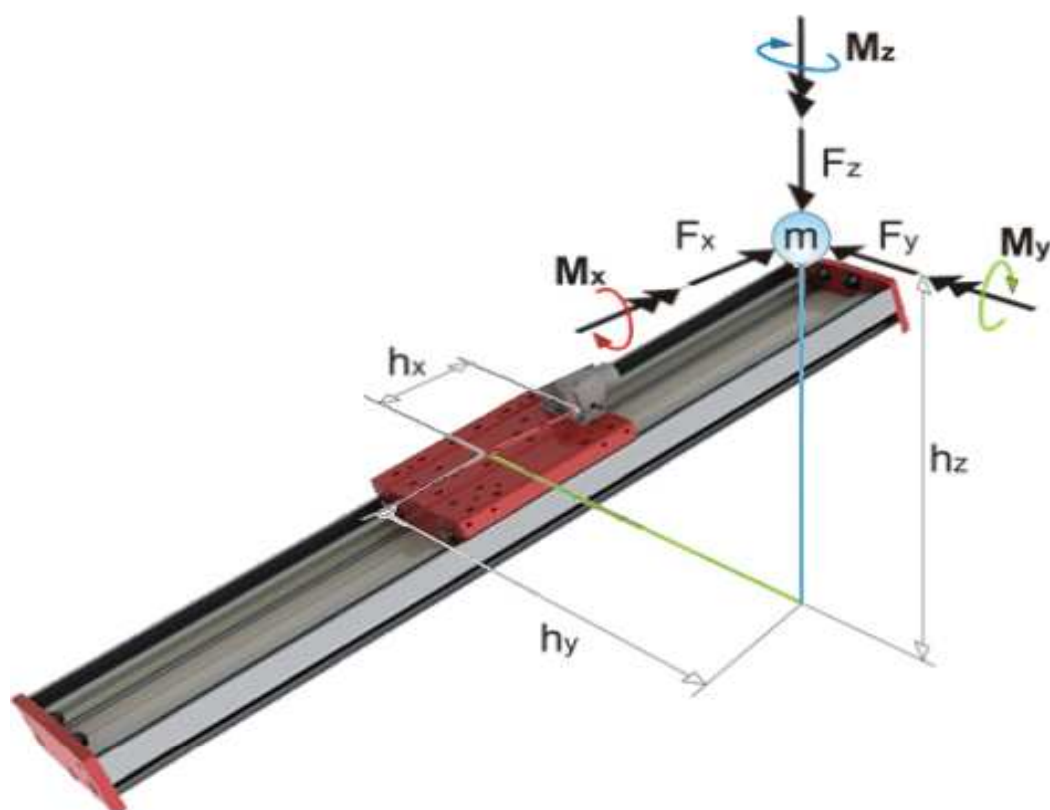


Lineáris motor adatbekérő lap



Tengelyek száma (X,Y,Z)?		db
Melyik tengelyen van az egység /ha csak egy tengely van/ (X,Y vagy Z)		
Függőleges vagy vízszintes az egység pozíciója		
Ciklusidő	t=	s
Visszaállási pontosság		mm
Téher tömege:	m =	kg
X tengelyre nehezedő erő:	F _x =	N
Y tengelyre nehezedő erő:	F _y =	N
Z tengelyre nehezedő erő:	F _z =	N
X tengelyre nehezedő nyomaték:	M _x =	Nm
Y tengelyre nehezedő nyomaték:	M _y =	Nm
Z tengelyre nehezedő nyomaték:	M _z =	Nm
H _x távolság	h _x =	mm
H _y távolság	h _y =	mm
H _z távolság	h _z =	mm
Lökethossz:	h =	mm
Maximum mozgási sebesség:	v _{max} =	m/s
Gyorsulás az X tengelyen	a =	m/s ²
Gyorsulás felfutása:	s =	∞ mm
Gyorsulás ideje:	t =	∞ s
Gyorsulás az Y tengelyen:	a _y =	m/s ²
Gyorsulás a Z tengelyen:	a _z =	m/s ²
A rendszer dinamikus biztonsági tényezője:	f _d =	
Szervó vezérlő betáp feszültsége:	<input type="checkbox"/> 48 Vdc <input type="checkbox"/> 60Vdc <input type="checkbox"/> 115 AC <input type="checkbox"/> 230 AC <input type="checkbox"/> 400 AC	
Hall szinkronizálás érzékelője:	<input type="checkbox"/> van <input type="checkbox"/> analóg <input type="checkbox"/> digitális <input type="checkbox"/> nincs	
Konfiguráció (lásd a 2. oldalon):		

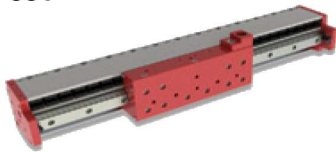


Lineáris motor adatbekérő lap

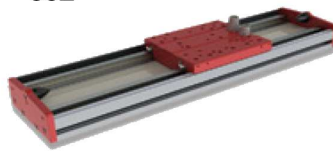


Konfigurációk

001



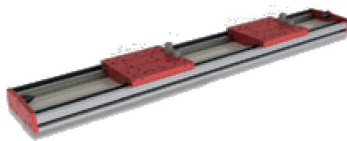
002



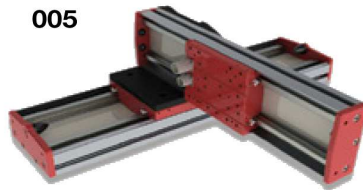
003



004



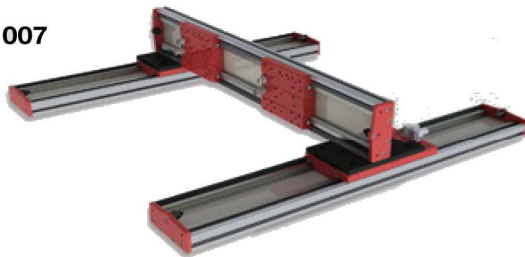
005



006



007



008



009

