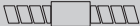


Selección previa



Prioridad de la aplicación	Sistema de accionamiento	Sección
Velocidad máx. de 4 a 15 [m/s] Aceleración máx. de 10 a 50 [m/s²] Carrera hasta de 10 m	 Banda	 Cuadrada
		 Rectangular
		 Otra sección
Alta precisión hasta de ± 0,005 [mm] Carrera hasta de 3,5 m	 Husillo de bolas	 Cuadrada
		 Rectangular
Cargas pesadas hasta de 4.000 kg Carrera infinita Múltiples carros independientes	 Cremallera y piñón	 Rectangular
		 Otra sección
Montaje vertical Movimiento del perfil	 Ω Banda	 Cuadrada
		 Rectangular
		 Rectangular
		 Otra sección

* Fiabilidad excelente en entorno sucios gracias a los rodillos revestidos de compuesto plástico

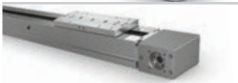
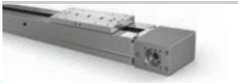
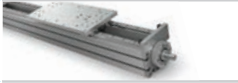
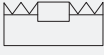
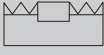
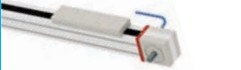
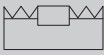
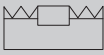
Protección	Solución Rollon		
	Familia de producto		Producto
 Protegido	Plus System		ELM
	Modline		MCR/MCH Protegido con succión
 Semiprotegido	Eco System		ECO
	Modline		MCR/MCH
	Uniline System		UNILINE
Abierto	Smart System		E-SMART
 Protected with suction	Clean Room System		ONE
 Protegido	Plus System		ROBOT
Abierto	Smart System		R-SMART
	Modline		TCR/TCS
Abierto*	Speedy Rail A		SAB
 Semiprotegido	Precision System		TV
			TVS
			TT
			TH
			PAS
Abierto	Tecline		PAR
			SAR
Abierto*	Speedy Rail A		S-SMART
 Semiprotegido	Smart System		SC
 Semiprotegido	Plus System		ZCR/ZCH
Abierto	Modline		ZSY
Abierto*	Speedy Rail A		

Tabla de características técnicas

✓

Referencia		Sistema de manipulación		Conduccion			Anticorrosivo	Proteccion
Familia	Producto	Bolas	Rodamientos	Correa dentada	Husillo de bolas	Cremallera y piñón		
Plus System		ELM						 Protegido
		ROBOT						 Protegido
		SC						 Semi-protegido
Clean Room System		ONE						 Protegido con sistema de aspiración
Smart System		E-SMART						
		R-SMART						
		S-SMART						 Semi-protegido
Eco System		ECO						 Semi-protegido
Uniline System		A/C/E/ED/H						 Semi-protegido
Modline		MCR MCH						 Semi-protegido
		TCR TCS						
		ZCR ZCH						

Los datos facilitados deberán ser verificados de acuerdo a la aplicación.
* Carrera más larga está disponible para la versión empalmable (actuadores).

	Tamaño	Capacidad maxima por carro [N]			Momento estatico máximo por carro [Nm]			Máxima velocidad de maniobra [m/s]	Máxima aceleración [m/s²]	Precisión de repetición [mm]	Máxima carrera por sistema [mm]
		F _x	F _y	F _z	M _x	M _y	M _z				
	50-65-80-110	4980	129400	129400	1392	11646	11646	5	50	± 0,05	6130*
	100-130-160-220	9545	258800	258800	22257	28986	28986	5	50	± 0,05	6100*
	100-130-160	5810	153600	153600	13555	31104	31104	5	50	± 0,05	2500
	50-65-80-110	4980	104800	104800	1126	10532	10532	5	50	± 0,05	6000*
	30-50-80-100	4980	189200	189200	2680	19204	19204	4	50	± 0,05	6145*
	120-160-220	9960	283800	283800	24123	36894	36894	4	50	± 0,05	6050*
	50-65-80	2523	55400	55400	700	4044	4044	4	50	± 0,05	2000
	60-80-100	4565	55400	55400	700	5485	5485	5	50	± 0,05	6000*
	40-55-75	19360	11000	17400	800,4	24917	18788	7	15	± 0,05	5700*
	65-80-105	3984	55400	55400	700	5983	5983	5	50	± 0,1	10100*
	140-170 200-220-230 280- 360	9960	266400	266400	42624	61272	61272	5	50	± 0,1	11480
	60-90-100 170-220	7470	189200	189200	13665	38691	38691	4	25	± 0,1	2500

