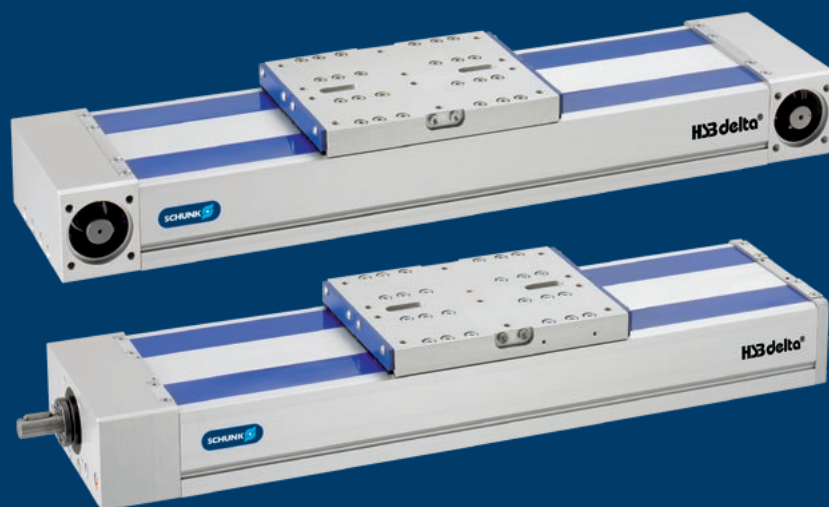




Superior Clamping and Gripping



Módulo lineal plano Delta

Plano. Modular. Resistente.

Módulo lineal plano Delta

Módulo lineal plano con accionamiento por correa dentada o accionamiento por husillo

Campo de aplicación

Módulo lineal universal con accionamiento opcional por correa dentada para una aceleración y una velocidad elevadas o accionamiento por husillo para un posicionamiento preciso en caso de fuerzas de accionamiento elevadas.



Ventajas y beneficios

Diseño extremadamente plano para reducir los contornos perturbantes

Carril guía con perfil doble para una rigidez y precisión máximas, en la aplicación

Accionado opcionalmente mediante correa o husillo para el accionamiento óptimo de su aplicación

Varias opciones de guía para la adaptación óptima a su aplicación

Motor de accionamiento adaptable para un acceso versátil y una integración sencilla en los controladores existentes

Cubierta protectora de plástico integrada para uso universal y una larga vida útil

Fijación de los tacos de corredera o las regletas de fijación para flexibilidad en la integración



Tamaños
Cantidad: 5



Carrera máx.
1245 .. 7820 mm



Fuerza de acciona-
miento máx.
800 .. 12000 N



Repetibilidad
 $\pm 0.03 \dots 0.08$ mm

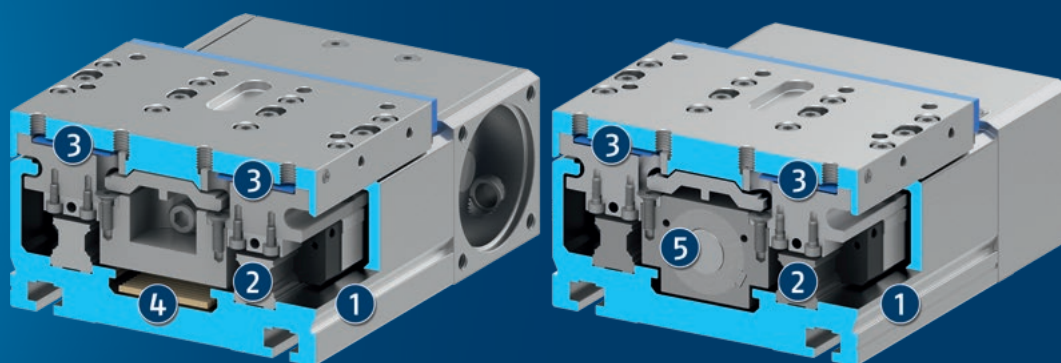


Velocidad máx.
0.5 .. 5 m/s

Descripción de funcionamiento

La corredera se acciona a través de una correa dentada o un husillo de bola roscada y se conduce de forma precisa mediante una guía de rodillos o un carril guía de perfil doble. La cubierta protectora se desplaza por la corredera

y cubre el accionamiento y la guía. El servomotor se conecta con el perfil mediante el árbol de transmisión.



- ① **Perfil de aluminio**
Autosuficiente y robusto
- ② **Perfil guía**
para una exactitud de posicionamiento y momentos de carga máximos
- ③ **Cubierta protectora de plástico**
a lo largo de toda la guía, protección contra la suciedad

- ④ **Correa dentada**
Transformación del movimiento rotatorio en un movimiento lineal
- ⑤ **Husillo**
Transformación del movimiento rotatorio en un movimiento lineal

Descripción detallada del funcionamiento

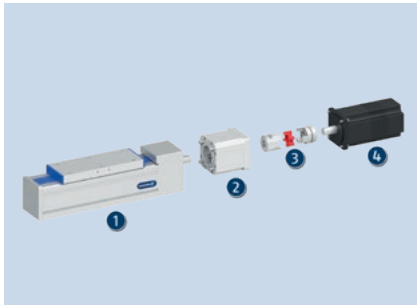
Eje de correa dentada con motor montado en ángulo recto



Esta ilustración muestra el montaje en ángulo recto de un motor sobre un eje de correa dentada utilizando un cono de motor, un embrague y una transmisión.

- ① Accionamiento por correa dentada
- ② Campana de motor
- ③ Acoplamiento
- ④ Engranaje
- ⑤ Servomotor

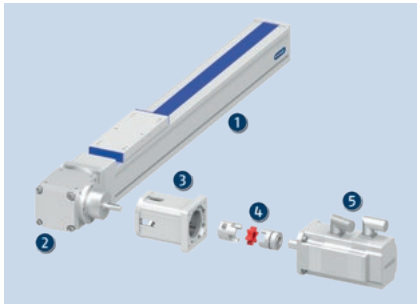
Eje de husillo con motor montado axialmente



Esta ilustración muestra el montaje axial de un motor en un eje de husillo utilizando un cono de motor y un acoplamiento.

- ① Eje de husillo
- ② Campana de motor
- ③ Acoplamiento
- ④ Servomotor

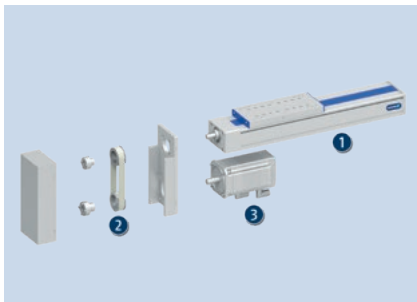
Eje de husillo con motor montado en ángulo recto



El motor también puede montarse en ángulo recto en un eje de husillo utilizando un engranaje cónico.

- ① Eje de husillo
- ② Engranaje cónico
- ③ Campana de motor
- ④ Acoplamiento
- ⑤ Servomotor

Eje de husillo con motor montado en paralelo



Para ahorrar espacio, el motor puede montarse en paralelo al eje del husillo utilizando un accionamiento por correa en ángulo.

- ① Eje de husillo
- ② Transmisión por correa en ángulo
- ③ Servomotor

Información general sobre la serie

Principio de funcionamiento: Accionamiento por correa dentada o por husillo de baleros

Accionamiento: los servomotores de diferentes fabricantes se pueden adaptar sin problemas

Perfil: Perfil de aluminio extruido, con cubierta protectora de plástico

Carro: Carro de aluminio con junta de escobilla

Material suministrado: Manual de montaje y de instrucciones con certificado del fabricante

Garantía: 24 meses

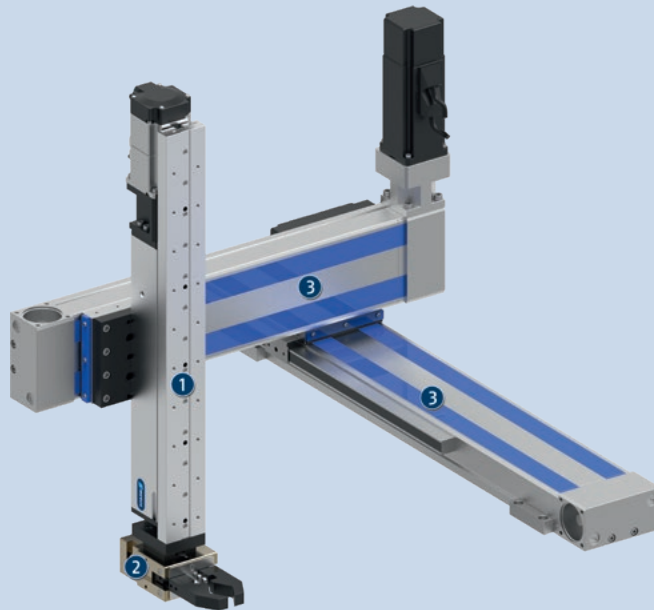
Condiciones ambientales: Los módulos se han diseñado principalmente para su uso en condiciones ambientales limpias. Tenga en cuenta que, la vida útil de los módulos puede acortarse debido al uso en condiciones ambientales difíciles y que SCHUNK, no asume ninguna clase de garantías. Si necesita ayuda, póngase en contacto con nosotros.

Carrera máx.: es la carrera máxima admisible. Deben tenerse en cuenta las distancias de frenado y aceleración o un posible exceso.

Repetibilidad: se define como la dispersión de la posición final tras 100 ciclos de posicionamiento sucesivos en condiciones constantes.

Aceleración y velocidad: Los valores indicados son valores máximos de las unidades sin carga. Las aceleraciones y velocidades reales para la aplicación deben exponerse por separado y pueden diferir de los valores máximos.

Diseño o cálculo de control: Se requiere un cálculo de control de la unidad seleccionada, ya que de lo contrario se produce una sobrecarga. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.



Ejemplo de aplicación

Pórtico lineal eléctrico para centrar y modificar la posición de piezas pequeñas.

① Módulo lineal compacto ELS

② Gripper paralelo angular de 2 dedos GAP

③ Módulo lineal plano con accionamiento de correa dentada Delta

SCHUNK le ofrece más...

Estos componentes consiguen una mayor rentabilidad del producto. La integración adecuada para la máxima funcionalidad, flexibilidad, fiabilidad y producción controlada.



Módulo giratorio eléctrico



Módulo giratorio universal



Pinza universal



Cabezal rotatorio universal



Detectores de proximidad inductivos



Sistema de ensamble con pilares



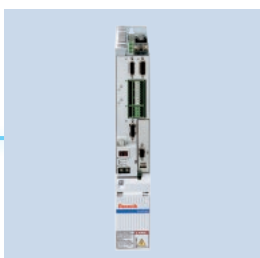
Accionamiento



Pórtico



Transmisión por correa en ángulo



Controlador de accionamiento

① Encontrará más información sobre estos productos en las siguientes páginas o en www.schunk.com.

Opciones e información especial

soportes del husillo: Los soportes del husillo permiten velocidades de avance más elevadas para longitudes de carrera más grandes

Flexibilidad en la selección del controlador y el motor: El control eléctrico se lleva a cabo mediante un servoaccionamiento adaptable y unidades de control estándar de Bosch o Siemens.

Integración simple: Gracias a la posibilidad de conectar un servomotor convencional, se asegura una integración sencilla en el sistema de control.

Soluciones completas: A petición, SCHUNK ofrece soluciones completas que constan de motor, engranaje, controlador y cables.

NOVEDAD: versión con lubricación apta para alimentos (H1G): bajo consulta como solución para facilitar la entrada en la tecnología médica, la automatización de laboratorios, la industria farmacéutica y la industria alimentaria. Los requisitos de la norma EN 1672-2:2020 no se cumplen en su totalidad.

