

Diagrama de rigidez 21085-01-10...

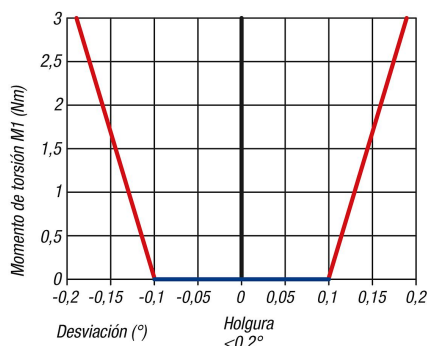
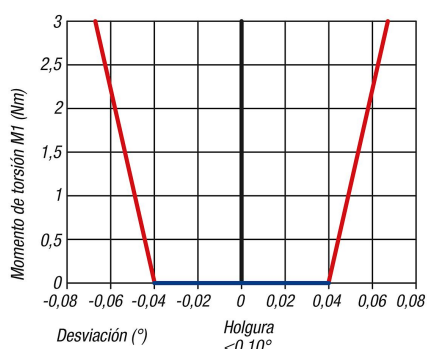


Diagrama de rigidez 21085-01-45...



Descripción

Material:

Cuerpo base y mesa redonda de aleación de aluminio.
Eje hueco de acero inoxidable.
Reductor sinfín pretensado de acero.
Acoplamiento para garra de aluminio con estrella de acoplamiento de poliuretano.

Versión:

Aleación de aluminio anodizado.

Indicación de pedido:

La posición de la salida de cable o de la unidad de control se suministra tal como se representa en el dibujo técnico.

Indicación:

Mesas de posicionamiento redondas para tareas de ajuste y posicionamiento con motor. El reductor sinfín pretensado funciona casi sin juego. El rodamiento del árbol sinfín ofrece la máxima exactitud de circulación radial. Mediante el orificio de gran tamaño del eje hueco es posible el paso de cables. El anillo de posicionamiento ajustable permite fijar como se desee el punto de referencia de giro respecto a la posición del componente montado. Es posible el montaje de sensores de aproximación con el portasensor disponible de forma opcional (21094). Le ofrecemos como accesorio (25000-15) el software de programación correspondiente y el cable de interfaz para el motor paso a paso con control de posicionamiento.

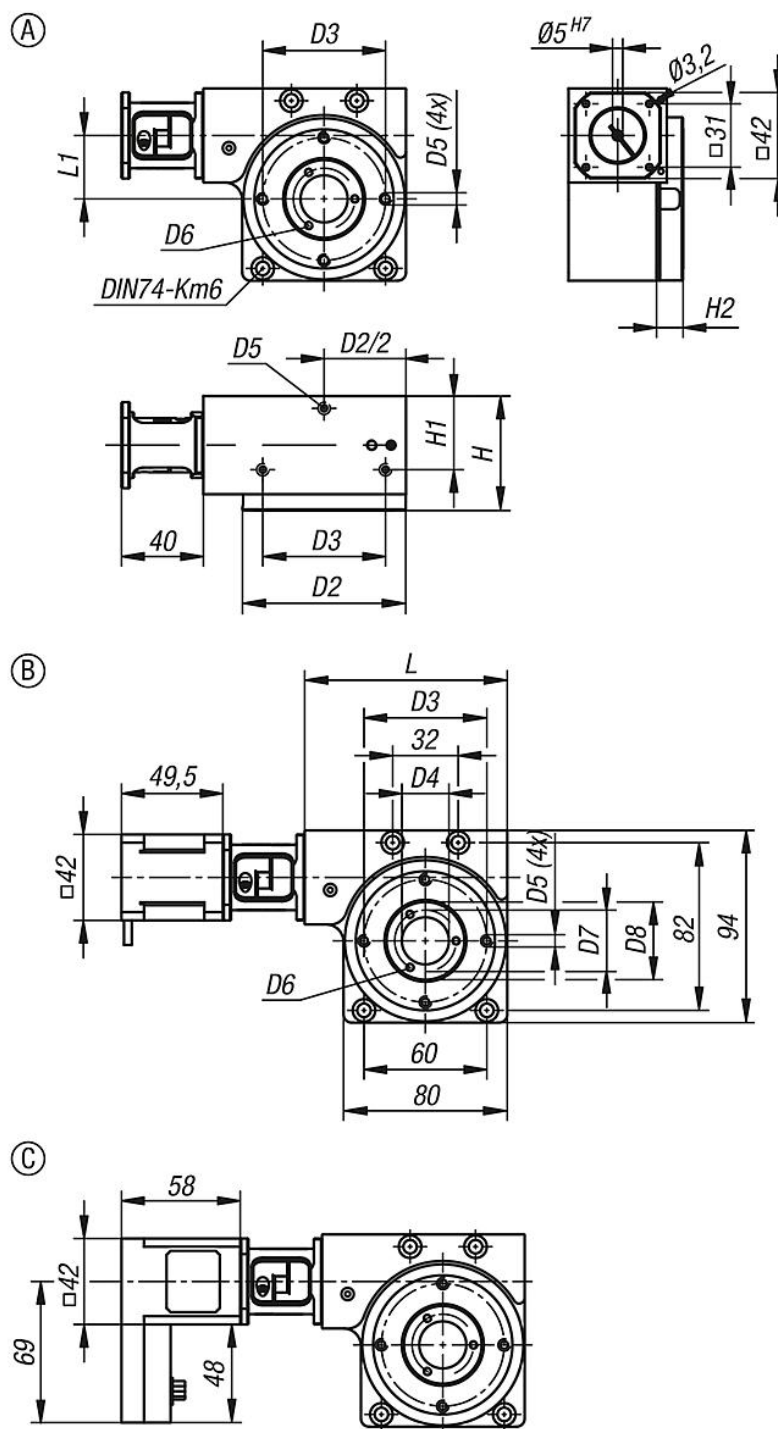
El motor paso a paso con una resolución de 200 pasos por giro permite calcular con exactitud el posicionamiento desde una dirección de 0,005 mm. La total exactitud de posicionamiento desde una dirección es de 0,01 mm. El sistema puede ponerse en funcionamiento con una duración de conexión del 100 %.