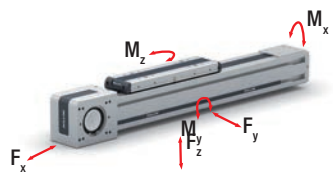
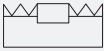
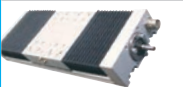
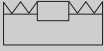
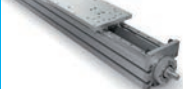


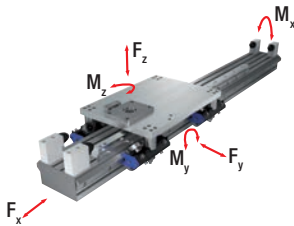
Tabla de características técnicas

✓

Referencia		Sistema de manipulación		Conduccion			Anticorrosivo	Proteccion
Familia	Producto	Bolas	Rodamientos	Correa dentada	Husillo de bolas	Cremallera y piñón		
Precision System		TH						 Semi-protégido
		TT						 Semi-protégido
		TV						 Semi-protégido
		TVS						 Semi-protégido
Tecline		PAR PAS						
Speedy Rail A		SAB						
		ZSY						
		SAR						

Los datos facilitados deberán ser verificados de acuerdo a la aplicación.
* Carrera más larga está disponible para la versión empalmable (actuadores).

Tamaño	Capacidad maxima por carro [N]			Momento estatico máximo por carro [Nm]			Máxima velocidad de maniobra [m/s]	Máxima aceleración [m/s²]	Precisión de repetición [mm]	Máxima carrera por sistema [mm]
	F _x	F _y	F _z	M _x	M _y	M _z				
70-90-110-145	32600	153600	153600	6682	5053	5053	2		± 0,005	1500
100-155-225-310	30500	230500	274500	30195	26625	22365	2,5		± 0,005	3000
60-80-110	11538	85000	85000	1080	2316	2316	2,5		± 0,01	3000
170-220	66300	258800	258800	19410	47360	47360	1	5	± 0,02	3500
118-140-170-200-220-230-280-360	10989	386400	386400	65688	150310	150310	4	10	± 0,05	10800*
60-120-180-250	4980	5431	5431	558	597	644	15	10	± 0,2	7150
180	4980	2300	2600	188	806	713	8	8	± 0,2	6640
120-180-250	1905	7240	7240	744	1521	1521	3	10	± 0,15	7150*



> Tabla de selección preliminar (1-2-3 ejes)

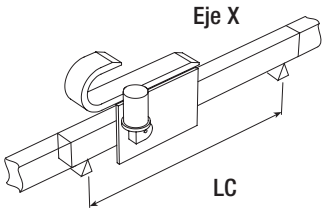
Estas tablas son útiles para hacer una selección preliminar con la carga aplicada en una posición central con respecto a la placa o al eje del perfil.

La longitud del eje Z es < 1600 mm.

La deflexión se calcula suponiendo que las vigas continuas tienen la misma envergadura y cargas estáticas concentradas.

En la siguiente tabla, seleccione los ejes X adecuados en función de la carga.

	PA	170	200	200P	220	280	280P	360	LC
Capacidad máx. de carga [kg.]	Deflexión								
	50	1,4							5000
	100	1,8							5000
	200	2,7	1,8						5000
	300		2,3	2,7					5000
	400			3,3	2,8				5000
	500				2,8	1,8			5000
	600					2	2		6000
	800						2,5	1,8	6000
	1000							2,1	7000



En la siguiente tabla, seleccione los ejes Y-Z adecuados en función de la carga.