Cómo hacer un pedido: accionamiento por husillo de bolas

	D	-	145	-	C	-	SSS	-	M	-	2010	-	1000	-	1360	-	2SA	-	2ES2	-	0
Series de productos D = Delta																					
Tamaño (tipo)																					
Accionamiento S = husillo																					
Sistema de guía R = guía de rodillos S = guía de carril																					
Tipo de diseño S = estándar																					
Tipo de accionamiento M = tuerca simple (rosca de bolas) MM = tuerca doble (rosca de bolas)																					
Tipo de accionamiento Diámetro y paso (rosca de bolas)																					
Recorrido de desplazamiento																					
Longitud total																					
Soportes del husillo (SA) (Número)																					
Accesorios BL = listón de montaje EMS EMB = interruptor de fin de carrera mecánico (S = Siemens, B = Balluff) E02/E010 = interruptor de fin de carrera inductivo de apertura con cable de 2 m/10 m incluido ES2/ES10 = interruptor de fin de carrera inductivo de cierre con cable de 2 m/10 m incluido NS = tuerca en T RM = tuerca romboidal																					
Diseño personalizado 0 = estándar 1 = personalizado (especificación en texto sin formato)																					
Accesorios adicionales (artículo separado) MGK = brida del motor y acoplamiento (según la hoja de dimensiones) URT = transmisión por correa en ángulo (de la hoja de dimensiones)																					

La cubierta protectora es estándar para el accionamiento de husillo de bolas.

Cómo hacer un pedido: accionamiento por correa dentada

D - 145-C - ZSS - 50AT5-E - 110 - 1000 - 1340 - AK - AZ1 - 1

Series de productos D = Delta

Tamaño (tipo)

Accionamiento

Z = Accionador de correa dentada

Sistema de guía

R = guía de rodillos

S = guía de carril

Tipo de diseño

S = estándar

Tipo de accionamiento

Anchura de la correa dentada y paso del dentado

Carrera por revolución

Recorrido de desplazamiento

Longitud total

Cubierta

AK= cinta de cobertura

Accesorios

BL = listón de montaje

EMS EMB = interruptor de fin de carrera mecánico (S = Siemens, B = Balluff) incluido

E02/E010 = interruptor de fin de carrera inductivo de apertura con cable de 2 m/10 m incluido

ES2/ES10= interruptor de fin de carrera inductivo de cierre con cable de 2 m/10 m incluido

NS = tuerca en T

RM = tuerca romboidal

AZ = eje de transmisión

Diseño personalizado

0 = estándar

1 = personalizado (especificación en texto sin formato)

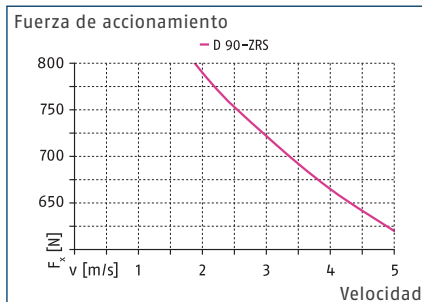
Accesorios adicionales (artículo separado)

MGK = brida del motor y acoplamiento (según la hoja de dimensiones)

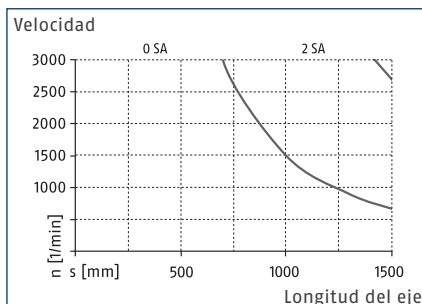
URT = transmisión por correa en ángulo (de la hoja de dimensiones)



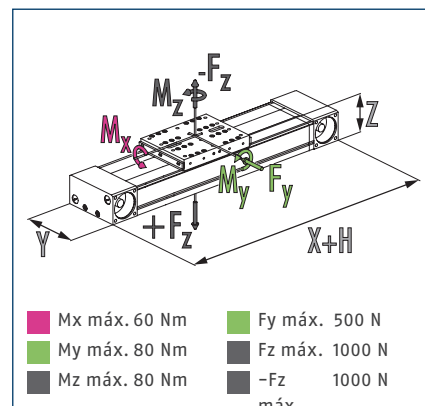
Fuerza de accionamiento máx. (correa dentada)*



Soportes del husillo**



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		D 90-ZRS	D 90-SRS
Carrera máx. H	[mm]	3720	1245
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	800	1000
Repetibilidad	[mm]	±0.08	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	4000	1500
Velocidad máx.	[m/s]	5	0.5
Aceleración máx.	[m/s ²]	30	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	2.95	3.25
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	0.42	0.47
Peso de la corredera	[kg]	1.3	1.3
Peso neto del carro, largo	[kg]	1.85	1.85
Sistema de guía		Guía de rodillos	Guía de rodillos
Diámetro del rodillo	[mm]	20	20
Concepto de accionamiento		Transmisión por correa	Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	2	0.3
Momento de inercia	[kgm ²]	0.000465	0.0000113
Tipo de correa dentada		32 AT 5-E	
Ruta cruzada por giro	[mm]	100	
Diámetro del husillo	[mm]		12
Paso de husillo	[mm]		5/10
Velocidad máx. del husillo	[1/min]		3000
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	280 x 90 x 58	255 x 90 x 58

① Tenga en cuenta que las placas de deslizamiento largas y el uso de soportes de husillo (SA) reducen la carrera máxima H.

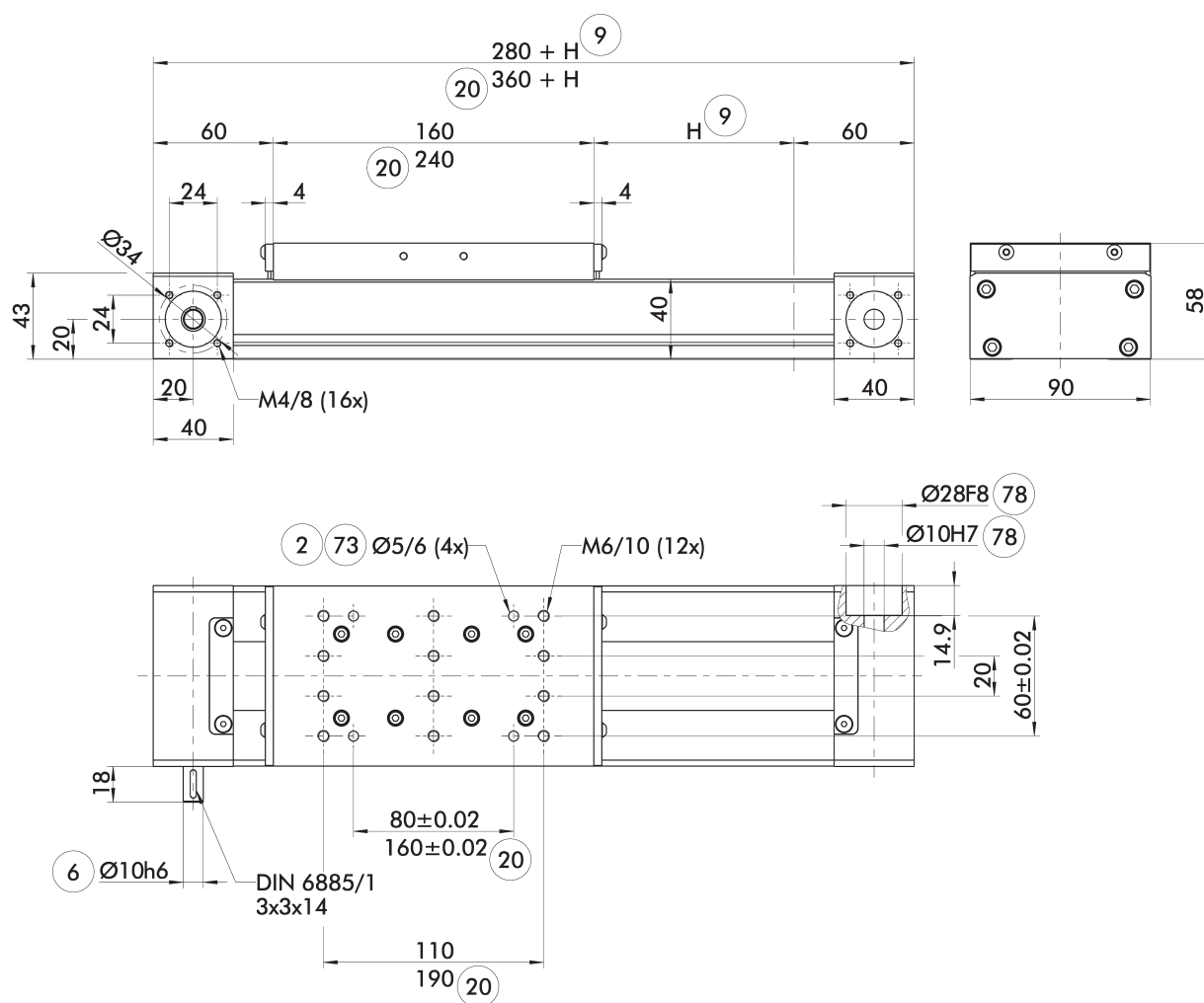
Los soportes del husillo estándar de SCHUNK con amortiguación de ruido (SAG) reducen la carrera máxima en 10 mm por cada 2 SAG.

Tenga en cuenta que el momento de inercia de masa de los ejes de husillo hace referencia a un metro.

* Las fuerzas de accionamiento especificadas son valores máximos para módulos con accionamientos de correa dentada a una velocidad dada.

** El diagrama muestra la velocidad de husillo máxima en función de la velocidad de los soportes del husillo (SA) y la longitud total de la unidad.

