	20	72	12,5	-	120	12,5
B5	115	45°	4 x M8x15	95	19	25	53	16	105	140	75	
AXC120-Z / -A	B5 C160 / B14	130	45°	4 x M8x16	110	19	25	52	15	120	150	74
	B14	90	0° / 90°	6 x Ø9	70	30	30	108	14	120	150	14
	B5 C120	100	45°	4 x M6x18	80	19	25	50	7	120	150	72
	B5 C120	100	45°	4 x M6x12	80	30	30	107	13	120	-	13
	B14	100	0° / 90°	6 x Ø9	80 (invers)	30	30	106	12	120	150	11,5
	B5 C160	130	0° / 30°	12 x M8x12	110	30	30	107	13	-	160	13
B5 C200	165	45°	4 x M10x20	130	30	30	119	25	-	200	25	





## Arbre sortant pour modules à courroie

Pour s'adapter à tous les types d'entraînement une version à arbre sortant est disponible. Dans ce cas, le coté de fixation du motoréducteur doit être spécifié à la commande pour un léger usinage de la surface d'appui. Des écrous appropriés sont fournis avec le module.



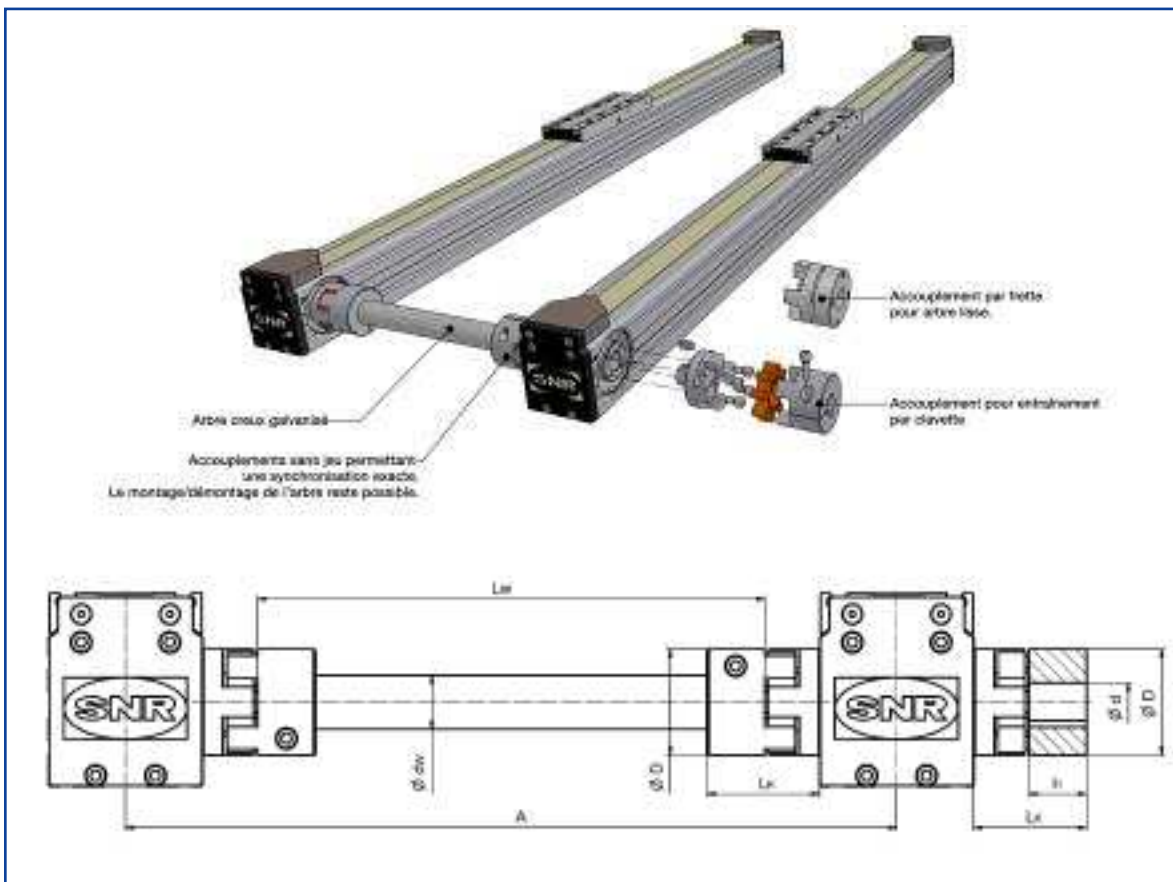
Modules linéaires	a	b	c	d h6	d2	e	f	g	i	l	s
AXC40-Z	23	26H7 x 1	1	10	M4 x 7	34	9,9	8,1	29,5	30	M3 x 5
AXC60-Z / -A	34	47H7 x 1	1	14	M5 x 8	54	22,5	17,5	30	30	M5 x 6
AXC80-Z / -A	42	68H7x 2	2	20	M6 x 10	72	23	20,5	39,3	40	M5 x 9
AXC120-Z / -A	61	102H8 x 2	2	30	M10 x 17	104	42,5	42,5	59,5	60	M8 x 12
AXC120-A *	Ø162	110H8x3,5				Ø130	-	-			M8 x 13

\* Voir dimensions sur schéma p. 40.



## Arbres de synchronisation

Les modules montés en parallèles peuvent être couplés grâce à un arbre de synchronisation transmettant le couple moteur du module motorisé vers le module entraîné. Cette configuration permet le démontage de l'arbre sans démonter les modules.



Module linéaire	Dimensions							Acc. par clavette			Acc. par frette		
	dw	Lw	A min. <sup>1)</sup>	A DKM <sup>2)</sup>	D	LK	l1	d min.	d max.	TA* [Nm]	d min.	d max.	TA* [Nm]
AXC40-ZK	14x2	A - 79	125	87 <sup>+2</sup>	30	31	11	8	14	1,34	-	-	-
						38	19	-	-	-	10	14	1,34
AXC60-..K	22x2	A - 110	188	120 <sup>+2</sup>	40	50	25	12	24	10,5	10	20	3
AXC80-..K	28x2,5	A - 137	230	154(160) <sup>+3</sup>	55	59	30	12	28	10,5	15	28	6
AXC120-..K	38x4	A - 180	285	198 <sup>+3</sup>	65	65	35	20	38	25	18	38	6
AXC120-..P.K		A - 140	245	158 <sup>+3</sup>		25	-				-	-	

\* TA = Couple maxi admissible.

1) Amin permettant le démontage de l'arbre sans démontage du module.

2) DKM= Accouplement compact spécifique à double sortie (nécessite le démontage du module pour remplacement).



## Capteurs pour modules AXC et tables AXLT

Nos modules et tables peuvent être fournis équipés de différents types de capteurs mécaniques et de détecteurs inductifs de proximité avec différents indices de protection. Ces kits capteurs comprennent un couple de capteurs ainsi qu'une plaque de détection.

Les capteurs mécaniques sont généralement utilisés pour le contrôle du moteur en fin de course avant que le chariot n'atteigne les absorbeurs de chocs. Ces capteurs peuvent être associés à des capteurs inductifs de proximité externes (types I1 et I2) fournissant des points de références intermédiaires. Dans cette configuration mixte les 2 types utilisent la même plaque de détection. (voir fig. 1)

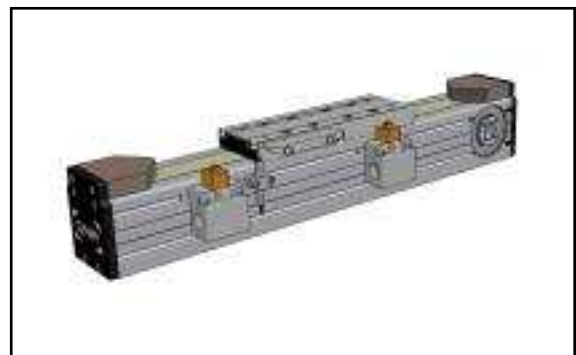


Figure 1

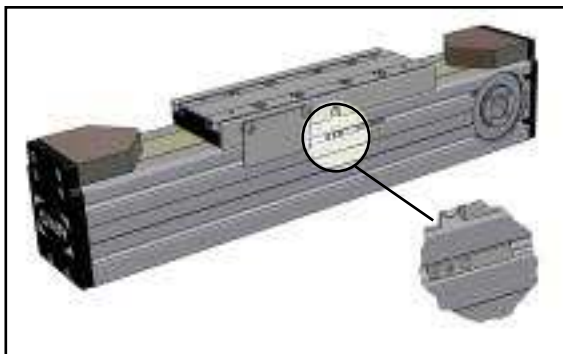


Figure 2

Des capteurs inductifs de proximité AXC-Initiator peuvent être placés dans les rainures latérales du profilé sans débordement offrant ainsi une solution propre et très compact. Ces capteurs sont disponibles en version PNP NC/NO ou NPN NC/NO. (voir fig. 2)