Combinable con cualquier componente del mismo tamaño.

Datos técnicos:

21085-01-10*:
Transmisión: 10:1
Holgura: <0,2°
Juego radial: <0,02 mm
Máx. velocidad de entrada: 600 r. p. m.
Máx. duración de conexión: 100 %
Momento de torsión de entrada necesario: 0,13 Nm
Rigidez: ver diagrama
Giratorio: 360°, sin final
Temperatura de funcionamiento: de +10 °C a +50 °C

21085-01-45*:
Transmisión: 45:1
Holgura: <0,6°
Juego radial: <0,02 mm
Máx. velocidad de entrada: 600 r. p. m.
Máx. duración de conexión: 100 %
Momento de torsión de entrada necesario: 0,13 Nm
Rigidez: ver diagrama
Giratorio: 360°, sin final
Temperatura de funcionamiento: de +10 °C a +50 °C



Nuestros productos

Referencia	Transmisión	Tamaño	Forma	Modelo de forma	Orientación de salida de cable	Orientación de control
21085-01-10120	10:1	12	A	sin motor	-	-
21085-01-101211	10:1	12	B	con motor paso a paso	derecha	-
21085-01-101212	10:1	12	B	con motor paso a paso	abajo	-
21085-01-101213	10:1	12	B	con motor paso a paso	a la izquierda	-
21085-01-101214	10:1	12	B	con motor paso a paso	arriba	-
21085-01-101221	10:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	derecha
21085-01-101222	10:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	abajo
21085-01-101223	10:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	a la izquierda

Nuestros productos

Referencia	Transmisión	Tamaño	Forma	Modelo de forma	Orientación de salida de cable	Orientación de control
21085-01-101224	10:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	arriba
21085-01-45120	45:1	12	A	sin motor	-	-
21085-01-451211	45:1	12	B	con motor paso a paso	derecha	-
21085-01-451212	45:1	12	B	con motor paso a paso	abajo	-
21085-01-451213	45:1	12	B	con motor paso a paso	a la izquierda	-
21085-01-451214	45:1	12	B	con motor paso a paso	arriba	-
21085-01-451221	45:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	derecha
21085-01-451222	45:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	abajo
21085-01-451223	45:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	a la izquierda
21085-01-451224	45:1	12	C	motor paso a paso con control de posicionamiento integrado	-	arriba

Datos técnicos

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

Tabla de fuerzas

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