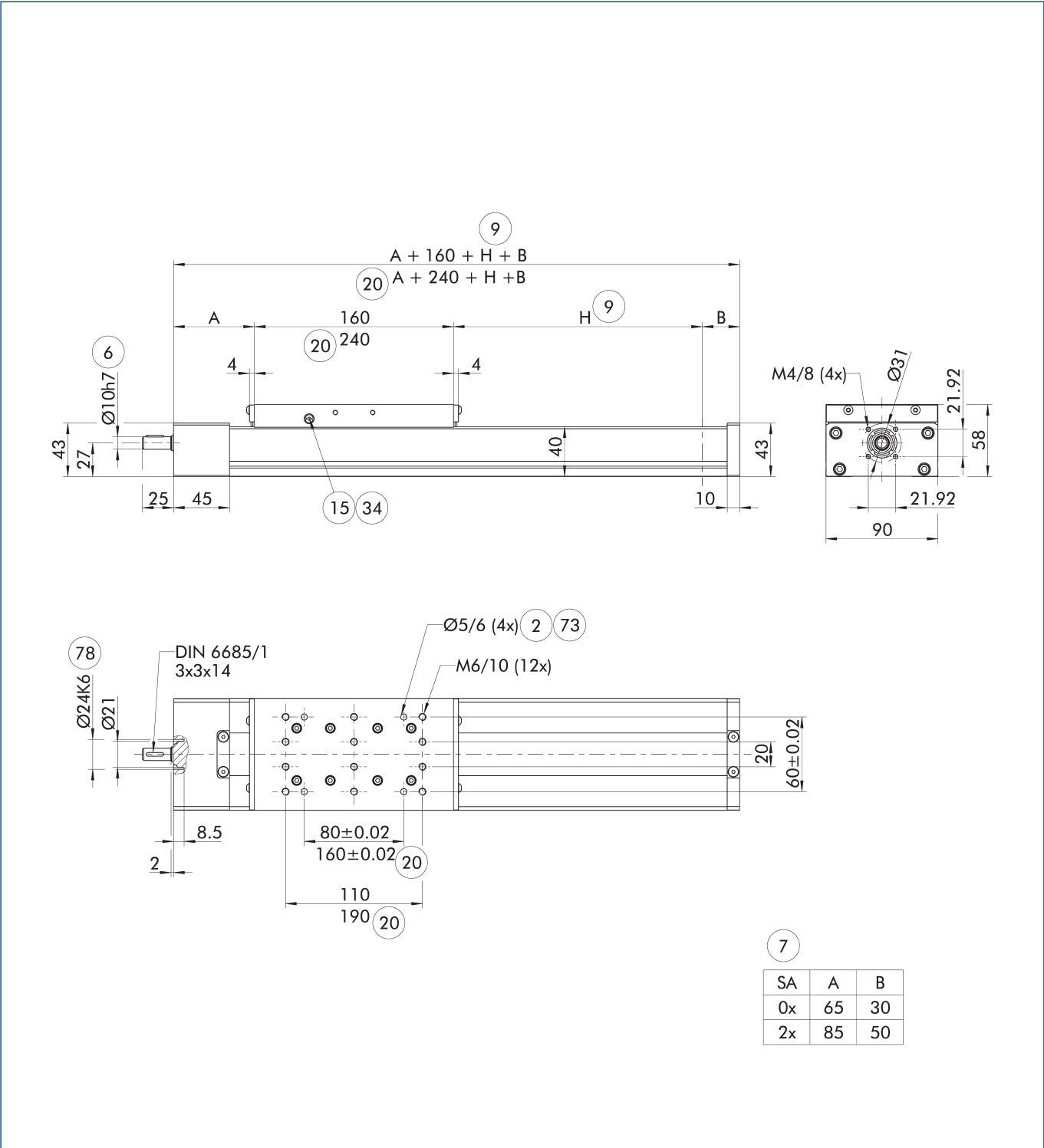
Vista principal ZRS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | |
|-----------------------------|------------------------------------|
| ② Conexión de montaje | ⑳ Con placa deslizante larga |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑦③ Ajuste para pasador de centraje |
| ⑨ Carrera nominal | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |

Vista principal SRS

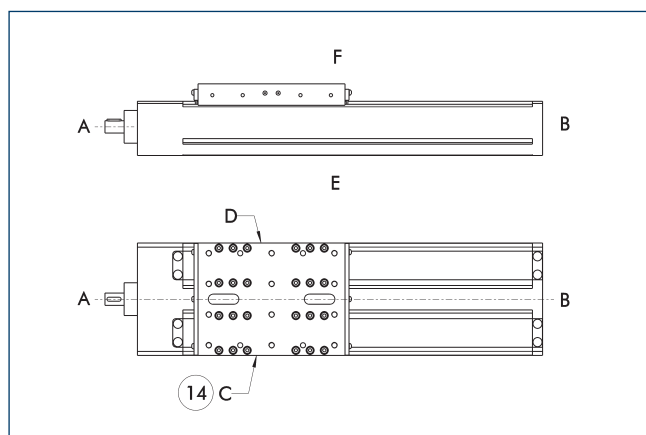


El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

❶ Los soportes del husillo estándar de SCHUNK con amortiguación de ruido (SAG) reducen la carrera máxima en 10 mm por cada 2 SAG.

- ❷ Conexión de montaje
- ❸ Conexión de accionamiento
- ❹ Número de soportes de husillo
- ❺ Carrera nominal
- ❻ Conexión de lubricación
- ❼ Con placa deslizante larga
- ❽ En ambos lados
- ❾ Ajuste para pasador de centrado
- ❿ Ajuste para el centrado

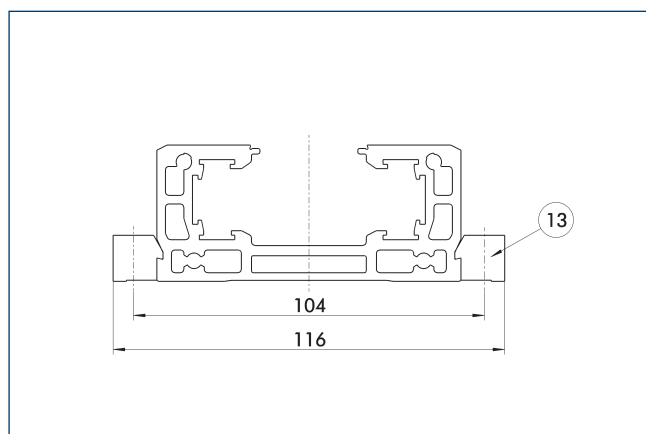
Definición de lado



- 14 Posición estándar del detector de fin de carrera

Este dibujo indica la definición para los lados. Sirve como base para todos los montajes.

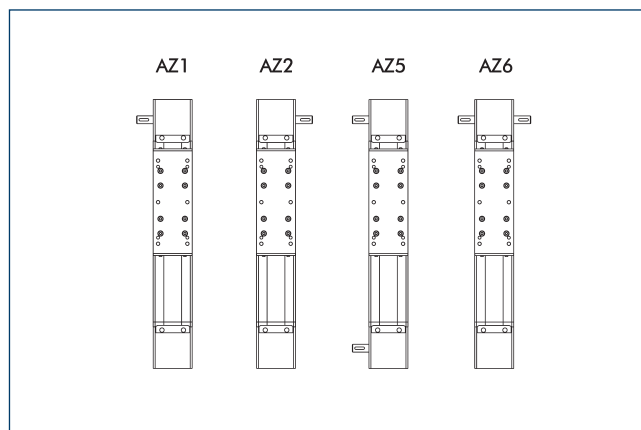
Montaje



- 13 Regleta de fijación

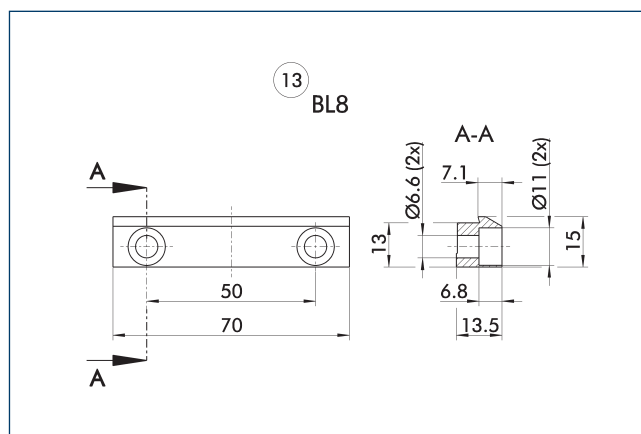
El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Árboles de transmisión en el perfil (accionamiento por piñón y cremallera)



Según la aplicación de ejes, se debe definir la posición del árbol de transmisión, en el texto del pedido. Especialmente, con ejes combinados y sincronizaciones mecánicas, se requieren varios árboles de transmisión.

Elemento de fijación

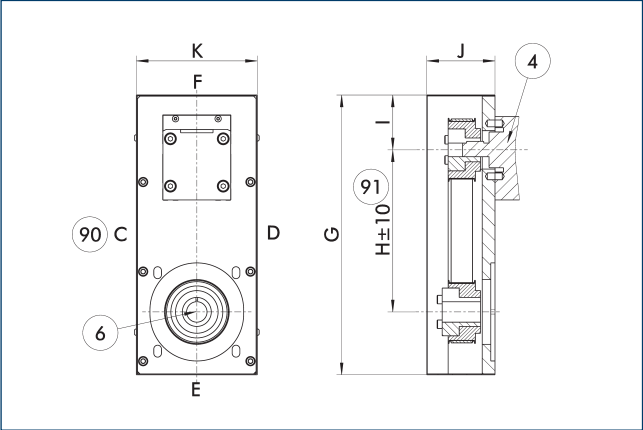


- 13 Regleta de fijación

La unidad puede asegurarse mediante listones de montaje. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Regleta de fijación		
BL8-70x15x13,5-01	0331436	

Transmisión por correa en ángulo



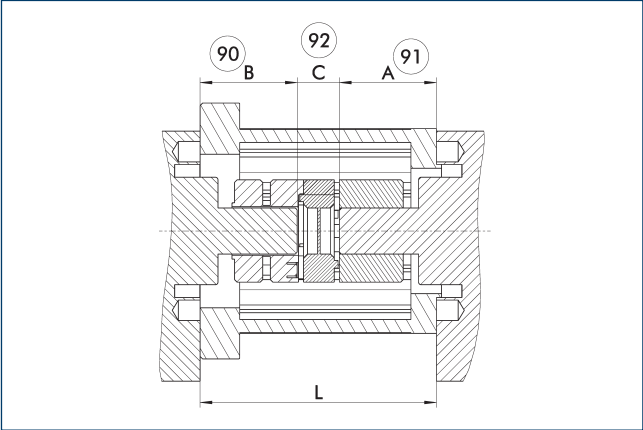
- ④ Unidad lineal
- ⑥ Conexión de accionamiento
- ⑨⑩ Dirección de montaje del accionamiento por correa
- ⑨① En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

El accionamiento por correa en ángulo permite ejecutar varias soluciones de accionamiento en espacios reducidos. SCHUNK le ofrece el engranaje angular adecuado para su accionamiento.

Denominación	G	H	I	J	K
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
D 90-SRS	195	105	41	45	90

① Relaciones de transmisión posibles: $i = 1:1$, $i = 2:1$ y $i = 3:1$

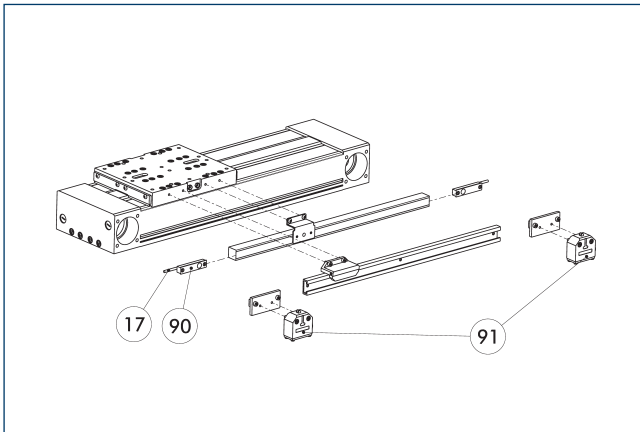
Diagrama esquemático de la brida de motor



- ⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión
- ⑨① Longitud del diario de la unidad de accionamiento lineal
- ⑨② Longitud de embrague

En nuestros ejes pueden acoplarse diferentes soluciones de accionamiento. SCHUNK le ofrece la brida de motor y el acoplamiento adecuados para su accionamiento.

Detector de fin de carrera y de referencia



- 17 Salida del cable
 90 Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia
 91 Sensor mecánico

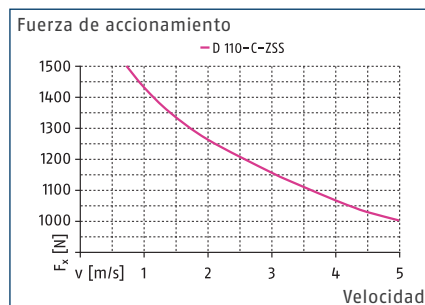
Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detector inductivo de final		
E0-02	0331410	●
E0-10	0331412	
ES-02	0331411	●
ES-10	0331413	
Interruptor final mecánico		
EMB	0331415	●
EMS	0331414	

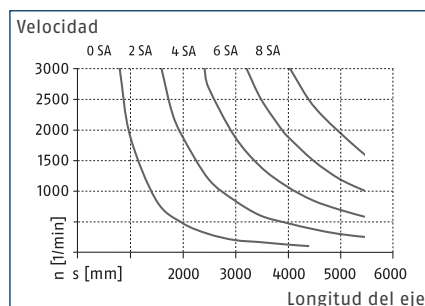
- ⓘ Según la aplicación, es posible que varíen las posiciones y las medidas de los detectores de final de carrera, banderines y piezas de montaje. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.