	PA	170/90	200/100	200/100P	220/170	280/200	280/200E	280/200P	280/220	360/220	360/280	LC
Capacidad máx. de carga [kg.]	Deflexión											
	50	1,9										5000
	100	2,4	1,7	2	1,6							5000
	200				2,2	0,8	0,8					5000
	300					1,6	1,6					5000
	400						1,9	2	0,9			5000
	500							2,2	1			5000
	600							2,5	1,2	1,2		6000
	800									2,2		6000

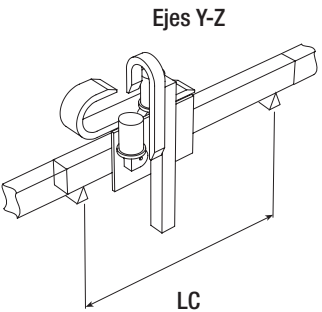
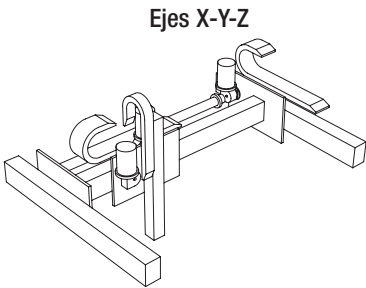


Tabla de selección preliminar

En la siguiente tabla, seleccione los ejes X e Y-Z adecuados en función de la carga.

		Ejes Y-Z										
Eje X	PA	PA	170/90	200/100	200/100P	220/170	280/200	280/200E	280/200P	280/220	360/220	360/280
		carga [kg]	100	100	100	200	200	300	400	600	600	700
	2X	(200)										
	3X	(300)										
	4X	(400)										
	5X	(500)										
	8X	(800)										
	10X	(1000)										

NB: La elección del eje X se basa en la carga real, los puntos de apoyo, la flexión máxima y el peso total de los ejes Y-Z.



Ejemplo: Selección de un pórtico de 3 ejes con guías de rodillos

DATOS: Carga útil total 300 kg, carrera del eje X: 5.000 mm, carrera en el eje Y: 4.000 mm, carrera en el eje Z: 2.000 mm, puntos de apoyo: 2

Analizando la tabla de ejes Y-Z en función de la carga útil (Pc), la longitud del perfil (Ly) y la deformación, la selección recae en un sistema PA 280/200E (carga 300 kg.).

Comprobación: $P_{\text{eff}} = P_{\text{máx}} - (Lz - 1600)/1000 - q_z = 300 - (2870 - 1600)/1000 - 35 = 255,55 \text{ kg.} < \text{di } 300 \text{ kg}$ (no es suficiente).

Por lo tanto, seleccione el tamaño más grande PA 280/200P (capacidad de carga máx. 400 kg.)

$M_{\text{toty+z}} \text{ PA } 280/200P = M_{\text{base}} + (q_y \cdot \text{carrera}_y + q_z \cdot \text{carrera}_z)/1000 + Pc = 244 + (66 \cdot 4.000 + 48 \cdot 2.000)/1.000 + 300 = 904 \text{ kg.}$

$P_{\text{totx}} = M_{\text{tot}} \text{ PA } 280/200P (Y+Z) \cdot 0,66 = 596,6 \text{ kg.}$

$Lx = \text{carrerax} + 1.200 = 5.000 + 1.200 = 6.200 \text{ mm}$

Analizando la tabla de ejes X en función de la longitud del perfil (Lx) de carga (P_{totx}) y de la deflexión, es posible seleccionar 2 ejes lineales PA 280

Composición elegida: n°1 PA 280/200P + n° 2 PA 280

Realice un análisis final calculando la deflexión basándose en el tamaño real de los vanos.

Nuestro departamento técnico está a su completa disposición para ayudarle a examinar las aplicaciones más adecuadas para sus necesidades y para ayudarle a dimensionar el motor y el accionamiento para todo el proyecto.

Códigos de pedido



Códigos de identificación de la unidad lineal PAR/PAS

Componente	PAR	PAS
Carrera del eje Z	220	170
Carrera del eje Y	5000	700
Perfil del eje Z		
Perfil del eje Y		

Serie PAR/PAS ver pág. TL-3

Para crear códigos de identificación para la línea de actuadores, puede visitar: <http://configureactor.rollon.com>



Configure Actuator

Orientación izquierda / derecha