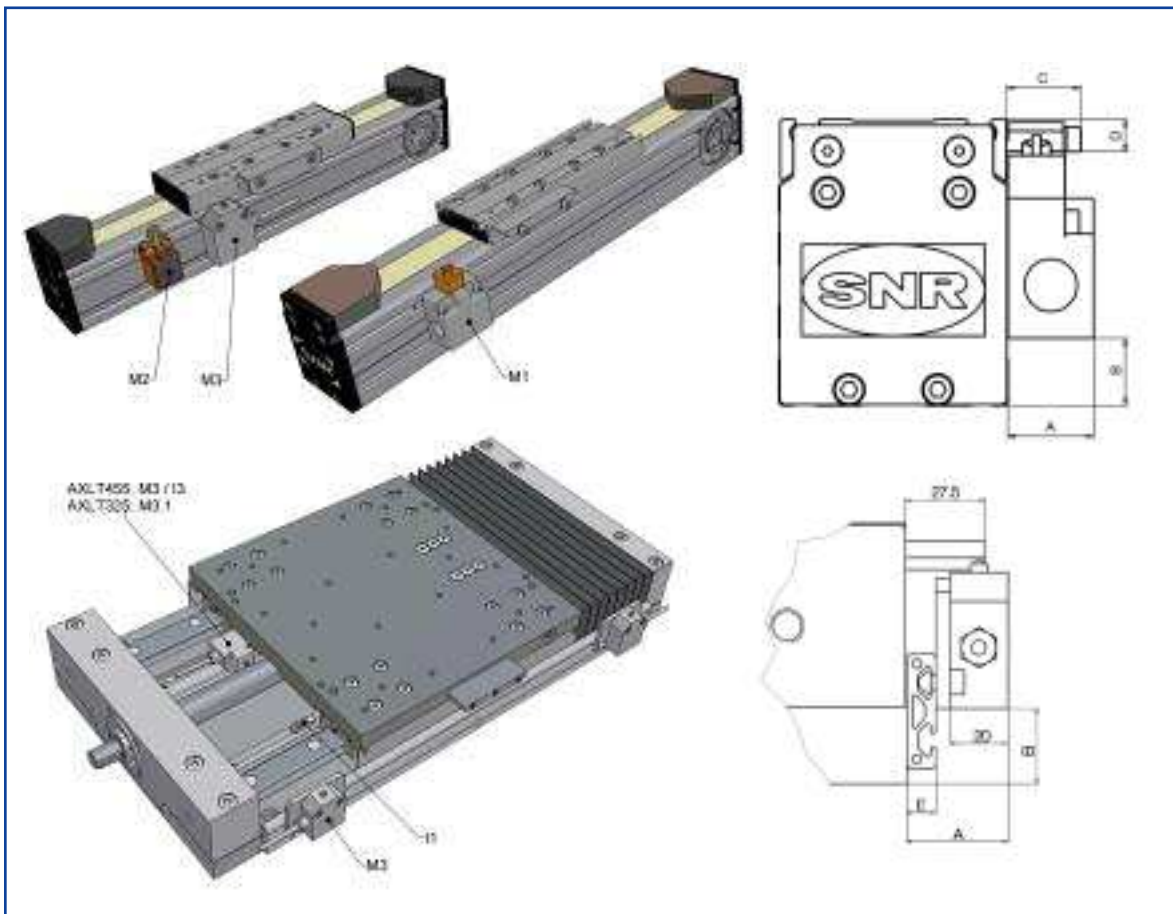
Pour faciliter le câblage, des répartiteurs regroupant les signaux des différents capteurs peuvent être proposés en option. (voir fig. 3)

Le raccordement au contrôleur est alors simplifié par l'utilisation d'un seul câble de connexion standard.



Figure 3

## Capteurs mécaniques pour AXC60-120/AXLT155-455

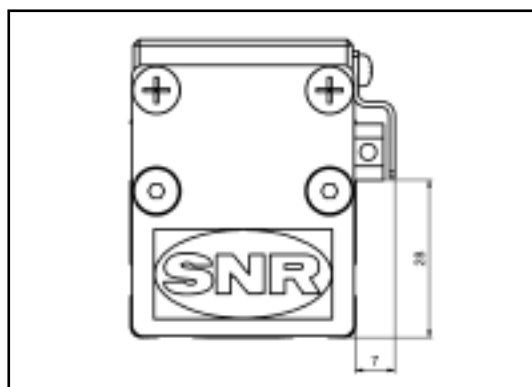
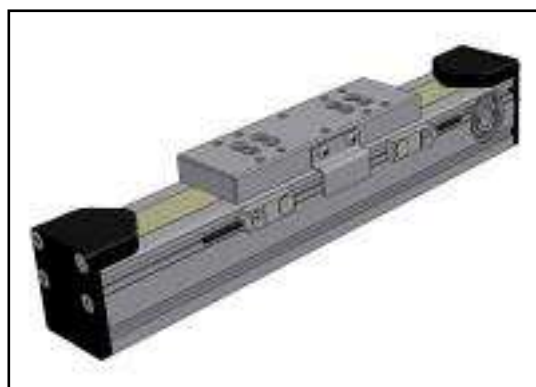


Unités linéaires	Capteurs	A	B	C	D	E
AXC60-S / -Z	M2	22	19,5	25	11,5	-
	M3	20	12,5	18	19	-
AXC60-A	M1	30	9,5	18	55	-
AXC80	M1	30	25,5	26	11	-
AXC120	M1	30	64,5	26	20	-
AXLT155	M3	25	1	-	-	-
AXLT225	M3	25	11	-	-	5
AXLT325	M3	35	26	-	-	10
AXLT455	M3	34	39,5	-	-	14

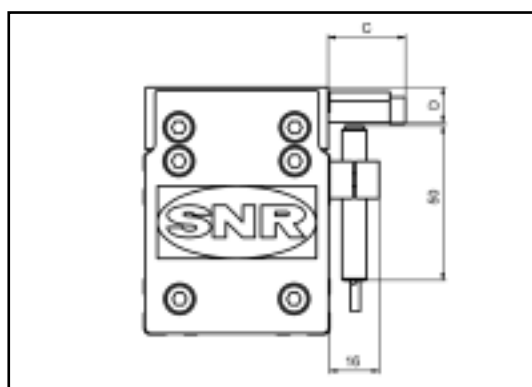
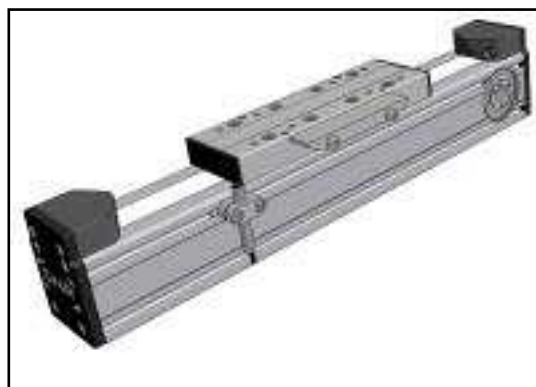


## Capteurs pour modules AXC et tables AXLT

Capteur inductif de proximité externes AXC40 (type I1)



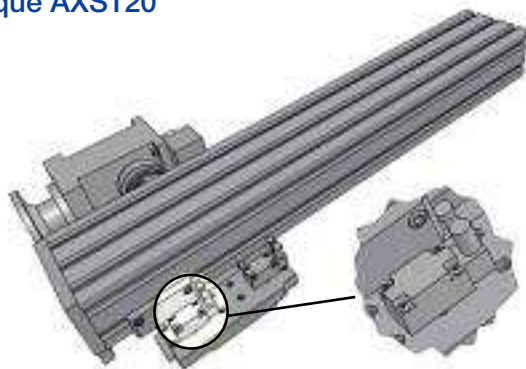
Capteur inductif de proximité externes AXC60-120 (type I2)



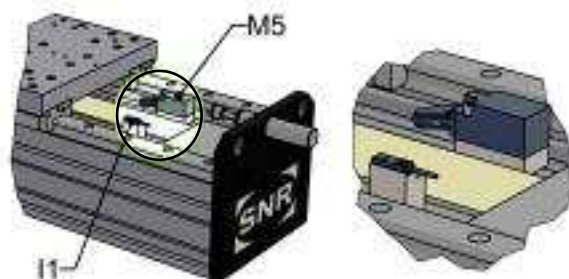
## Capteurs pour modules AXS

Tous les modules de la gamme AXS peuvent être livrés en standard équipés de capteurs mécaniques. Des capteurs inductifs de proximité sont aussi disponibles pour le modèle de module pour portique AXS280-Z.

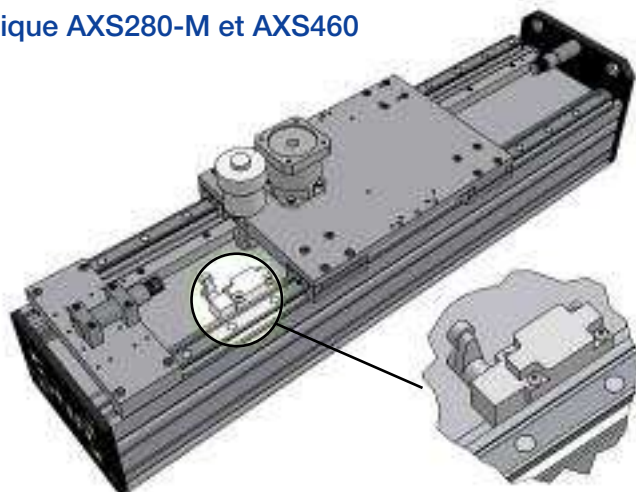
**Modules verticaux pour portique AXS160-M à AXS280-M  
et module télescopique AXS120**



**Module pour portique AXS280-Z**



**Module pour portique AXS280-M et AXS460**





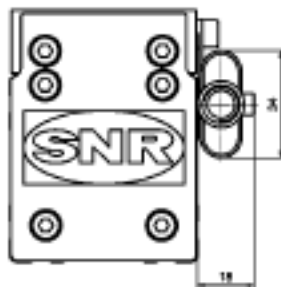


## Répartiteurs pour modules AXC et tables AXLT

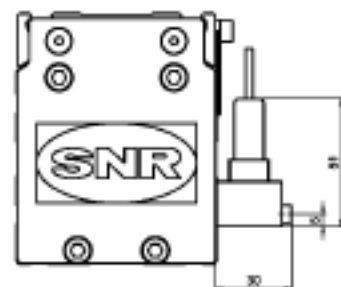
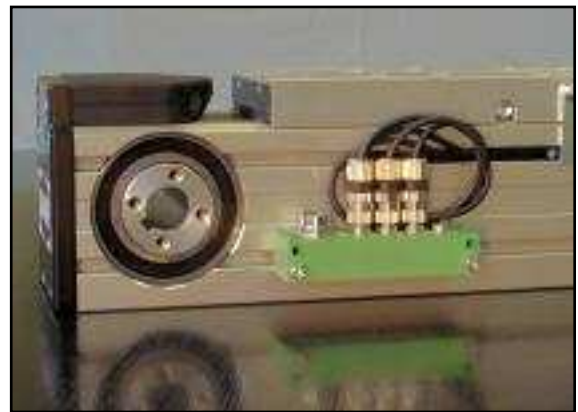
Pour limiter le nombre et les longueurs de câbles à implanter dans les équipements utilisant nos unités linéaires, nous proposons des répartiteurs regroupant les informations des capteurs sur un seul câble. Ces répartiteurs disponibles en version 2 ou 4 entrées bénéficient d'un indice de protection IP67 et sont livrés montés et câblés.

Le câble de liaison unique avec l'automate se fixe sur un distributeur en Y M8 à 3 pôles pour la version 2 entrées ou sur un connecteur enfichable M16 à 14 broches et filet M16 pour le répartiteur 4 entrées.