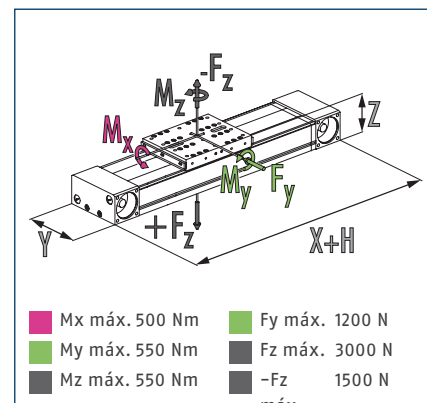
Fuerza de accionamiento máx. (correa dentada)*



Soportes del husillo**



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		D 110-C-ZSS	D 110-C-S5S
Carrera máx. H	[mm]	7820	5370
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	1100	2000
Repetibilidad	[mm]	±0.08	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	8100	5600
Velocidad máx.	[m/s]	5	2
Aceleración máx.	[m/s²]	40	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	5.1	4.9
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	0.8	0.9
Peso de la corredera	[kg]	2.2	2.3
Peso neto del carro, largo	[kg]	3.15	3.25
Sistema de guía		Riel guía	Riel guía
Número de guías		2	2
Tamaño de las guías		15	15
Concepto de accionamiento		Transmisión por correa	Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	2	1
Momento de inercia	[kgm²]	0.00076	0.0000332
Tipo de correa dentada		50 AT 5-E	
Ruta cruzada por giro	[mm]	110	
Diámetro del husillo	[mm]		16
Paso de husillo	[mm]		5/10/20/40
Velocidad máx. del husillo	[1/min]		3000
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	280 x 110 x 70	230 x 110 x 70

① Tenga en cuenta que las placas de deslizamiento largas y el uso de soportes de husillo (SA) reducen la carrera máxima H.

Los soportes del husillo estándar de SCHUNK con amortiguación de ruido (SAG) reducen la carrera máxima en 10 mm por cada 2 SAG.

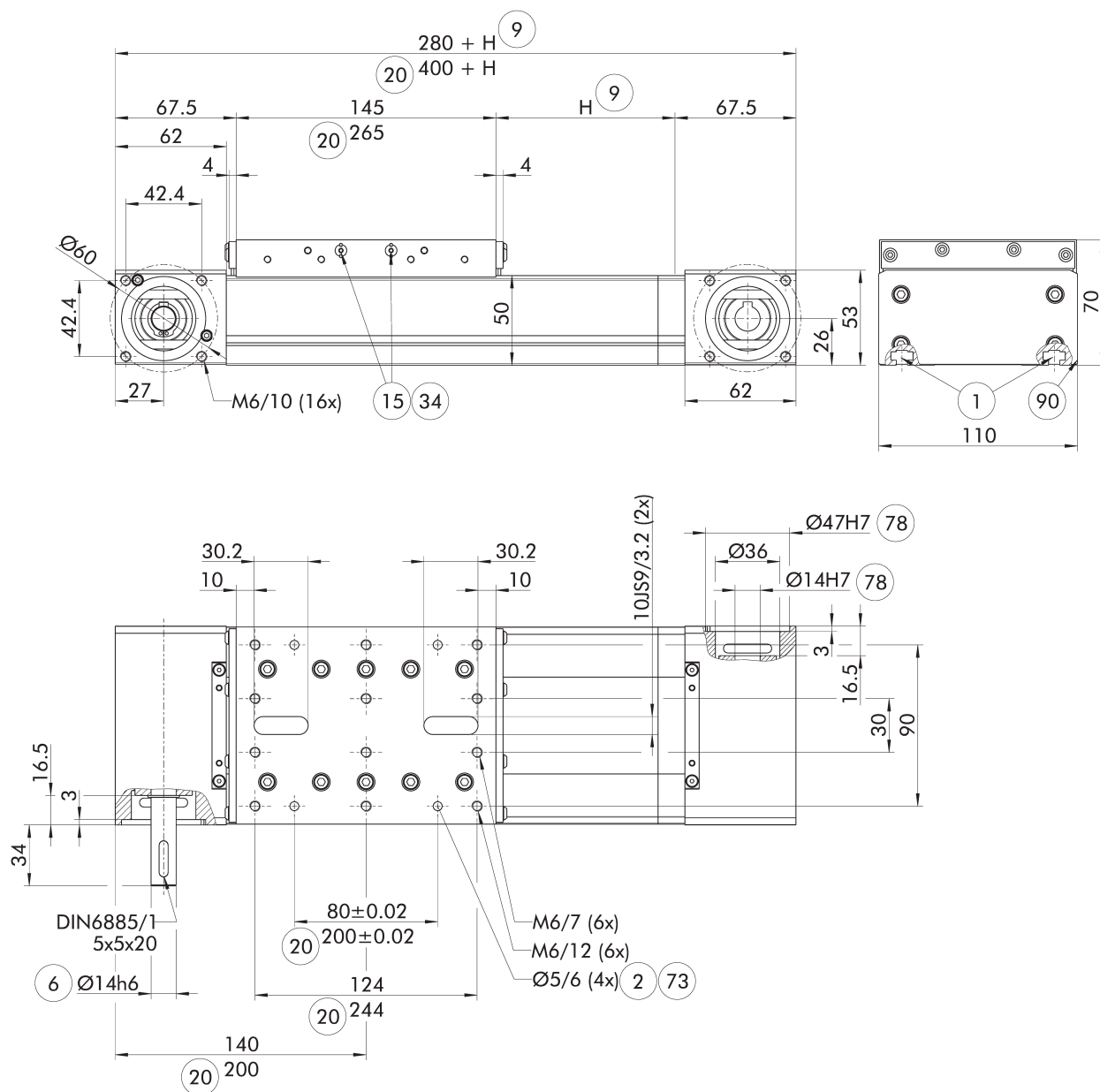
Longitudes totales mayores previa petición. Póngase en contacto con nosotros.

Tenga en cuenta que el momento de inercia de masa de los ejes de husillo hace referencia a un metro.

* Las fuerzas de accionamiento especificadas son valores máximos para módulos con accionamientos de correa dentada a una velocidad dada.

** El diagrama muestra la velocidad de husillo máxima en función de la velocidad de los soportes del husillo (SA) y la longitud total de la unidad.

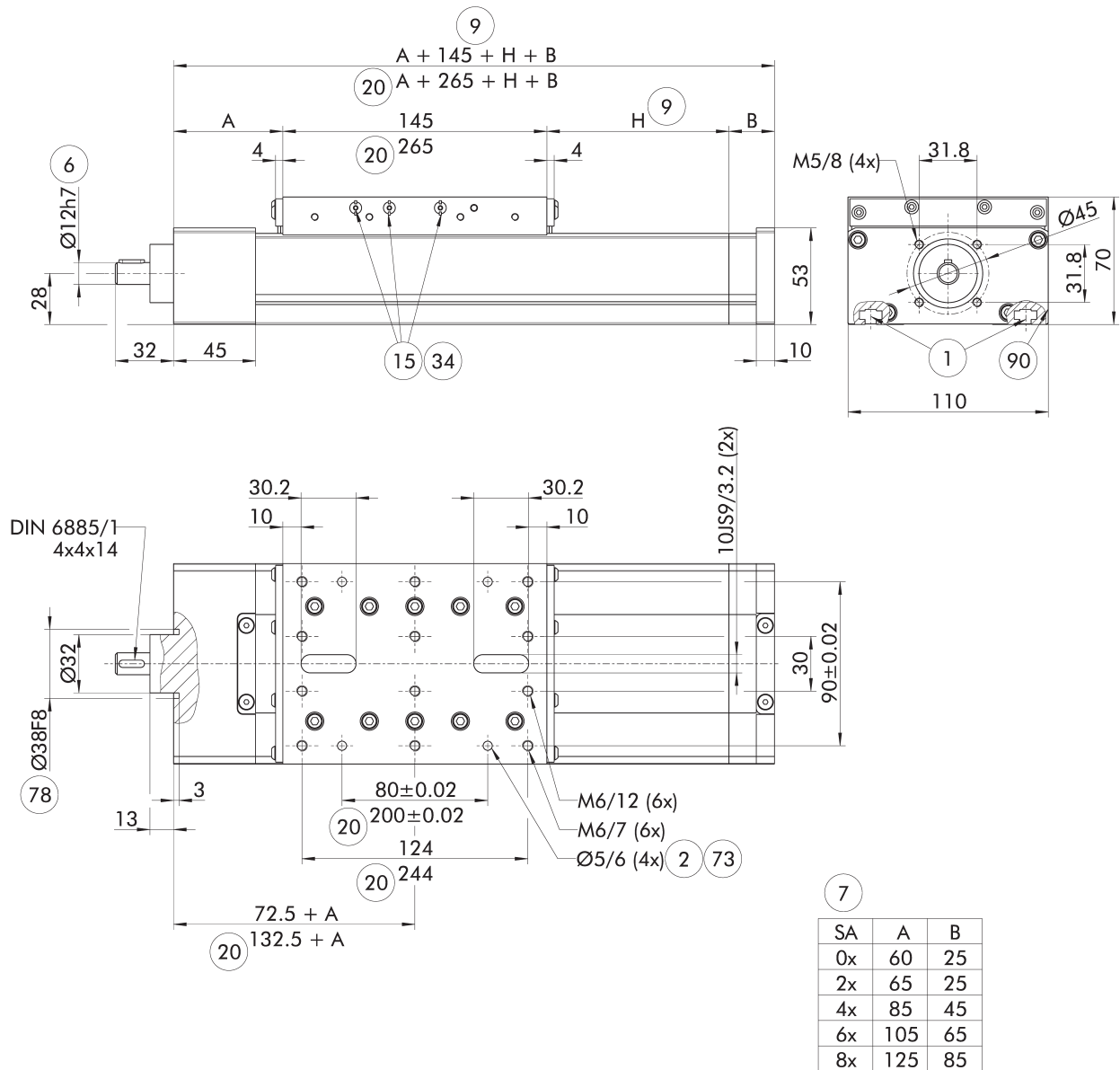
Vista principal C-ZSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | |
|--------------------------------|------------------------------------|
| ① Conexión de la unidad lineal | ②① Con placa deslizante larga |
| ② Conexión de montaje | ③④ En ambos lados |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑦③ Ajuste para pasador de centrado |
| ⑨ Carrera nominal | ⑦⑧ Ajuste para el centrado |
| ①⑤ Conexión de lubricación | ⑨① Ángulo tope para alinear el eje |

