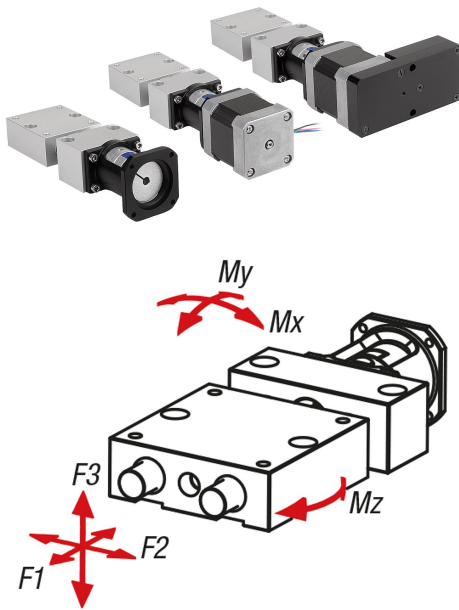


Descrizione articolo/immagini prodotto

**Descrizione****Materiale:**

Supporto di cuscinetto e slitte in lega di alluminio.

Perni di centratura e mandrino filettato in acciaio inox.

Cuscinetto radente per perni di centratura e dado del mozzo in plastica speciale di ottima qualità.

Accoppiamento a denti in alluminio con giunto a stella in poliuretano.

Versione:

Legia di alluminio anodizzata.

Acciaio inox temprato e rettificato.

Mandrino filettato con cuscinetti a sfera.

Indicazioni per l'effettuazione dell'ordine d'acquisto:

La posizione di uscita cavo e/o unità di controllo viene fornita come rappresentato nel disegno tecnico.

Nota:

Tavole di posizionamento per operazioni di regolazione e posizionamento a motore. Le boccole di scorrimento e i dadi del mandrino sono adatti per il funzionamento a secco, si consiglia tuttavia una lubrificazione con un grasso per cuscinetti radenti in plastica. Il software di programmazione e il cavo di interfaccia per il motore passo-passo con controllo di posizionamento vengono offerti come accessori (25000-15).

Il motore passo-passo con la sua risoluzione di 200 passi per giro consente una precisione di posizionamento da una direzione di 0,005 mm. La precisione di posizionamento assoluta da una direzione è pari a 0,01 mm. Il sistema può essere utilizzato con un tempo di accensione del 100%.

Combinabile con tutti i componenti della stessa grandezza.

Dati tecnici:

Alzata mandrino filettato: 2 mm

Gioco assiale mandrino filettato: <0,04 mm

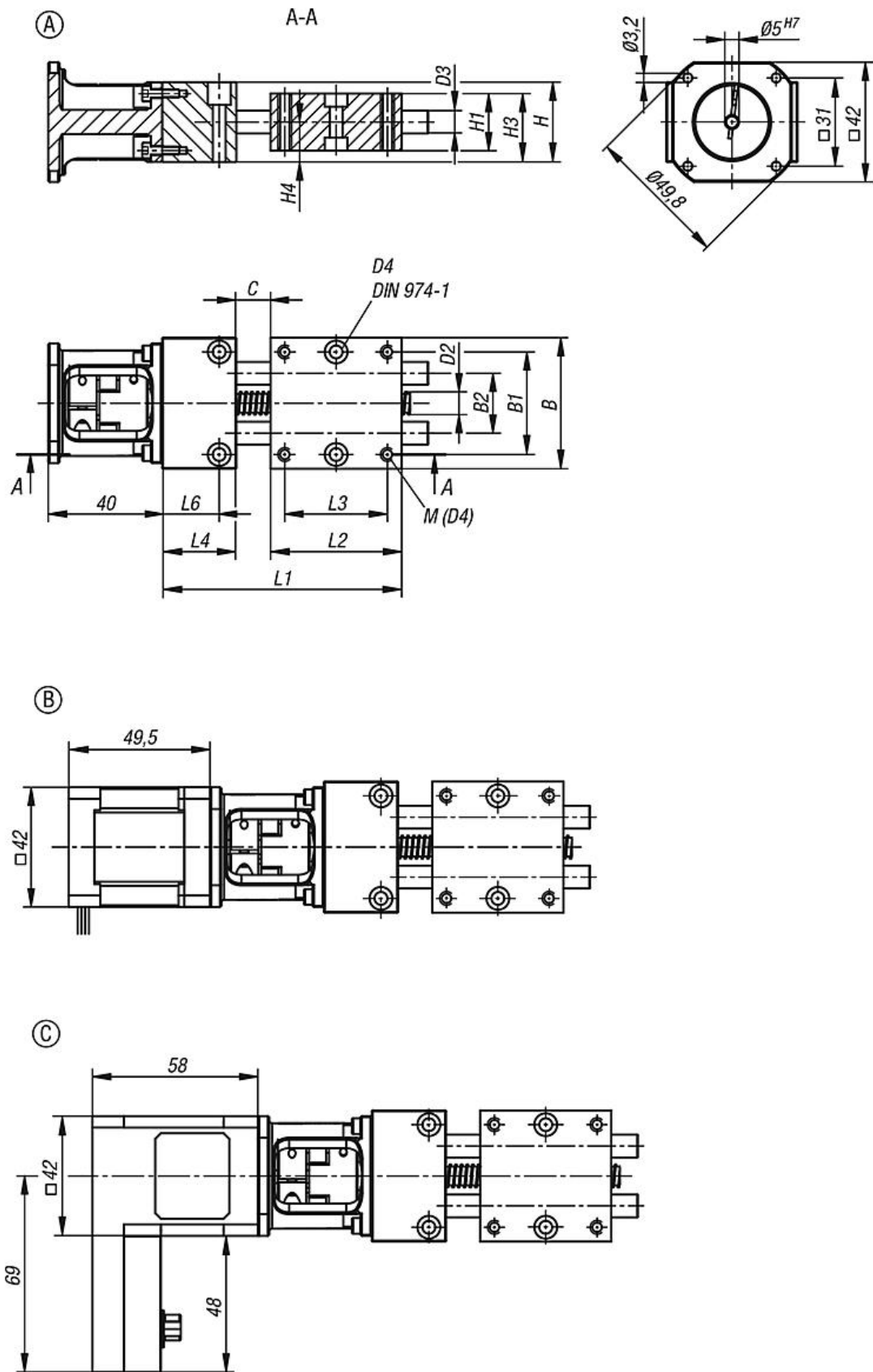
Gioco radiale guide: <0,02 mm

N. giro ingresso massimo: 600 U/min

Velocità massima di spostamento: 20 mm/s

Tempo di accensione massimo: 100 %

Temperatura di funzionamento: da +10 °C a +50 °C



Sintesi articoli

N. ordine	Dimensioni	Forma	Versione 1
21080-080	8	A	senza motore
21080-0811	8	B	con motore passo-passo
21080-0821	8	C	con motore passo-passo con controllo di posizionamento integrato
21080-120	12	A	senza motore
21080-1211	12	B	con motore passo-passo
21080-1221	12	C	con motore passo-passo con controllo di posizionamento integrato

Dati tecnici

Dimensioni	B	B1	B2	D2	D3	D4	H	H1	H3	H4	L1	L2	L3	L4	L6	Corsa S
8	46	36	21	8x2	8	4	28	20	24	14	93,5	46	36	26	20	24
12	75	60	38	8x2	12	6	29,5	25	28	15,5	133	75	60	30	15	30

Tabella delle forze

Dimensioni	F1 N	F2 N	F3 N	Mx Nm	My Nm	Mz Nm
8	60	60	30	0,5	0,5	2
12	60	100	60	0,8	0,8	3