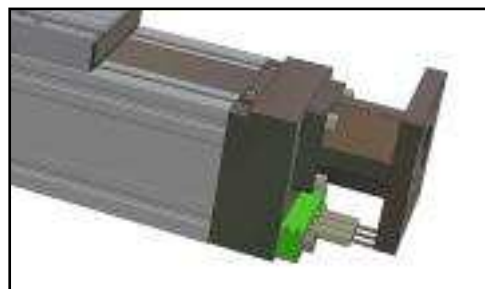
Répartiteur à 2 entrées



Répartiteur à 4 entrées



Pour les modules à vis à billes AXC-S et tables AXLT, les répartiteurs sont fixés sous la cloche moteur.



# Données techniques des capteurs

## Capteurs mécaniques

	Durée de vie mécanique	Matériau du boîtier	Sorties de câbles	Protection
Capteur M1/M4/M5 AXC60-A AXC80/120 AXS	30 x 10 <sup>6</sup> Commutations	Polyester	M20 x 1,5 Section des conducteurs : 0,5...2,5 mm <sup>2</sup>	IP67
Capteur M2 AXC60-S/Z	3 x 10 <sup>6</sup> Commutations	Polyester	Connexion vissée 4 x M3,5 Section des conducteurs : 0,5...1,5 mm <sup>2</sup>	IP30
Capteur M3 AXC60-S/Z AXLT155 – AXLT455	10 x 10 <sup>6</sup> Commutations	Métal	Connexion vissée Section des conducteurs : max. 1,5 mm <sup>2</sup>	IP67
Capteur M3.1 (Connexion soudée) AXLT325	10 x 10 <sup>6</sup> Commutations	Métal	Connexion soudée Section des conducteurs : max. 1,5 mm <sup>2</sup>	IP67

Types de contacts : 1 contact NF + 1 contact NO à action brusque

## Capteurs inductifs de proximité

	Tension d'emploi	Courant admissible	Reproductibilité R	Longueur du câble	Classe de protection
Capteur I1 NPN- /PNP- Contact NO* ou NF* AXC40 AXLT155 – AXLT325 AXS	10...30 V DC	100 mA	≤ 10%	2 M	IP67
AXC-Initiator <sup>1)</sup> PNP- Contact NO* ou NF* NPN-Contact NO* AXC60-S/Z – AXC120-S/Z	10...35 V DC	100 mA	≤ 2%	3 u. 10 M	IP67
Capteur I2 AXC60 – AXC120	12...30 V DC	100 mA	≤ 5%	3M	IP67
capteur I3 AXLT455	10...30 V DC	130 mA	≤ 5%	Connexion par vis M3	IP67

\* NO = normalement ouvert, NF = normalement fermé

1) Sur l'AXC60 2 capteurs maxi par coté

2) Sur l'AXC80 3 capteurs maxi par coté

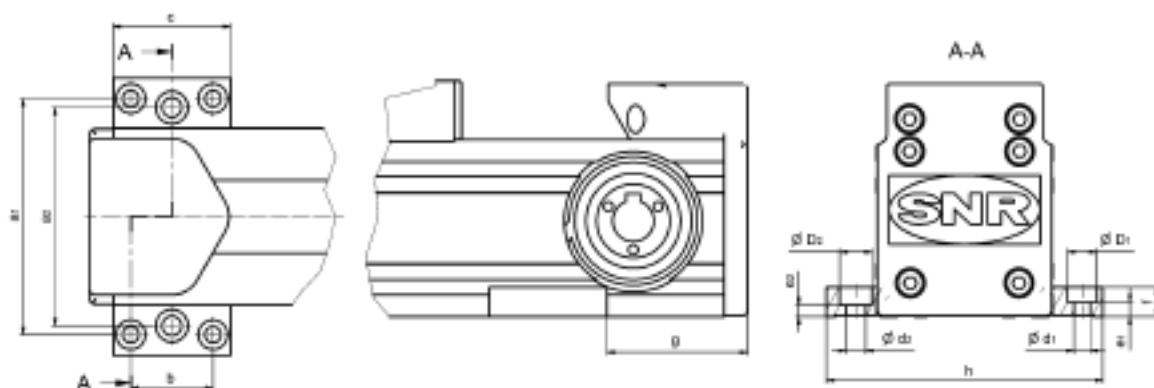


# Accessoires de fixation et de connexion



Plusieurs accessoires ont été développés pour la fixation et l'implantation de nos unités linéaires. Erous de rainure, barrettes de fixation et plaques d'adaptation permettent la fixation des modules et tables sur vos installations ou de les associer entre eux pour créer des systèmes complexes à plusieurs axes. Des plaques d'adaptation existent aussi pour combiner des modules compacts AXC avec des modules pour portique AXS.

## Barrettes de fixation



Module linéaire	Désignation	a1	a2	b	c	d1	D1	e1	d2	D2	e2	f	g <sup>1)</sup>	h
AXC40	Barrette fixation AXC40	55	-	28	40	5,5	10	7	-	-	-	13	38 <sup>2)</sup>	66
AXC60 <sup>3)</sup>	Barrette fixation AXC60	80	74	28	40	5,5	10	5	6,6	11	4	10	48	94
AXC80	Barrette fixation AXC80	94	-	50	70	6,6	11	14	-	-	-	20	76	108
AXC120 <sup>4)</sup>	Barrette fixation AXC120	136	-	60	78	9	15	11,5	-	-	-	22	105	160
	Barrette fixation 2	140	-	40	80	9	15	13	-	-	-	22	105	160
	Barrette fixation 3	140	140	80	120	9	15	13	9	15	13	22	105	160

<sup>1)</sup> Attention à tenir compte de la dimension K2 des périphériques d'entraînement (voir page 77) ou de l'usinage de la surface de fixation (voir page 78)

<sup>2)</sup> Avec accouplement monté

<sup>3)</sup> Combinables avec les profils standards type MB de dimension 20

<sup>4)</sup> Combinables avec les profils standards type MB de dimension 40

Le nombre de barrette de fixation est fonction de la charge et de la longueur du module.

# Ecrous de rainures

## Ecrou 1/2 lune (type E)

- Ecrou standard
- Finition galvanisée
- Peut être mis en place sans démontage par basculement dans la rainure
- Immobilisé lors du serrage par bille à ressort



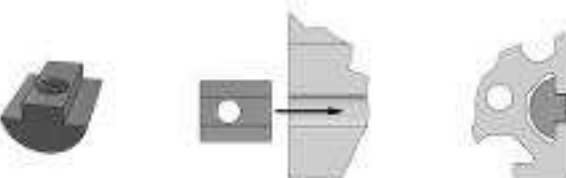
## Ecrou 1/4 tour (type R)

- Montage aisé
- Surface zinguée
- Peut être mis en place sans démontage par rotation dans la rainure
- Bloqué en rotation lors du vissage

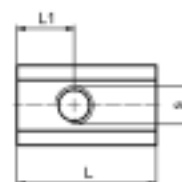


## Ecrou coulisseau (type S)

- Ecrou forte charge
- Finition galvanisée
- Mise en place par démontage de la plaque d'extrémité du profilé
- Immobilisé lors du serrage par bille à ressort jusqu'à la taille 8



Module linéaire	Désignation	Type	s	L	L1 <sup>1)</sup>	Serrage [Nm]	Traction maxi. [N]
AXC40	Ecrou de rainure 5 ST M3	E	M3	12	3	1,5	500
	Ecrou de rainure 5 ST M4	E	M4	12	4	3,0	500
AXC60	Ecrou de rainure 5 ST M5	E	M5	12	4	4,5	500
	Ecrou de rainure 5 Zn M3	R	M3	5	2,5	1,0	50
AXC80	Ecrou de rainure 6 ST M4	E	M4	17	5	4,0	1750
	Ecrou de rainure 6 ST M5	E	M5	17	5	8,0 <sup>2)</sup>	1750
	Ecrou de rainure 6 ST M6	E	M6	17	5,5	14 <sup>2)</sup>	1750
	Ecrou de rainure 6 Zn M4	R	M4	15	7,5	1,5	150
AXC120	Ecrou de rainure 8 ST M4	E	M4	22	9	4,0	2500
	Ecrou de rainure 8 ST M6	E	M6	22	9	14 <sup>2)</sup>	3500
AXLT155	Ecrou de rainure 8 ST M8	E	M8	22	9	25	5000
AXLT225	Ecrou de rainure 8 Zn M4	R	M4	19	9,5	1,5	250
AXS120T	Ecrou de rainure 8 Zn M5	R	M5	19	9,5	1,5	250
AXS160	Ecrou de rainure 8 ST M5 coulisseau	S	M5	22	9	8,0 <sup>2)</sup>	2500
AXS200	Ecrou de rainure 8 ST M6 coulisseau	S	M6	22	7	14 <sup>2)</sup>	3500
	Ecrou de rainure 8 ST M8 coulisseau	S	M8	20	7	34 <sup>2)</sup>	5000
AXS280	Ecrou de rainure 12 ST M6	S	M6	20	10	14 <sup>2)</sup>	3500
	Ecrou de rainure 12 ST M8	S	M8	20	10	34 <sup>2)</sup>	6000
	Ecrou de rainure 12 ST M10	S	M10	35	11,5	46	10000
AXS230	Ecrou de rainure DIN508-14 M8	S	M8	22	11	34 <sup>2)</sup>	6000
AXS460	Ecrou de rainure DIN508-14 M12	S	M12	22	11	85	10000