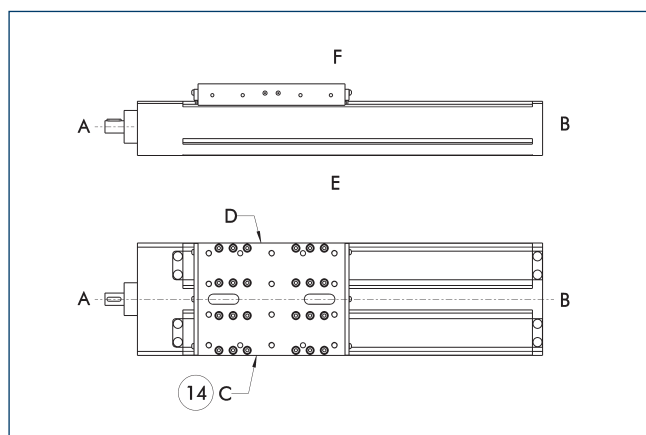
Vista principal C-SSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | |
|---------------------------------|------------------------------------|
| ① Conexión de la unidad lineal | ②⑩ Con placa deslizante larga |
| ② Conexión de montaje | ③④ En ambos lados |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑦③ Ajuste para pasador de centraje |
| ⑦ Número de soportes de husillo | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ⑨ Carrera nominal | ⑨⑩ Ángulo tope para alinear el eje |
| ⑮ Conexión de lubricación | |

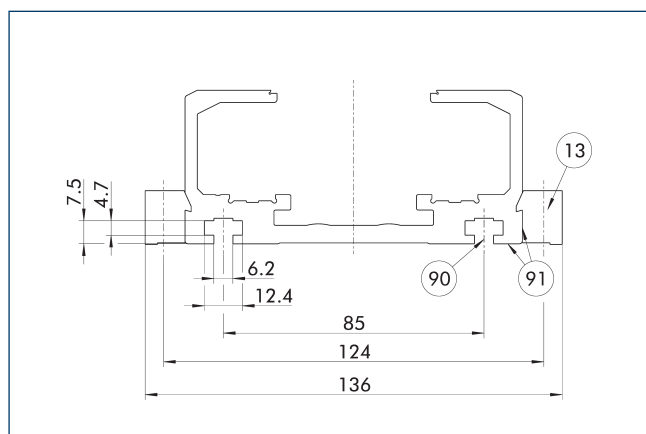
Definición de lado



- 14 Posición estándar del detector de fin de carrera

Este dibujo indica la definición para los lados. Sirve como base para todos los montajes.

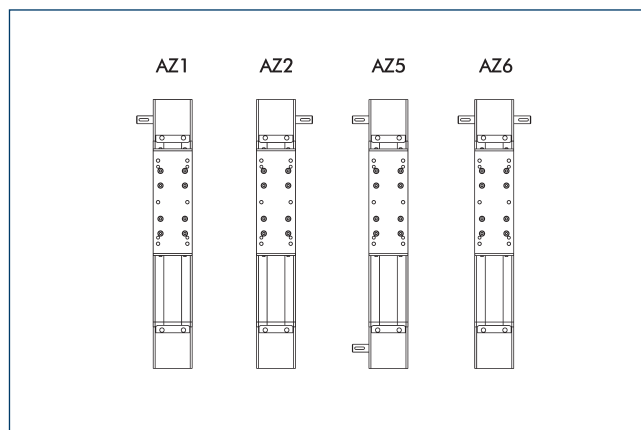
Montaje



- 13 Regleta de fijación
91 Ángulo tope para alinear el eje
90 Tuerca en forma de T, por la base

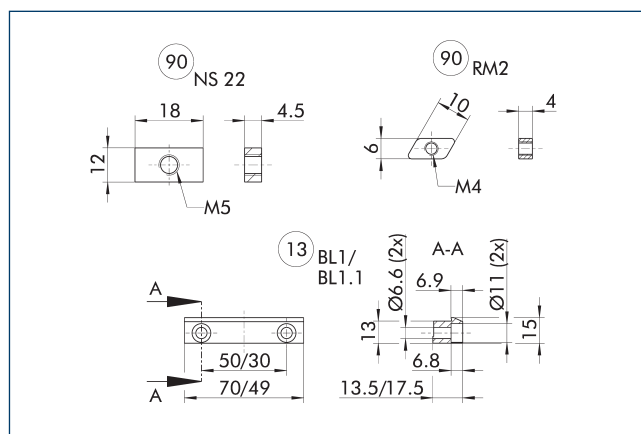
El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Árboles de transmisión en el perfil (accionamiento por piñón y cremallera)



Según la aplicación de ejes, se debe definir la posición del árbol de transmisión, en el texto del pedido. Especialmente, con ejes combinados y sincronizaciones mecánicas, se requieren varios árboles de transmisión.

Elemento de fijación

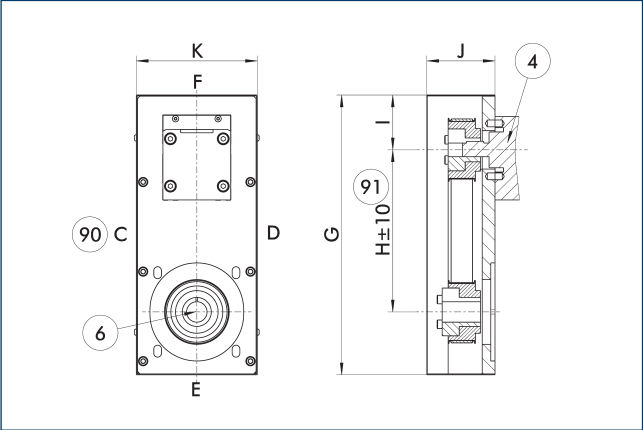


- 13 Regleta de fijación
90 Tuerca en forma de T, por la base

La unidad puede asegurarse opcionalmente mediante tuercas para ranuras en T o con listones de montaje. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Regleta de fijación		
BL1.1-49x15x17.5-01	0331417	
BL1-70x15x17.5-01	0331400	
Tuercas en forma de T		
NS 22-M5	1346181	
NS 23-M6	1357397	
RM2-M4	0331425	

Transmisión por correa en ángulo



- ④ Unidad lineal

⑥ Conexión de accionamiento

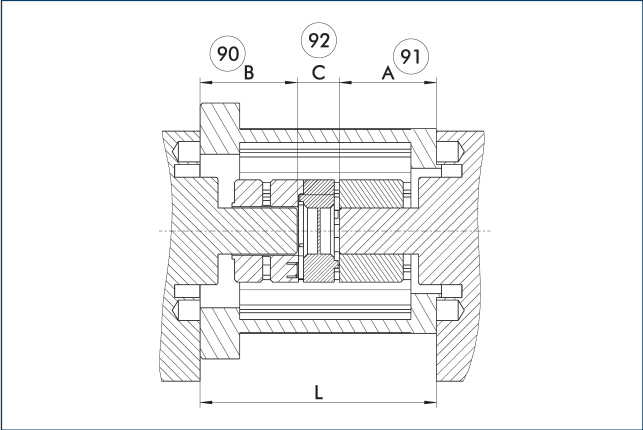
⑨⑩ Dirección de montaje del accionamiento por correa
- ⑨① En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

El accionamiento por correa en ángulo permite ejecutar varias soluciones de accionamiento en espacios reducidos. SCHUNK le ofrece el engranaje angular adecuado para su accionamiento.

Denominación	G	H	I	J	K
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
D 110-C-SSS	195	105	41	45	90

① Relaciones de transmisión posibles: $i = 1:1$, $i = 2:1$ y $i = 3:1$

Diagrama esquemático de la brida de motor

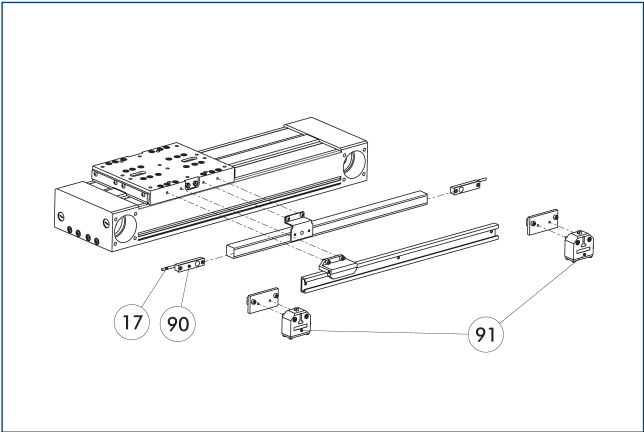


- ⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión

⑨② Longitud de embrague
- ⑨① Longitud del diario de la unidad de accionamiento lineal

En nuestros ejes pueden acoplarse diferentes soluciones de accionamiento. SCHUNK le ofrece la brida de motor y el acoplamiento adecuados para su accionamiento.

Detector de fin de carrera y de referencia



- 17 Salida del cable
- 90 Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia
- 91 Sensor mecánico

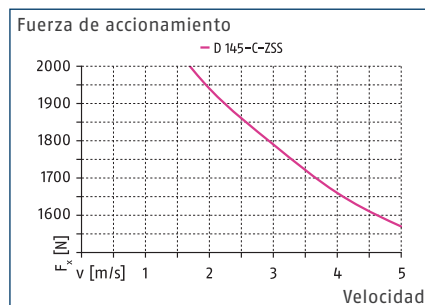
Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detector inductivo de final		
E0-02	0331410	●
E0-10	0331412	
ES-02	0331411	●
ES-10	0331413	
Interruptor final mecánico		
EMB	0331415	●
EMS	0331414	

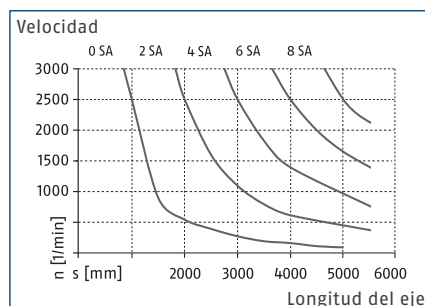
ⓘ Según la aplicación, es posible que varíen las posiciones y las medidas de los detectores de final de carrera, banderines y piezas de montaje. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.



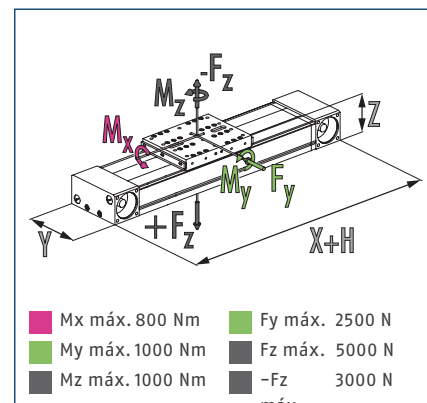
Fuerza de accionamiento máx. (correa dentada)*



Soportes del husillo**



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		D 145-C-ZSS	D 145-C-SSS
Carrera máx. H	[mm]	7760	5300
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	2000	6000
Repetibilidad	[mm]	±0.08	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	8100	5600
Velocidad máx.	[m/s]	5	2.5
Aceleración máx.	[m/s²]	40	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	10.4	10.3
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	1.3	1.5
Peso de la corredera	[kg]	3.9	4.9
Peso neto del carro, largo	[kg]	5.4	6.5
Sistema de guía		Riel guía	Riel guía
Número de guías		2	2
Tamaño de las guías		20	20
Concepto de accionamiento		Transmisión por correa	Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	3	1
Momento de inercia	[kgm²]	0.00285	0.000084
Tipo de correa dentada		60 AT 5-E	
Ruta cruzada por giro	[mm]	150	
Diámetro del husillo	[mm]		20
Paso de husillo	[mm]		5/10/20/50
Velocidad máx. del husillo	[1/min]		3000
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	340 x 145 x 88	300 x 145 x 88

① Tenga en cuenta que las placas de deslizamiento largas y el uso de soportes de husillo (SA) reducen la carrera máxima H.

Los soportes del husillo estándar de SCHUNK con amortiguación de ruido (SAG) reducen la carrera máxima en 10 mm por cada 2 SAG.

