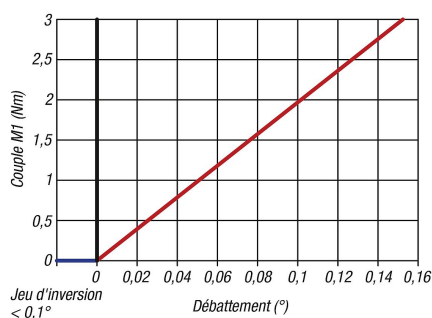


## Description de l'article/illustrations du produit



Diagramme de rigidité



## Description

**Matière :**

Corps de base et table circulaire en alliage léger.

Arbre creux : acier inoxydable.

réducteur précontraint : acier.

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

**Finition :**

Alliage d'aluminium anodisé.

**Remarques concernant la commande :**

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

**Nota :**

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

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

Se combine avec tous les autres composants de mêmes dimensions.

**Données techniques :**

Rapport de transmission : 55:1

Jeu d'inversion : < 0,1°

jeu radial : < 0,02 mm

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

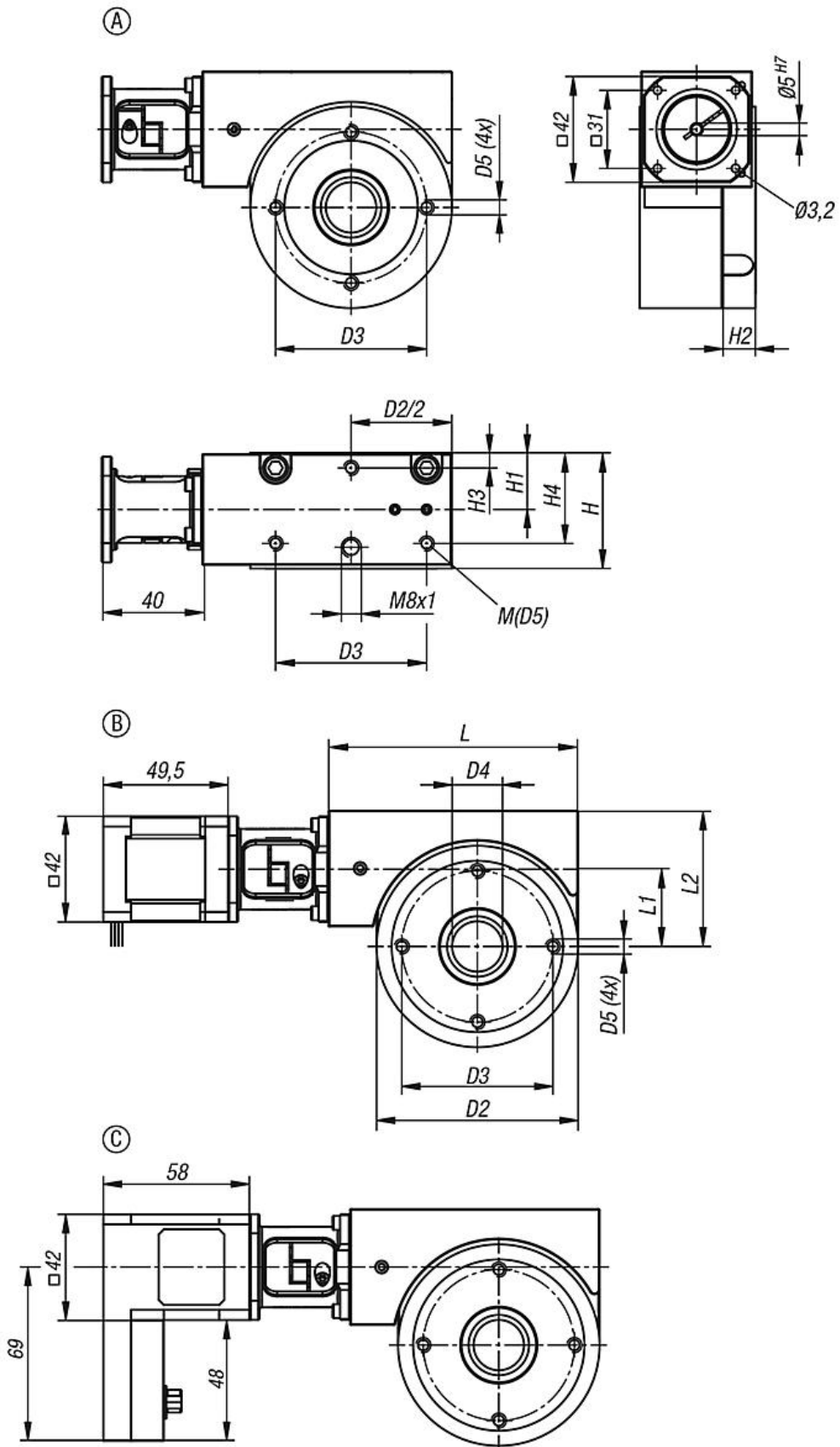
Facteur de marche maxi : 100 %

Couple d'entrée requis : 0,15 Nm

Rigidité : voir diagramme

Capacité de rotation : 360°, infinie

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



## Aperçu des articles

Référence	Taille	Forme	Finition 1
21085-120	12	A	sans moteur
21085-1211	12	B	avec moteur pas à pas
21085-1221	12	C	avec moteur pas à pas avec commande de positionnement intégrée

## Données techniques

Taille	D2	D3	D4	D5	H	H1	H2	H3	H4	L	L1	L2
12	80	60	20	M6	46	22,5	13	6	36	99	31	54

## Tableau des forces :

Taille	F1 N	F2 N	F3 N	M1 Nm	M2 Nm
12	500	500	200	3	3