1) Valeurs maximales, des variations sont possibles

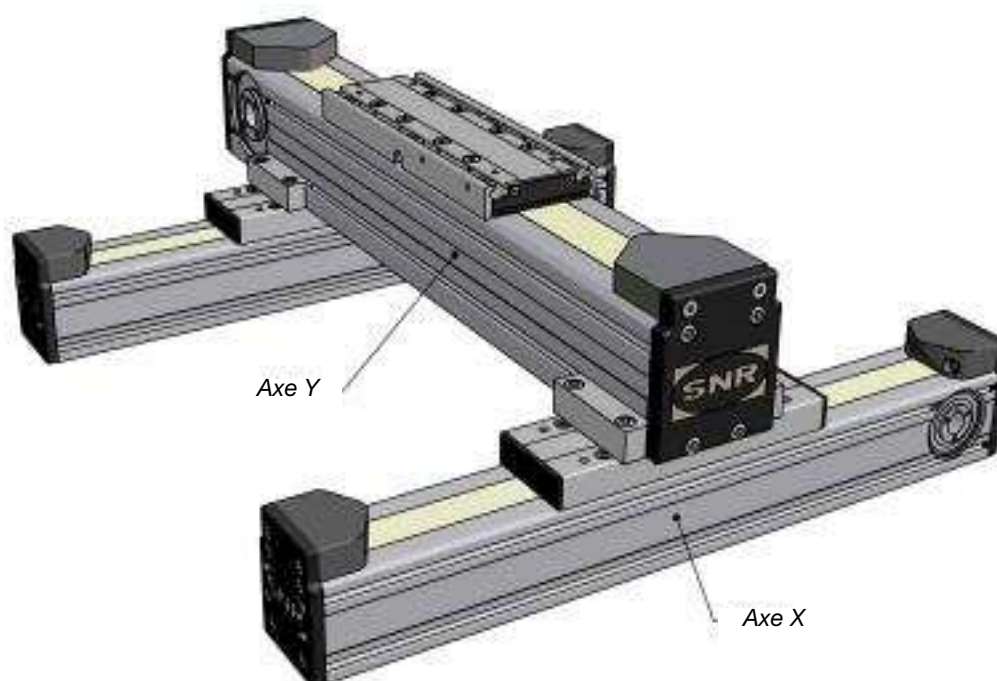
2) Pour garantir la valeur de serrage optimum, utiliser des vis de qualité 10.9

# Accessoires de fixation et de connexion



## Connexion directe X-Y pour modules AXC

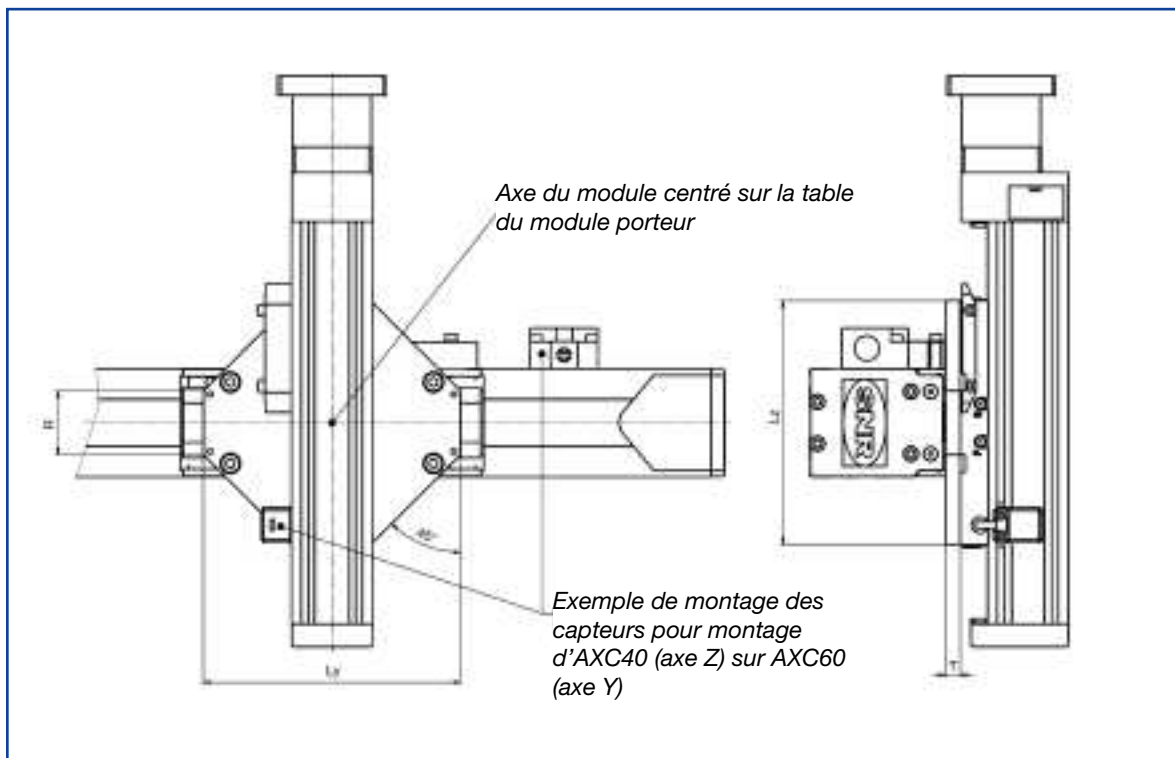
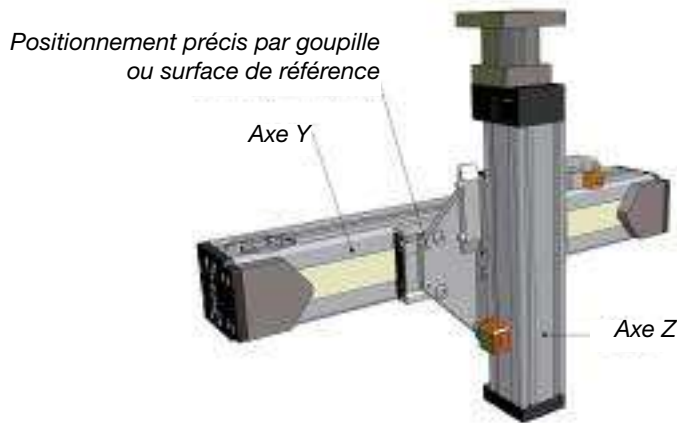
Les kits de connexion permettent de combiner les modules et les tables de manière flexible. Ces kits comprennent tous les composants nécessaires (plaques d'adaptation, vis, écrous, ...)



Axe X	AXC40	AXC60	Axe Y AXC80	AXC120
AXC40	Kit connexion direct XY AXC 40-40	Kit connexion direct XY AXC 40-60		
AXC60		Kit connexion direct XY AXC 60-60	Kit connexion direct XY AXC 60-80	Kit connexion direct XY AXC 60-120
AXC80				Kit connexion direct XY AXC 80-120
AXC120				Kit connexion direct XY AXC 120-120
Profilé alu taille 40		Kit connexion direct XY AXC 60-60 + 2x écrou de rainure 8 ST M6		2 x barrette de fixation 2 (3) 4 (6) x M8x25 DIN912 4 (6)x écrou de rainure.8 ST M8
Profilé alu taille 50			Kit connexion direct XY AXC 60-80 + 4x écrou de rainure.8 ST M6	

Voir page 86 les dimensions des barrettes de fixation.

# Connexion directe Y-Z pour modules AXC

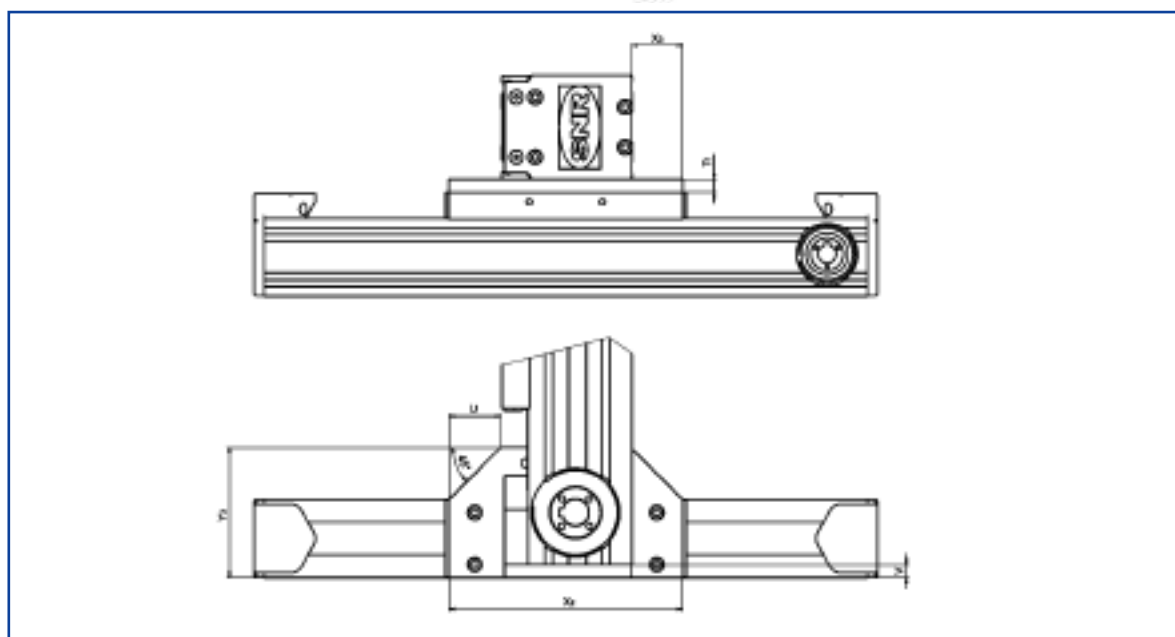
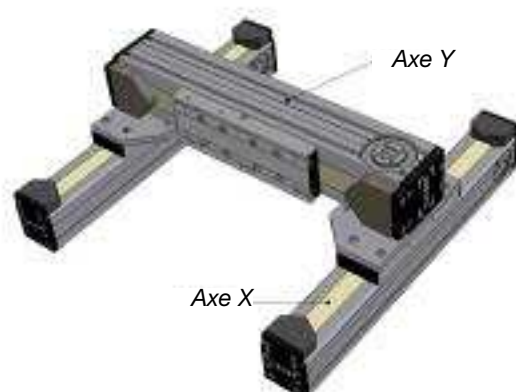


Axe Y	Axe A	Ly	Lz	R	T	Désignation
AXC60	AXC40	90	90	58	10	Kit connexion direct YZ-AXC-60-40
AXC60	AXC60	90	90	58	12	Kit connexion direct YZ-AXC-60-60
AXC80	AXC60	190	180	47	11	Kit connexion direct YZ-AXC-80-60
AXC80	AXC80	220	220	77	15	Kit connexion direct YZ-AXC-80-80
AXC120	AXC80	280	220	116	20	Kit connexion direct YZ-AXC-120-80
AXC120	AXC120	280	280	116	20	Kit connexion direct YZ-AXC-120-120