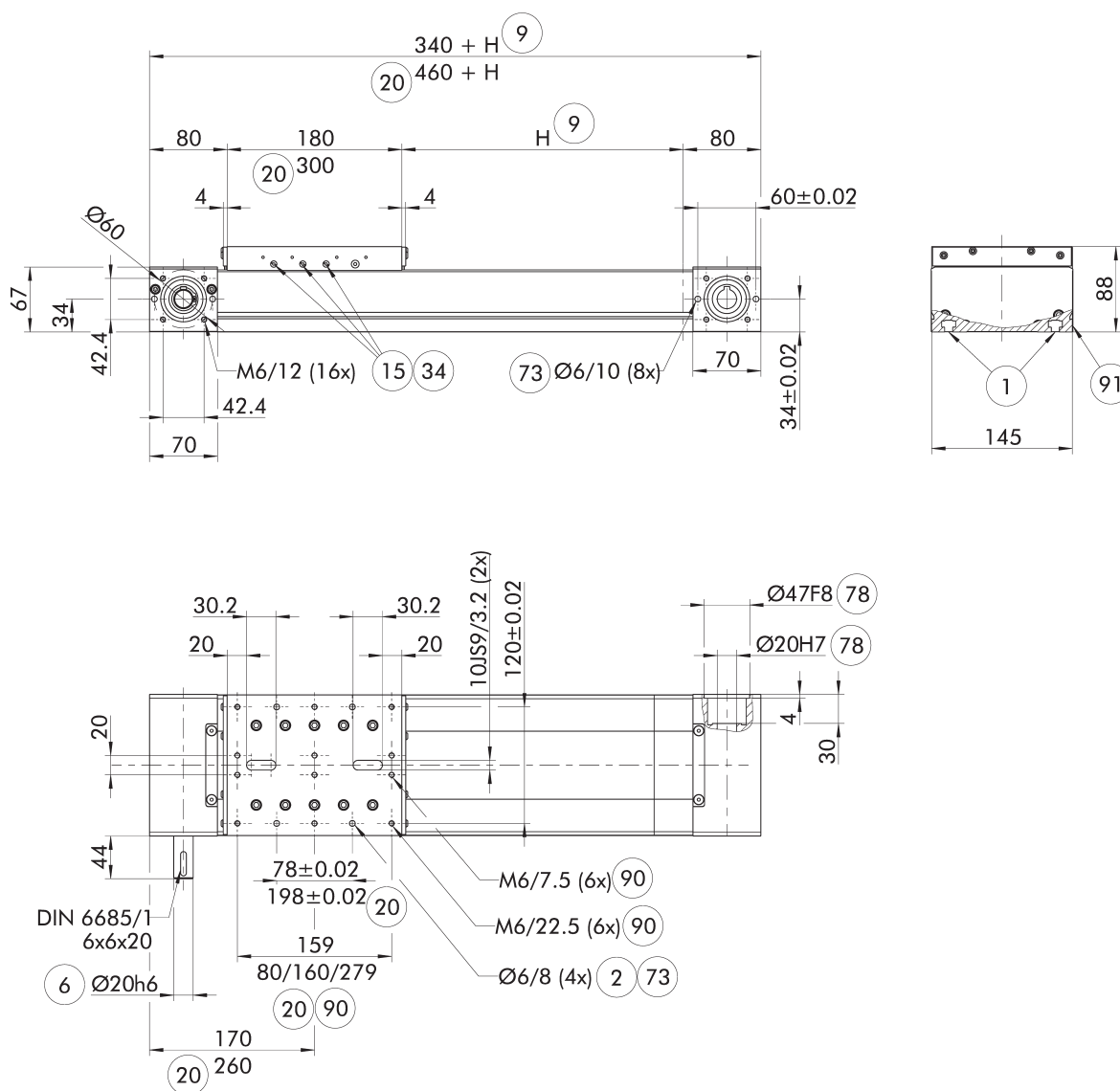
Longitudes totales mayores previa petición. Póngase en contacto con nosotros.

Tenga en cuenta que el momento de inercia de masa de los ejes de husillo hace referencia a un metro.

* Las fuerzas de accionamiento especificadas son valores máximos para módulos con accionamientos de correa dentada a una velocidad dada.

** El diagrama muestra la velocidad de husillo máxima en función de la velocidad de los soportes del husillo (SA) y la longitud total de la unidad.

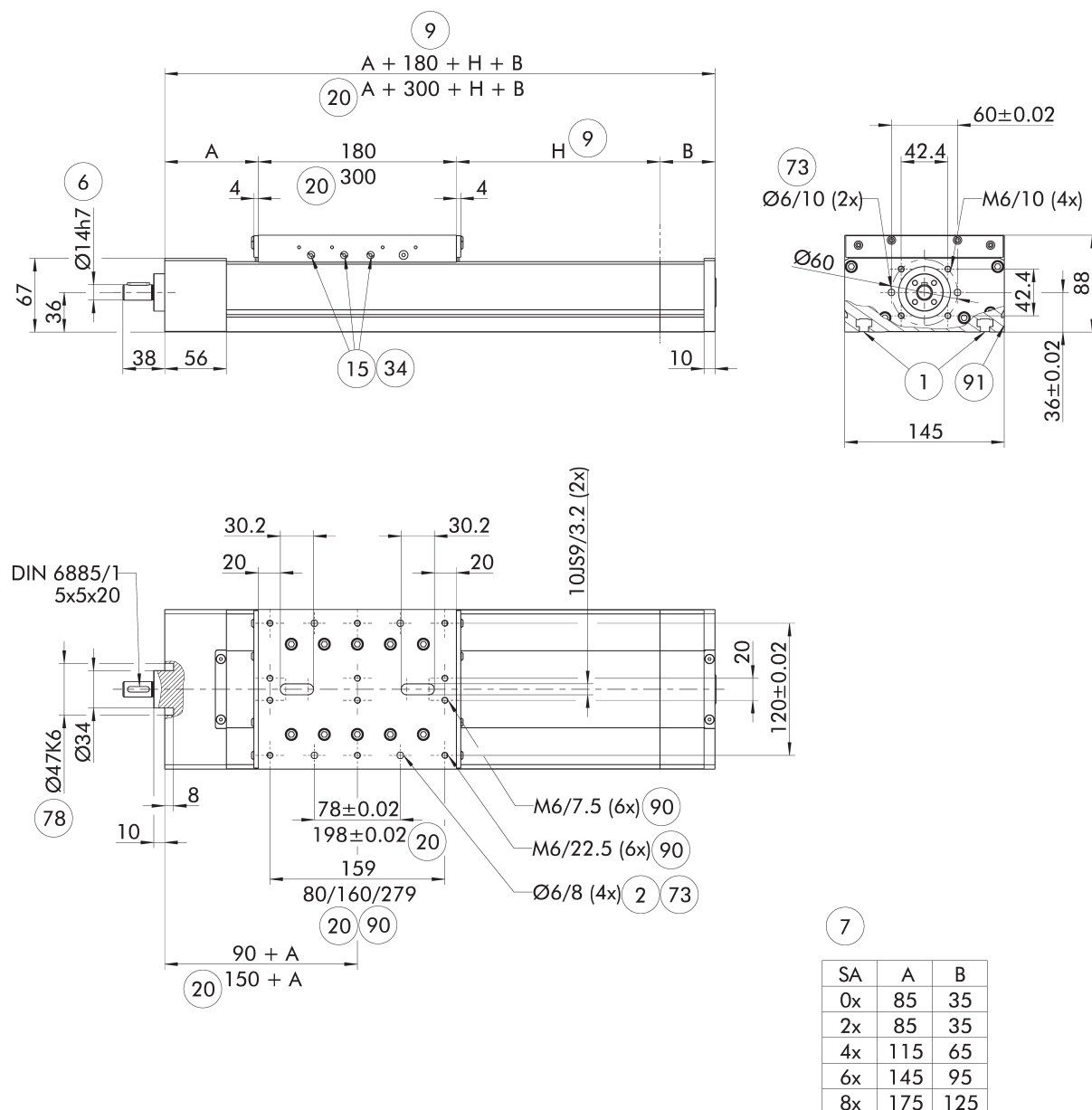
Vista principal C-ZSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | |
|--------------------------------|---|
| ① Conexión de la unidad lineal | ⑦③ Ajuste para pasador de centraje |
| ② Conexión de montaje | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑨⑩ Roscas de atornillado adicionales en caso de una corredera larga |
| ⑨ Carrera nominal | ⑨① Ángulo tope para alinear el eje |
| ⑮ Conexión de lubricación | |
| ⑳ Con placa deslizante larga | |
| ③④ En ambos lados | |

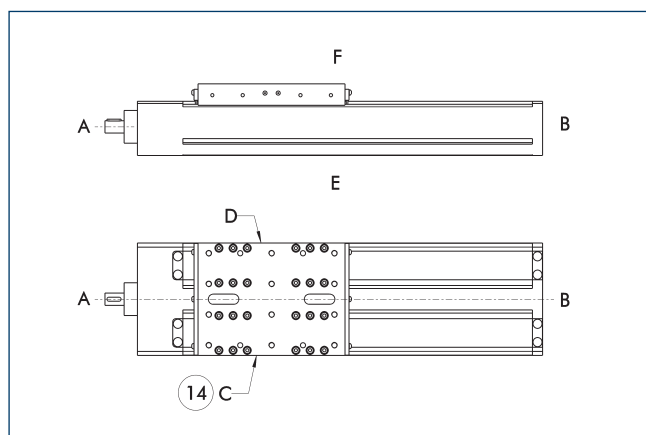
Vista principal C-SSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | |
|---------------------------------|---|
| ① Conexión de la unidad lineal | ③④ En ambos lados |
| ② Conexión de montaje | ⑦③ Ajuste para pasador de centraje |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ⑦ Número de soportes de husillo | ⑨⑩ Roscas de atornillado adicionales en caso de una corredera larga |
| ⑨ Carrera nominal | ⑨① Ángulo tope para alinear el eje |
| ⑮ Conexión de lubricación | |
| ⑳ Con placa deslizante larga | |

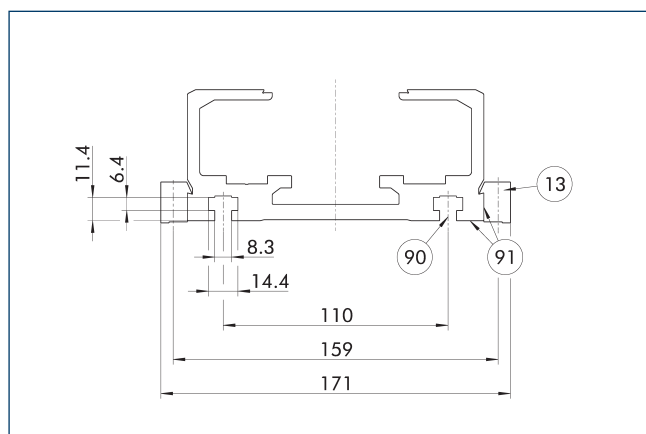
Definición de lado



- 14 Posición estándar del detector de fin de carrera

Este dibujo indica la definición para los lados. Sirve como base para todos los montajes.