# Accessoires de fixation et de connexion



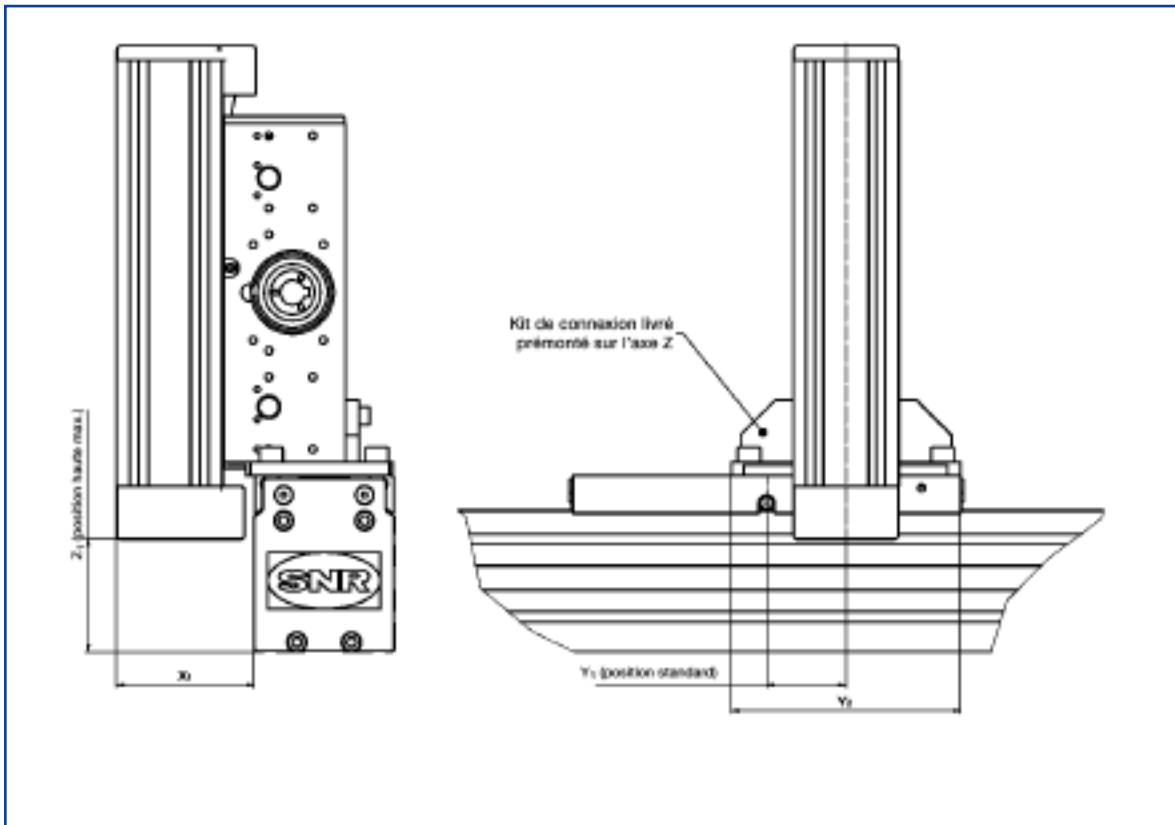
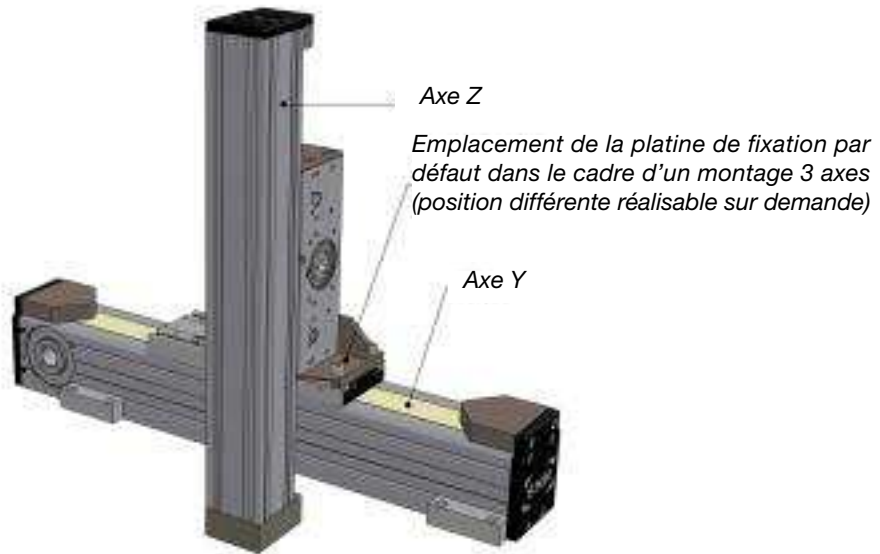
## Connexion type portique X-Y pour modules AXC



Axe X	Axe Y	T1	U	V	X2	X3	Y3	Désignation
AXC40	AXC60	8	20	-11	98	19	59	Kit connexion portique XY-AXC-40-60
AXC60	AXC80-Z AXC80-S / -A	10	40	10 22	180	39	100	Kit connexion portique XY-AXC-60-80
AXC80	AXC80-Z AXC80-S / -A	10	-	0 10	155	19	80	Kit connexion portique XY-AXC-80-80
AXC80	AXC120-Z AXC120-S / -A	15	6	-20 <sup>1)</sup> / 10 -20 <sup>1)</sup> / 25	194	16	140	Kit connexion portique XY-AXC-80-120
AXS120	AXS280	30	-	-40 <sup>1)</sup>	170	0	200	Kit connexion portique XY-AXC-120-280

<sup>1)</sup> Positionnement précis sur l'axe X par goupilles.

# Connexion Y-Z pour modules AXC-A



Axe Y	Axe Z	X1	Y1	Y2	Z1	Désignation
AXC80	AXC60-A	78	45	130	64	Kit connexionYZ-AXC80-60A
AXC80-A	AXC60-A	78	20	130	64	Kit connexionYZ-AXC80A-60A
AXC120	AXC80-A	92	59	150	87,5	Kit connexionYZ-AXC120-80A
AXC120-A	AXC80-A	92	0 / 55	150	87,5	Kit connexionYZ-AXC120A-80A



# Accessoires de fixation et de connexion

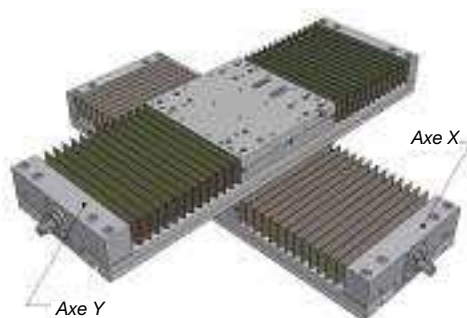


## Connexion directe X-Y de tables AXLT

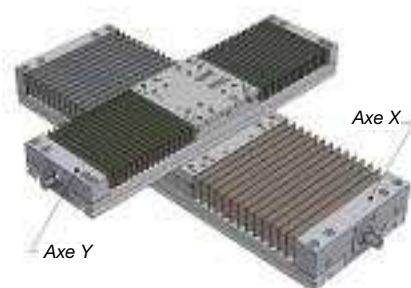
Les tables linéaires AXLT peuvent être facilement combinées pour créer des tables croisées particulièrement rigides.

### Table croisée en configuration plaque de base sur chariot

Dans cette configuration, les tables de la même taille ou de la taille immédiatement inférieure peuvent être combinées sans plaque d'adaptation.



Combinaison de deux tables de la même taille



Combinaison de deux tables de tailles différentes

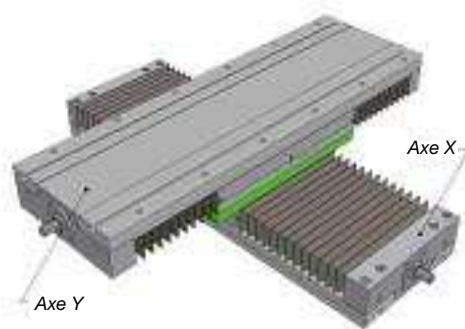
Axe X	Axe Y			
	AXLT155	AXLT225	AXLT325	AXLT455
AXLT155	Kit connexion direct XY-AXLT-155-155			
AXLT225	Kit connexion direct XY-AXLT-225-155	Kit connexion direct XY-AXLT-225-225		
AXLT325		Kit connexion direct XY-AXLT-325-225	Kit connexion direct XY-AXLT-325-325	
AXLT455			Kit connexion direct XY-AXLT-455-325	Kit connexion direct XY-AXLT-455-455



## Connexion croisée de tables AXLT

### Connexion croisée en configuration chariot sur chariot

Dans cette configuration, les tables retenues pour l'axe X peuvent être combinées avec les tables de même taille ou de taille immédiatement inférieure. A partir de la taille 325, une plaque d'adaptation n'est pas nécessaire.



Combinaison de deux tables de la même taille



Combinaison de deux tables de tailles différentes

Axe X	Axe Y				
	AXLT155 (LT=220)	AXLT225 (LT=320)	AXLT325 (LT=320)	AXLT325 (LT=450)	AXLT455
AXLT155	Kit connexion inverse XY-AXLT-155-155				
AXLT225	Kit connexion inverse XY-AXLT-225-155	Kit connexion inverse XY-AXLT-225-155			
AXLT325		Kit connexion inverse XY-AXLT-325-225	Kit connexion inverse XY-AXLT-325-325	Kit connexion inverse XY-AXLT-325-325	
AXLT455				Kit connexion inverse XY-AXLT-455-325	Kit connexion inverse XY-AXLT-455-455

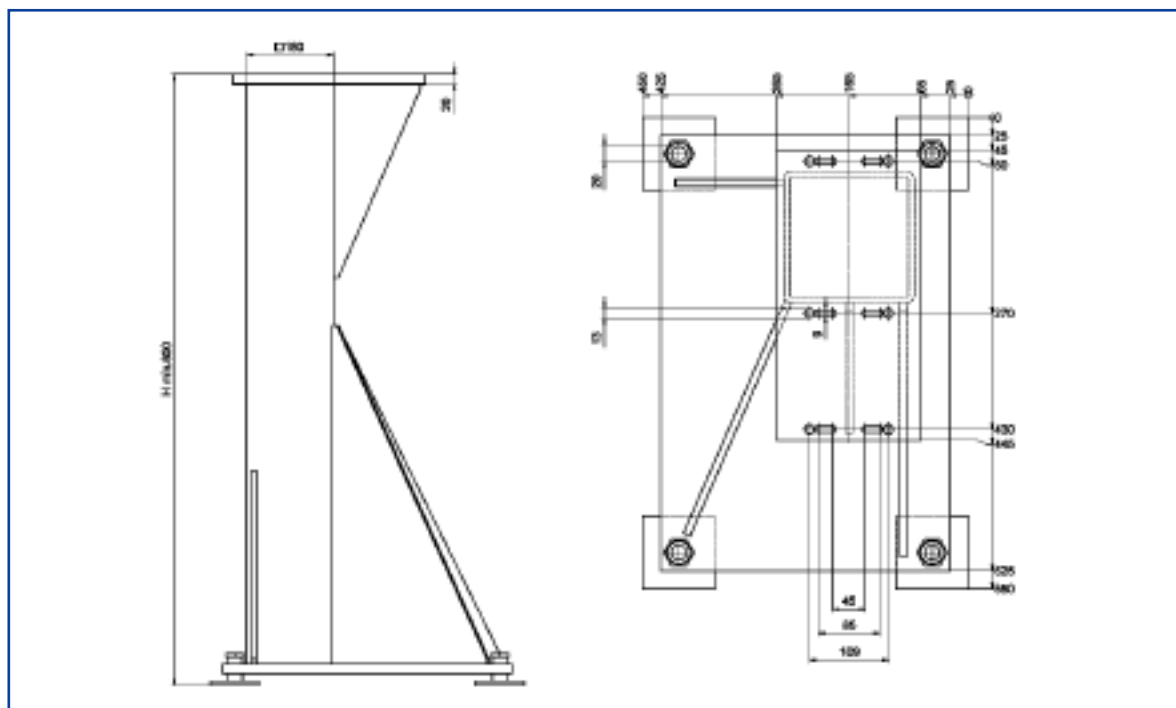
LT = Longueur du plateau en mm

# Accessoires de fixation et de connexion



## Piètement pour modules SNR

Les piétements permettent de construire une structure de portique. Ils sont conçus pour être utilisés avec les modules des gammes AXC et AXS.



# Accessoires de protection

## Bande de protection de rainures

Pour faciliter le nettoyage, éviter l'encrassement et parfaire la finition des modules de la gamme AXC, les rainures du profilé peuvent être comblées par des profilés de protection adaptés.



Bande de protection Alu  
Couleur : alu



Bande de protection PP  
Couleur : noir

Module linéaire	Matériau	Désignation
AXC40 AXC60	PP	Protection de rainure 5.PP.noir.2000L
AXC80	PP	Protection de rainure 6.PP.noir.2000L
AXC120	PP	Protection de rainure 8.PP.noir.2000L
	Al	Protection de rainure 8.3000L.alu



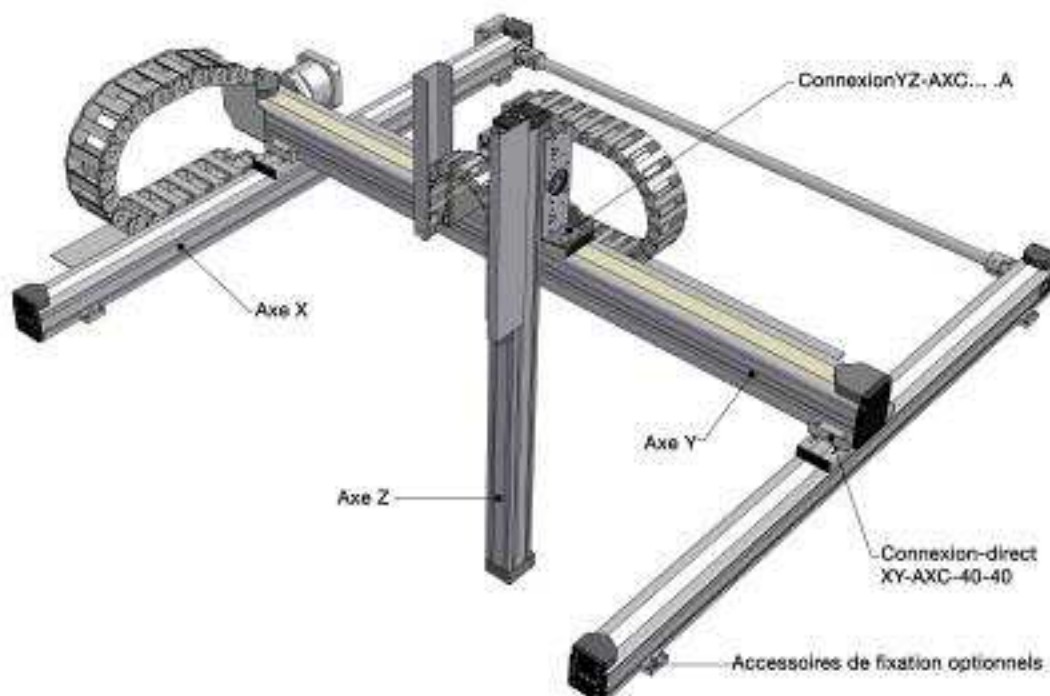
## Combinaisons standards

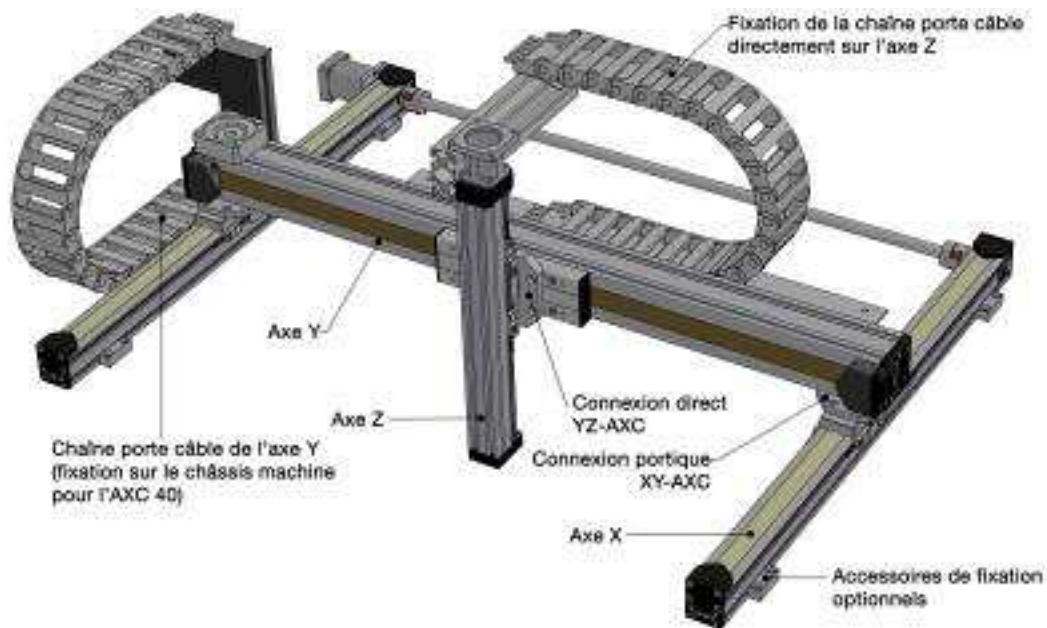
Pour réduire les temps et les coûts de développement de systèmes de manipulations courants, des combinaisons standards sont disponibles. La gamme est constituée de systèmes 2 ou 3 axes optimisés, construits à partir de modules AXC et AXS.

## Combinaisons standards de modules AXC

Les systèmes sont livrés pré-assemblés avec les capteurs, les chaînes porte-câbles et les accessoires de fixation nécessaires.

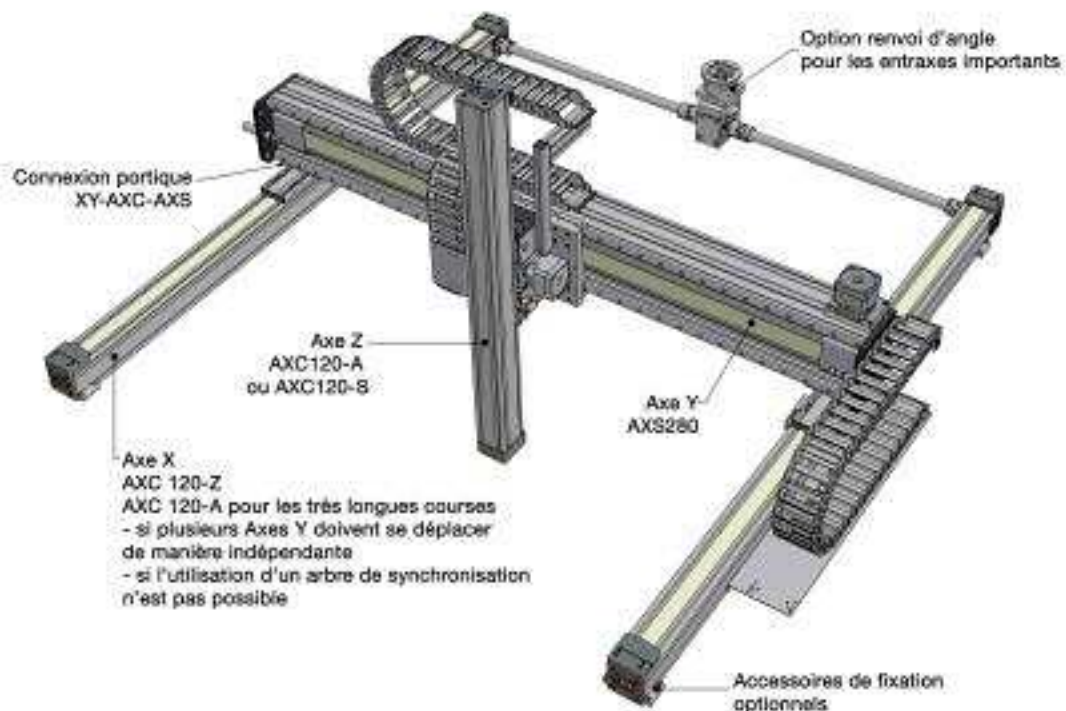
Les tableaux de connexions standards (à partir de la page 86) indiquent les possibilités de connexion des tailles et des types de modules de la gamme AXC dans les configurations représentées ci-dessous.