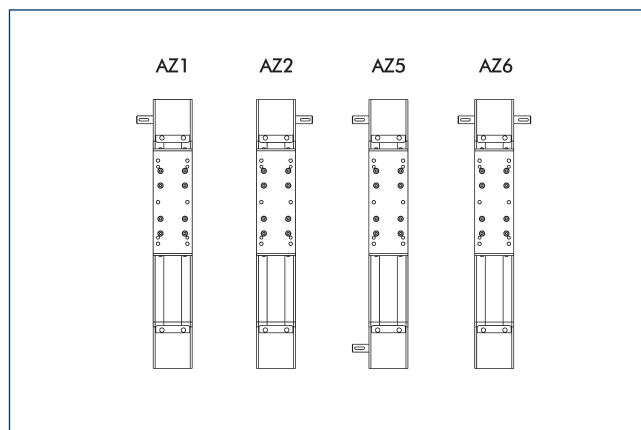
Montaje



- 13 Regleta de fijación
91 Ángulo tope para alinear el eje
90 Tuerca en forma de T, por la base

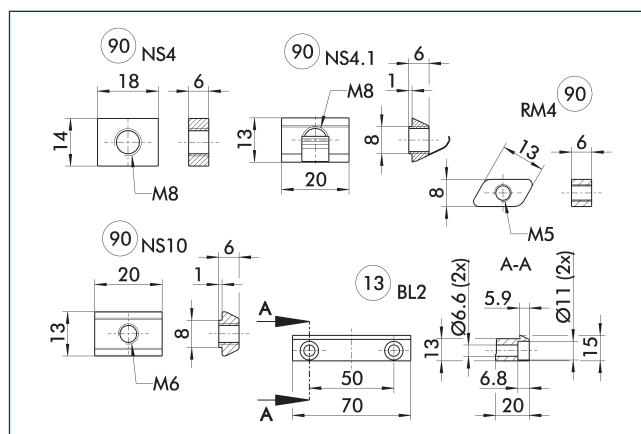
El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Árboles de transmisión en el perfil (accionamiento por piñón y cremallera)



Según la aplicación de ejes, se debe definir la posición del árbol de transmisión, en el texto del pedido. Especialmente, con ejes combinados y sincronizaciones mecánicas, se requieren varios árboles de transmisión.

Elemento de fijación

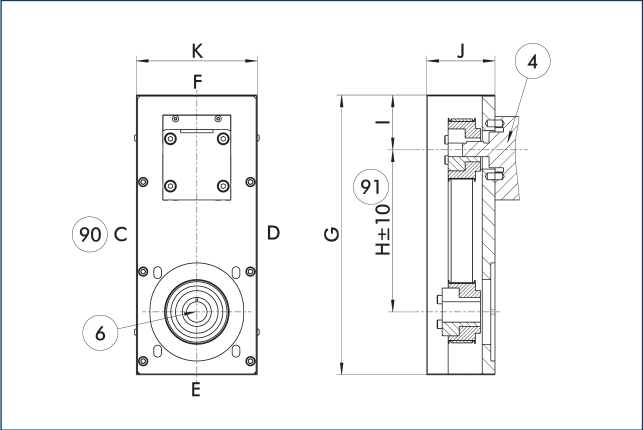


- 13 Regleta de fijación
90 Tuerca en forma de T, por la base

La unidad puede asegurarse opcionalmente mediante tuercas para ranuras en T o con listones de montaje. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Regleta de fijación		
BL2-70x15x20-01	0331401	
Tuercas en forma de T		
NS 10-M6-6	0331422	
NS 4.1-M8-6	0331430	
NS 4-M8-6	0331407	
RM4-M5	0331426	

Transmisión por correa en ángulo



- ④ Unidad lineal

⑥ Conexión de accionamiento

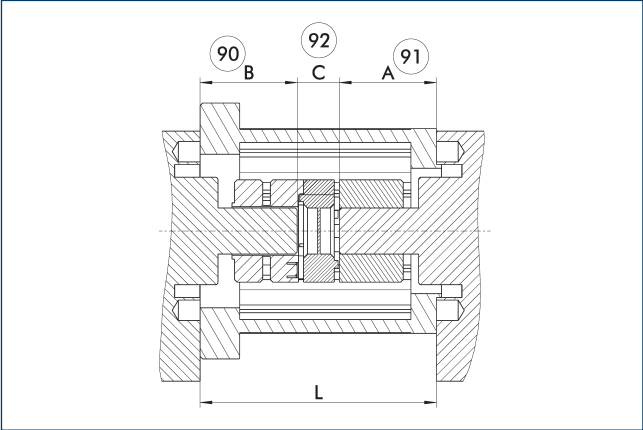
⑨⑩ Dirección de montaje del accionamiento por correa
- ⑨① En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

El accionamiento por correa en ángulo permite ejecutar varias soluciones de accionamiento en espacios reducidos. SCHUNK le ofrece el engranaje angular adecuado para su accionamiento.

Denominación	G	H	I	J	K
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
D 145-C-SSS	238	120	46	52	102

① Relaciones de transmisión posibles: $i = 1:1$, $i = 2:1$ y $i = 3:1$

Diagrama esquemático de la brida de motor

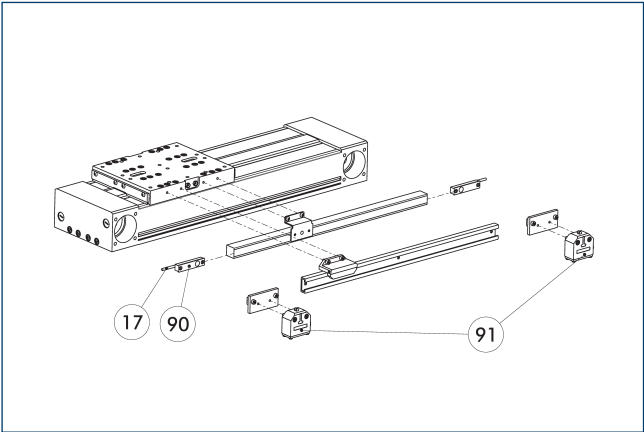


- ⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión

⑨② Longitud de embrague
- ⑨① Longitud del diario de la unidad de accionamiento lineal

En nuestros ejes pueden acoplarse diferentes soluciones de accionamiento. SCHUNK le ofrece la brida de motor y el acoplamiento adecuados para su accionamiento.

Detector de fin de carrera y de referencia



- 17 Salida del cable
- 90 Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia
- 91 Sensor mecánico

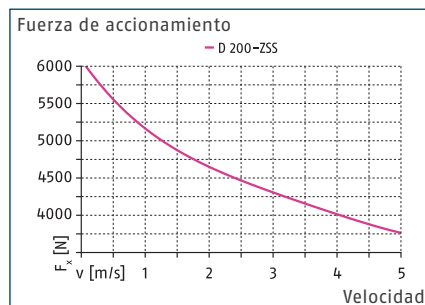
Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detector inductivo de final		
E0-02	0331410	●
E0-10	0331412	
ES-02	0331411	●
ES-10	0331413	
Interruptor final mecánico		
EMB	0331415	●
EMS	0331414	

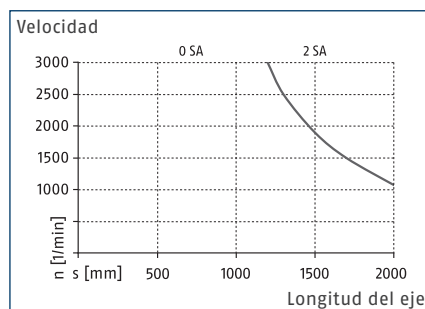
ⓘ Según la aplicación, es posible que varíen las posiciones y las medidas de los detectores de final de carrera, banderines y piezas de montaje. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.



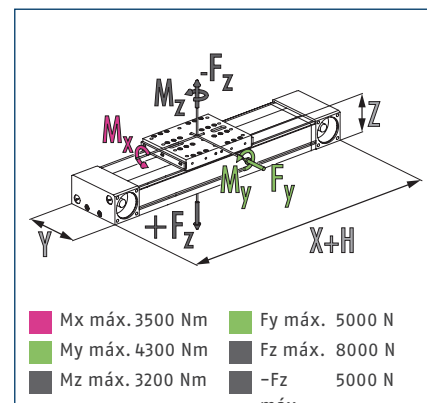
Fuerza de accionamiento máx. (correa dentada)*



Soportes del husillo**



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

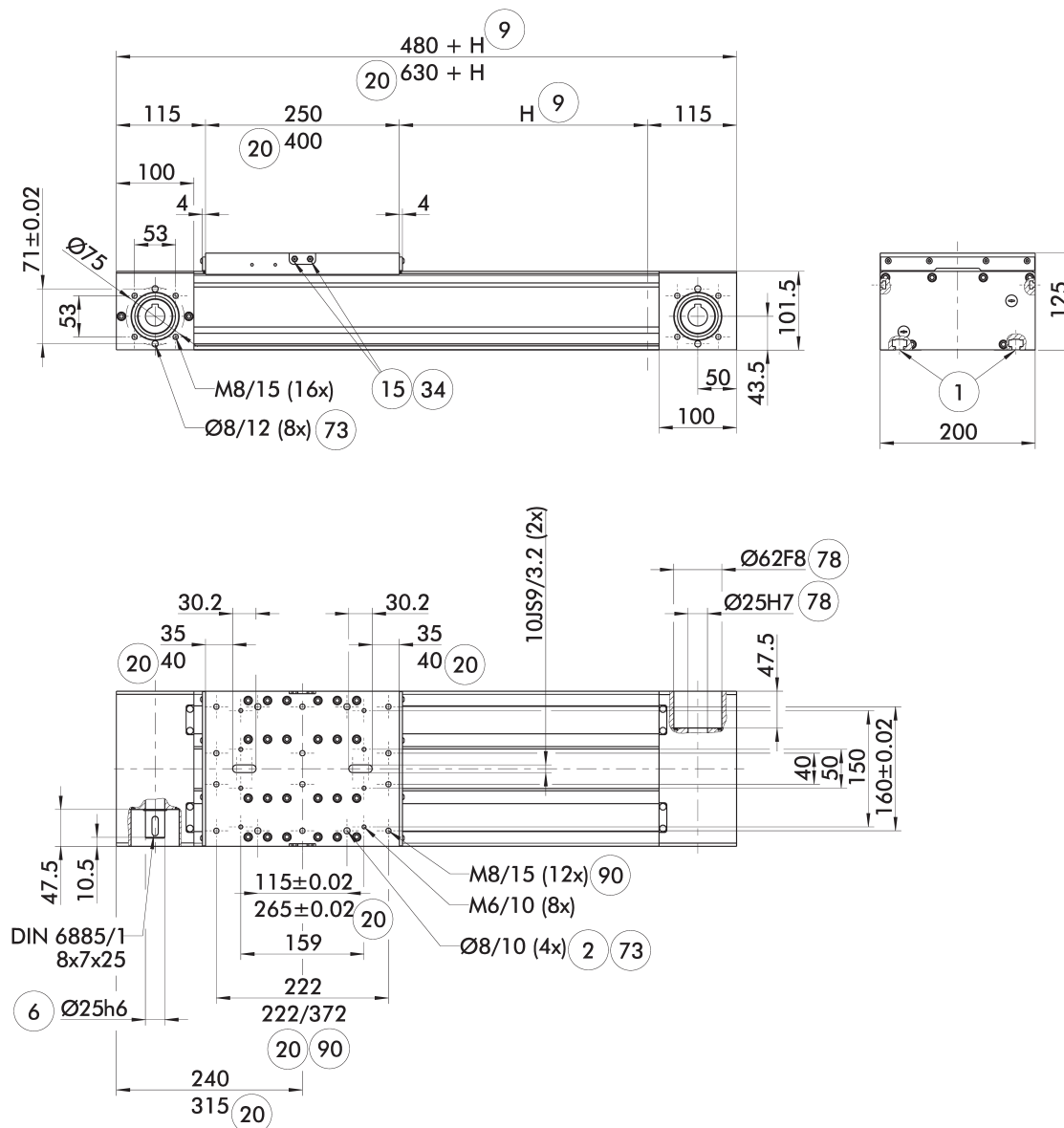
Denominación		D 200-ZSS	D 200-SSS
Carrera máx. H	[mm]	1520	1620
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	6000	10000
Repetibilidad	[mm]	±0.08	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	2000	2000
Velocidad máx.	[m/s]	5	3
Aceleración máx.	[m/s ²]	60	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	25	22
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	2	2.6
Peso de la corredera	[kg]	8.2	8.4
Peso neto del carro, largo	[kg]	10.5	11
Sistema de guía		Riel guía	Riel guía
Número de guías		2	2
Tamaño de las guías		25	25
Concepto de accionamiento		Transmisión por correa	Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	6.8	2.8
Momento de inercia	[kgm ²]	0.012	0.000639
Tipo de correa dentada		75 AT 10	
Ruta cruzada por giro	[mm]	220	
Diámetro del husillo	[mm]		32
Paso de husillo	[mm]		5/10/20/40/60
Velocidad máx. del husillo	[1/min]		3000
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	480 x 200 x 125	380 x 200 x 125

① Tenga en cuenta que el momento de inercia de masa de los ejes de husillo hace referencia a un metro.