## Combinaisons standards de modules AXC et AXS

Il est aussi possible de combiner des modules de la gamme AXC avec des produits de la gamme système AXS et de bénéficier ainsi de la grande rigidité, des fortes capacités de charge et des grandes courses qu'offrent les produits de cette gamme.

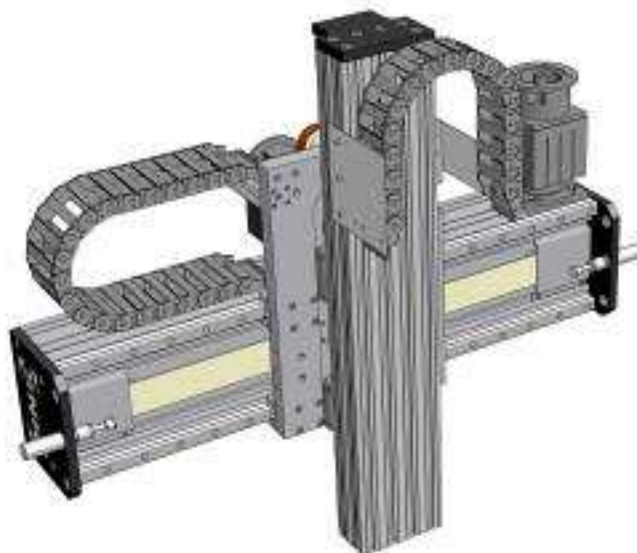




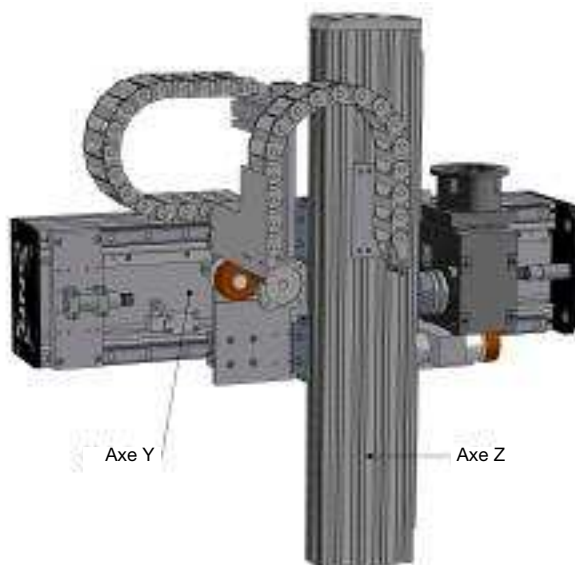
## Combinaisons standards de modules AXS

Pour les applications à très fortes charges, des systèmes standards à base de modules systèmes AXS sont disponibles.

### Combinaison standard avec module horizontal à courroie

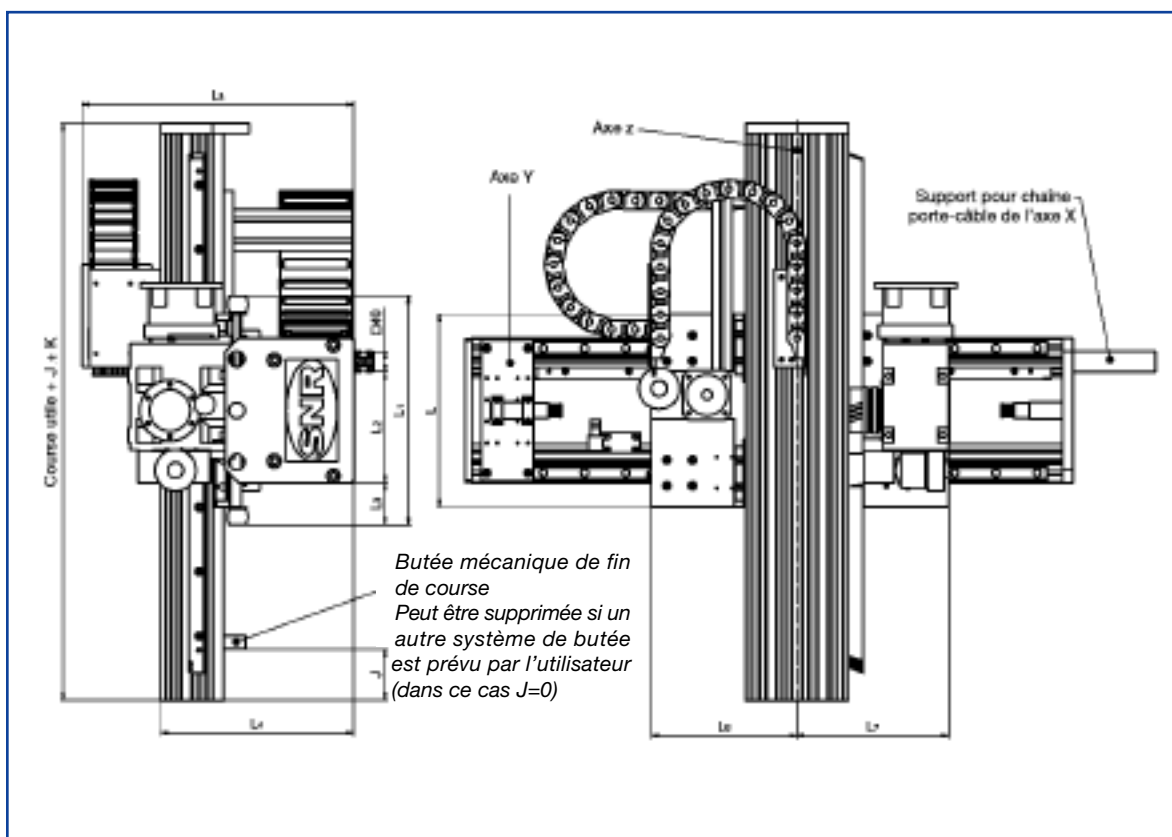


### Combinaison standard avec module horizontal à crémaillère



# Caractéristiques des combinaisons de modules AXS

Axe Z	Axe Y			
	Entraînement à courroie		Entraînement à crémaillère	
	AXS280-ZGxx-x30	AXS280-ZGxx-x35	AXS280-M200-x3x	AXS460-M250-H35
Entraînement à crémaillère	AXS160-M160-G30	•		
	AXS200-M200-x30		•	
	AXS200-M250-x30			•
	AXS230-M320-H30		•	•
	AXS280-M400-H35			•
	AXS120T-M400-H25	•	•	



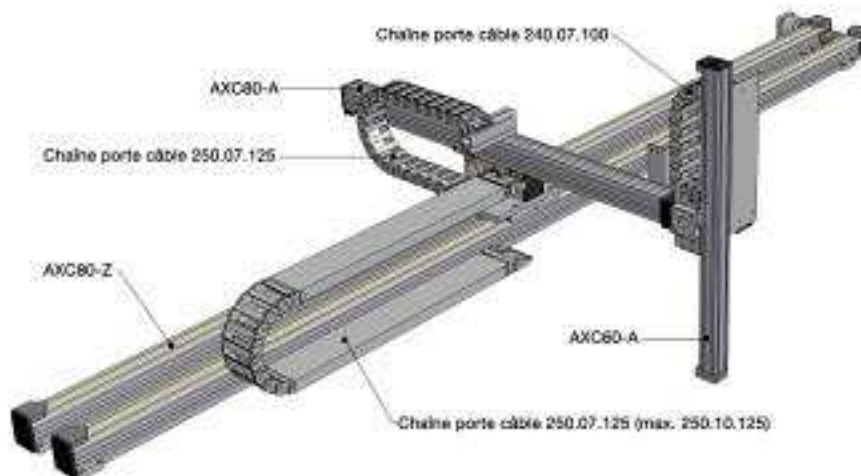
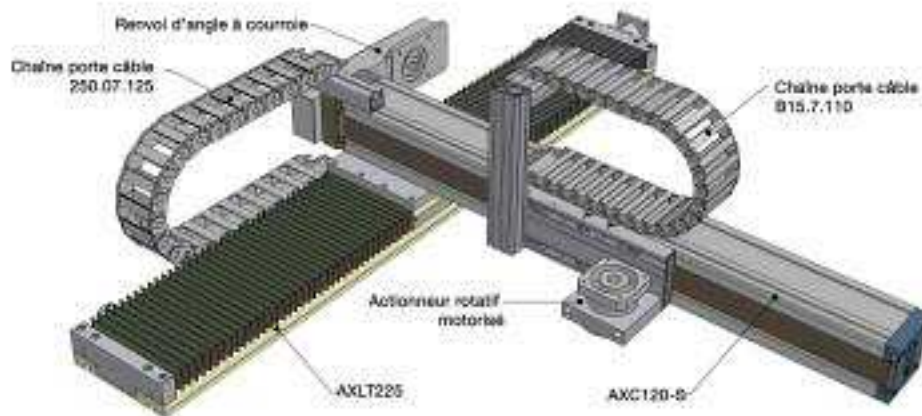
Axe Y	Axe Z	K	L	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7
AXS280-ZGx-x30	AXS160-M160-G30	657	550	620	215	46	342	445	160	160
AXS280-ZGx-x35	AXS200-M200-x30	725	610	680	215	51	382	520	200	200
	AXS230-M320-H30	515	312	420	215	70	442	581	350	350
AXS280-M200-x35	AXS200-M250-x30	490	375	445	215	82,5	375	528	283	295
	AXS230-M320-H30	515	312	420	215	70	442	581	350	350
AXS460-M250-H35	AXS230-M320-H30	695	492	600	210	70	598	737	350	350
	AXS280-M400-H35	690	493	600	210	70	612	752	355	355





## Exemples de combinaisons

Les illustrations ci-dessous indiquent d'autres possibilités de combinaisons réalisables facilement grâce à la flexibilité de conception des modules et tables SNR.



# Construction des références produit



## Codification des modules SNR

### Exemple de commande

AXC 60 - Z HW 14 - LR 24 - 1000 - 1278 - 00

#### Famille de modules

Suivant les indications du catalogue

#### Type d'entraînement interne

Z : Entraînement par courroie crantée  
A : Entraînement par courroie crantée fixe  
S : Entraînement par vis à billes  
T : Entraînement par vis trapézoïdale  
M : Entraînement par crémaillère  
O : Sans entraînement

#### Type d'entraînement externe

##### Avec entraînement par courroie crantée

HW : Arbre creux  
WL (WR) : Arbre sortant à gauche (droite)  
WD : Arbre sortant des deux côtés  
KL (KR) : Accouplement intégré coté gauche (droit)  
PL (PR) : Réducteur intégré coté gauche (droit)  
PLK (PRK) : Réducteur intégré coté gauche + accouplement intégré coté droit (Réducteur à droite + accouplement à gauche)  
GL (GR) : Accouplement et cloche moteur coté gauche (droit)  
FL (FR) : Plaque d'adaptation moteur à gauche (connexion directe entre l'arbre moteur et l'arbre creux du module) (à droite)

##### Avec entraînement par vis

G : Cloche moteur + accouplement  
U : Renvoi d'angle à courroie  
Non spécifié : Arbre sortant

#### Code de dimension suivant le type d'entraînement

##### Avec entraînement par courroie crantée

- Diamètre de l'arbre sortant ou de l'arbre creux (pour HW, WL, WR, WD, FL, FR)  
- Diamètre intérieur de l'accouplement (pour KL, KR, GL, GR)  
- Rapport de réduction (pour PL, PR)  
- Pour les codes PLK ou PRK, seul le rapport de réduction est spécifié.

##### Avec entraînement pas vis

Diamètre et pas de la vis

##### Avec entraînement pas crémaillère

Module des dentures: 160/200/250/320/400

#### Code d'options

Code défini par nos services pour spécifier d'éventuelles options ou exécutions spéciales.

#### Longueur totale

(course + longueur additionnelle spécifiée dans le catalogue)

#### Longueur de course utile

#### Dimension du guidage linéaire

Suivant les indications du catalogue

#### Type de guidage linéaire

LR : Guidage linéaire à galet  
H : Guidage linéaire à billes THK type SHS  
S : Guidage linéaire à billes THK type SSR  
W : Guidage linéaire à billes THK type SHW  
S : Guidage linéaire à billes THK type SRS  
G : Guidage linéaire à billes THK type GSR  
R : Guidage linéaire à billes THK type HR

# Votre formulaire de demande

Date \_\_\_\_\_

Offre avant le \_\_\_\_\_

Société \_\_\_\_\_

Localité \_\_\_\_\_ Rue \_\_\_\_\_

Interlocuteur \_\_\_\_\_ Fonction/service \_\_\_\_\_

Téléphone \_\_\_\_\_ Fax \_\_\_\_\_

Désignation du projet \_\_\_\_\_

Besoin unique Pièce \_\_\_\_\_  Nouvelle construction

Délai souhaité \_\_\_\_\_ Semaine  Amélioration technique

Besoin série Pièces/an \_\_\_\_\_  Réduction des coûts - prix jusqu'ici \_\_\_\_\_ EUR

Délai souhaité pour \_\_\_\_\_ pièces \_\_\_\_\_ Semaine

## Paramètres de l'application

Orientation de l'axe X Y Z

Axe simple / parallèle (entraxe) \_\_\_\_\_

Position de montage: horizontal /vertical \_\_\_\_\_

Course utile [mm] \_\_\_\_\_

Capacité utile [kg] \_\_\_\_\_

Vitesse de déplacement [m/s] \_\_\_\_\_

Accélération [m/s<sup>2</sup>] \_\_\_\_\_

Durée de déplacement requise [sec] \_\_\_\_\_

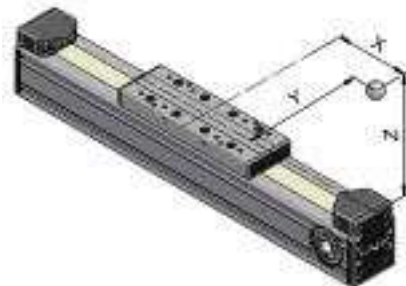
Reproductibilité \_\_\_\_\_ mm \_\_\_\_\_

Durée de vie souhaitée \_\_\_\_\_ Courses ou \_\_\_\_\_ heures

Durée du cycle \_\_\_\_\_ sec \_\_\_\_\_

Pour les cas de charges importantes, merci de joindre un schéma descriptif !

Système de coordonnées :



## Entraînement

Type de motorisation envisagée, marque/type \_\_\_\_\_ X \_\_\_\_\_

Longueur des câbles de commandes \_\_\_\_\_ m (Spécifier la longueur) Y \_\_\_\_\_

Capteurs de proximité inductifs \_\_\_\_\_ pièces Z \_\_\_\_\_

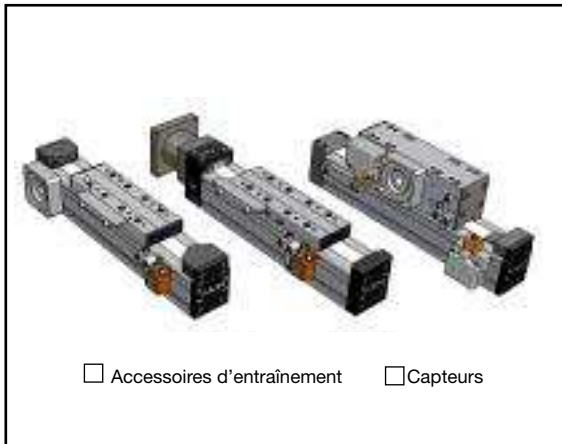
Capteurs mécaniques de fin de course \_\_\_\_\_ pièces

# Formulaire de demande

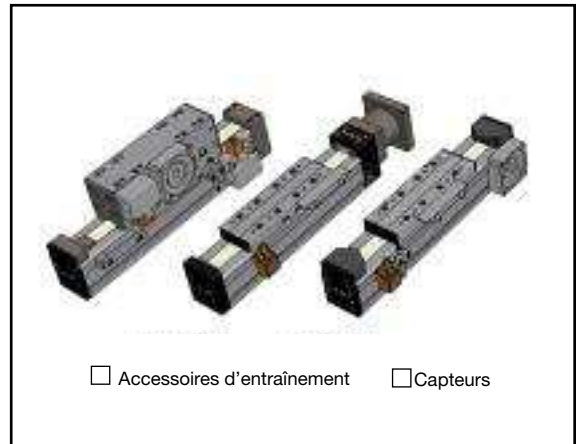


## Référence du module linéaire : AX

Merci de renseigner la référence complète et précise



Montage côté gauche



Montage côté droit

A / B = Point de détection en fin de course  
 A = \_\_\_\_\_ B = \_\_\_\_\_ ou 2 x révolution moteur, i = \_\_\_\_\_  
 Ra = Point de détection de référence par rapport à l'origine A (Côté B = utiliser Rb, puis Sa, Ta,...)  
 Ra = \_\_\_\_\_ Rb = \_\_\_\_\_  
 Sans spécification utilisateur, Ra = centre du module avec un max à 1000mm (longueur de câble standard)  
 Longueur de câble pour les capteurs  0,2m  2m  3m  >3m  Connecteur de rainures Initiator

Montage des capteurs

Fin de course mécanique

IP30

IP67

Inductif de proximité

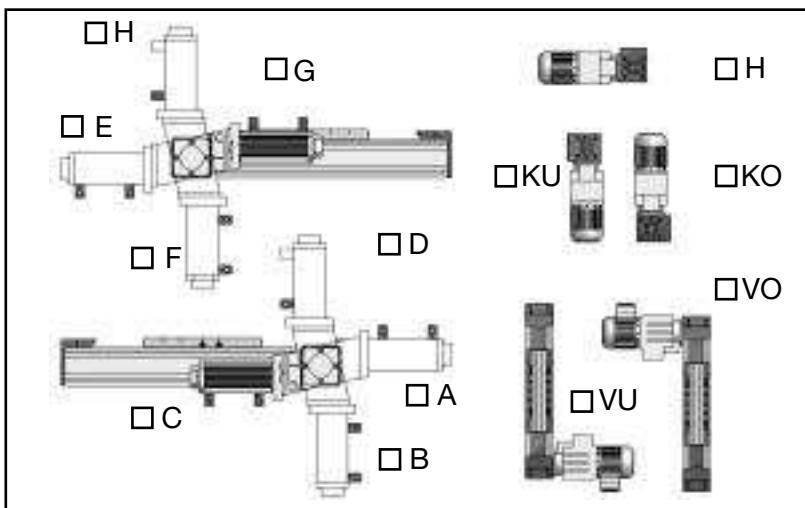
Contact NC (standard)

Contact NO

Capteur de référence NO

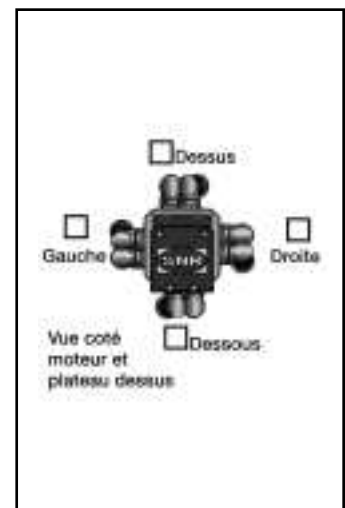
PNP (standard)

NPN

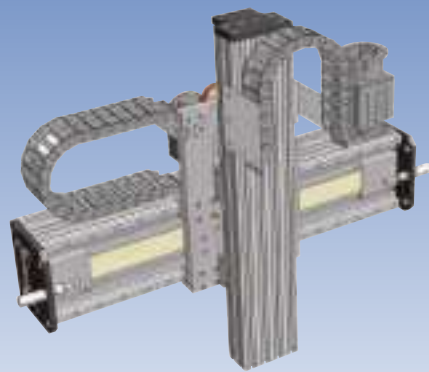


Position de montage des renvois d'angle

Position de montage des réducteurs



Position des branchements moteur



Téléchargez tous les produits  
de notre gamme linéaire  
au format CAD de votre choix  
sur le site :

**<http://snr.traceparts.com>**



■ ***Siège social &  
service technique :***

Z.A Ahuy-Suzon  
17 rue des grandes Varennes  
B.P 46 - 21121 AHUY  
Tél : 03 80 55 00 00  
fax : 03 80 53 93 63

*infos@transtechnik.fr*

***www.transtechnik.fr***

■ ***Bureau Paris :***

12 avenue des Andes  
Bâtiment A  
91967 COURTABOEUF Cedex  
Tél : 01 69 29 06 65  
fax : 01 69 29 81 69

■ ***Bureau Lyon :***

Espace Florentin  
71 chemin du moulin Carron  
69570 DARDILLY  
Tél : 04 72 19 19 61  
fax : 04 72 19 19 62