* Las fuerzas de accionamiento especificadas son valores máximos para módulos con accionamientos de correa dentada a una velocidad dada.

** El diagrama muestra la velocidad de husillo máxima en función de la velocidad de los soportes del husillo (SA) y la longitud total de la unidad.

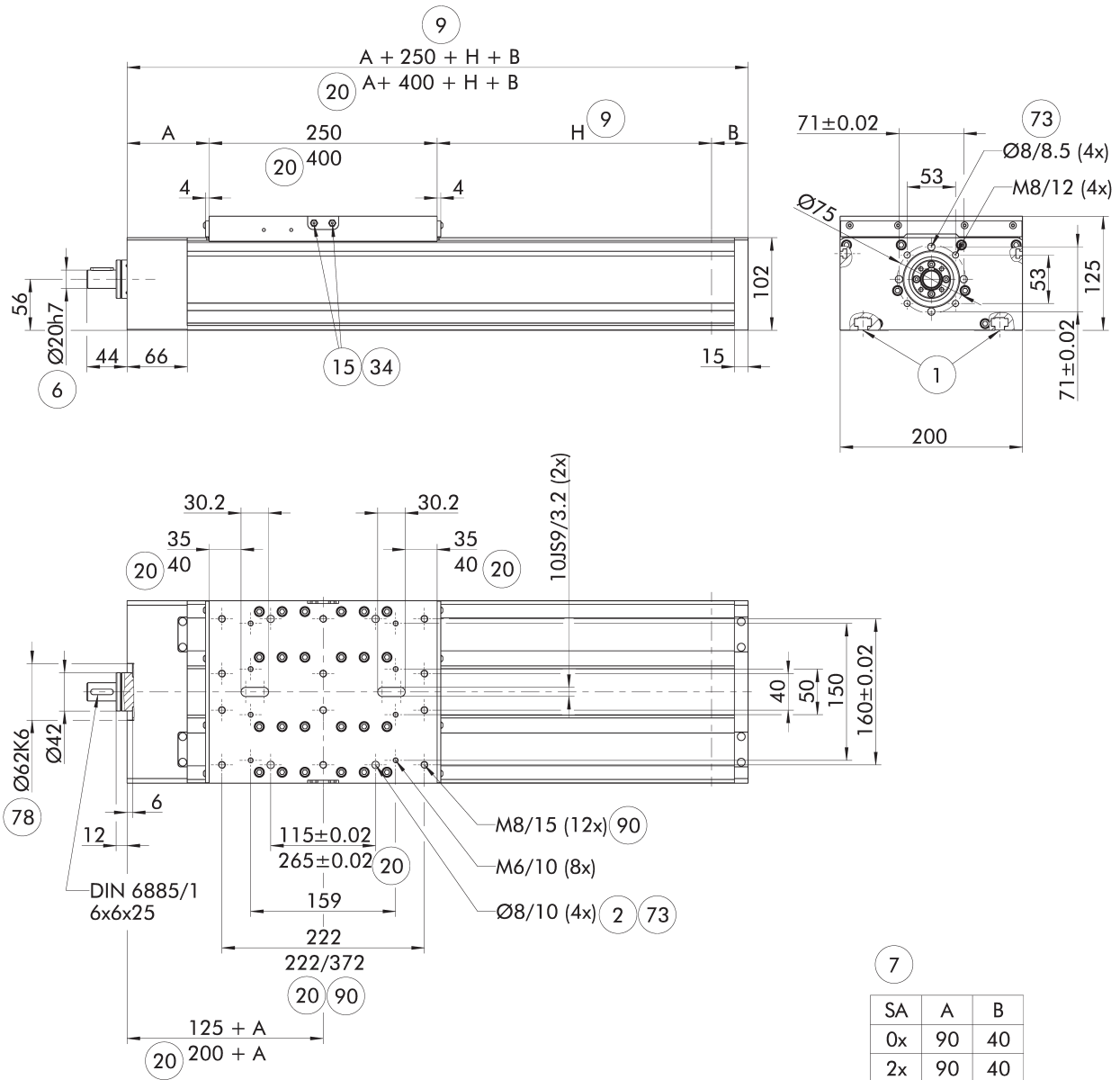
Vista principal ZSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | |
|--------------------------------|---|
| ① Conexión de la unidad lineal | ③④ En ambos lados |
| ② Conexión de montaje | ⑦③ Ajuste para pasador de centrado |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑦⑧ Ajuste para el centrado |
| ⑨ Carrera nominal | ⑨⑩ Roscas de atornillado adicionales en caso de una corredera larga |
| ⑮ Conexión de lubricación | |
| ②⑩ Con placa deslizante larga | |

Vista principal SSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

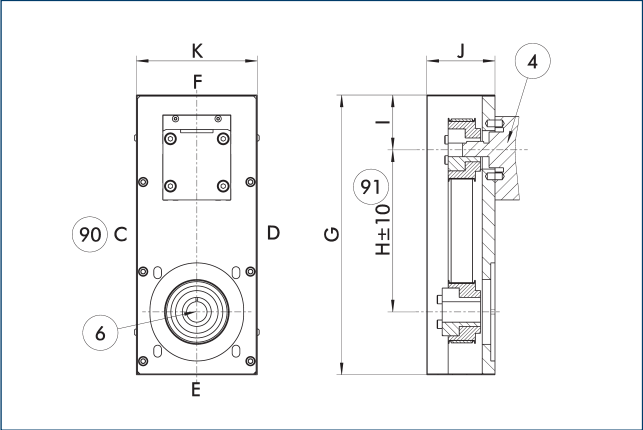
- | | |
|---------------------------------|---|
| ① Conexión de la unidad lineal | ③4 En ambos lados |
| ② Conexión de montaje | ⑦3 Ajuste para pasador de centraje |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑦8 Ajuste para el centraje |
| ⑦ Número de soportes de husillo | ⑨0 Roscas de atornillado adicionales en caso de una corredera larga |
| ⑨ Carrera nominal | |
| ⑮1 Conexión de lubricación | |
| ⑳2 Con placa deslizante larga | |

Technical drawing of a mechanical part, likely a valve or pump component, showing a cross-section with dimensions in millimeters. The drawing includes a central vertical section and a side view. Dimensions are provided for various features:

- Overall width: 244
- Overall height: 84
- Internal diameters and lengths: 7.3, 4.3, 10.2, 5.2, 11.1, 4.7, 8.2, 14.5, 25.7, 10.4, 18.6, 150, 222.
- Callouts: 90, 91, 92, 93, 13.

-

Transmisión por correa en ángulo



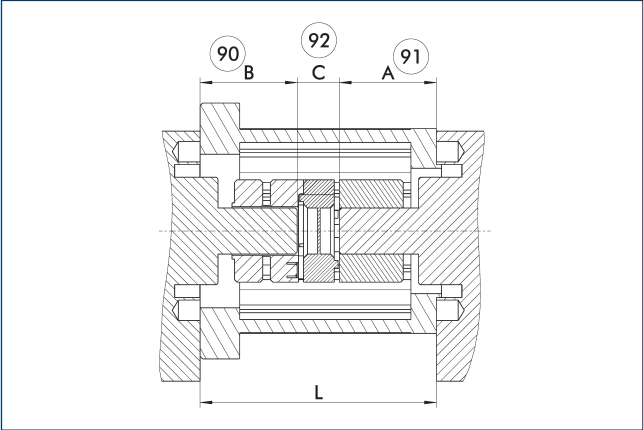
- ④ Unidad lineal
- ⑥ Conexión de accionamiento
- ⑨⑩ Dirección de montaje del accionamiento por correa
- ⑨① En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

El accionamiento por correa en ángulo permite ejecutar varias soluciones de accionamiento en espacios reducidos. SCHUNK le ofrece el engranaje angular adecuado para su accionamiento.

Denominación	G	H	I	J	K
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
D 200-SSS	328	190	64	80	142

① Relaciones de transmisión posibles: $i = 1:1$, $i = 2:1$ y $i = 3:1$

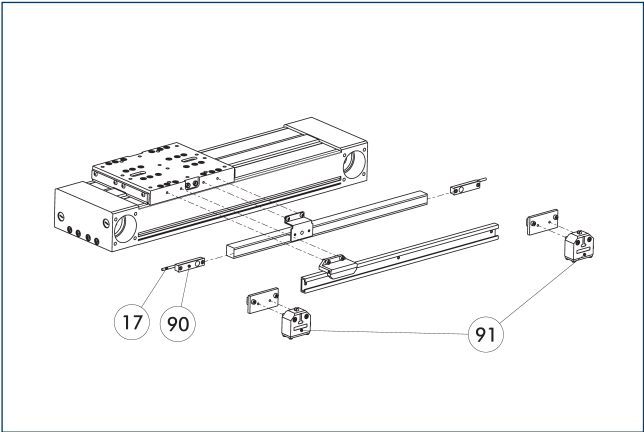
Diagrama esquemático de la brida de motor



- ⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión
- ⑨① Longitud del diario de la unidad de accionamiento lineal
- ⑨② Longitud de embrague

En nuestros ejes pueden acoplarse diferentes soluciones de accionamiento. SCHUNK le ofrece la brida de motor y el acoplamiento adecuados para su accionamiento.

Detector de fin de carrera y de referencia



- 17 Salida del cable
- 90 Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia
- 91 Sensor mecánico

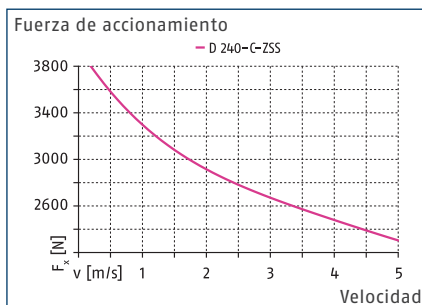
Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detector inductivo de final		
E0-02	0331410	●
E0-10	0331412	
ES-02	0331411	●
ES-10	0331413	
Interruptor final mecánico		
EMB	0331415	●
EMS	0331414	

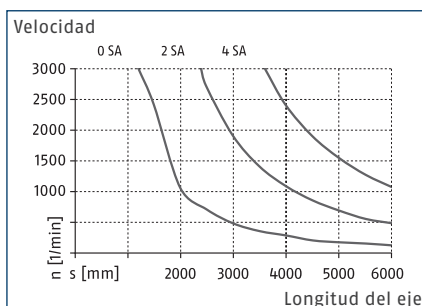
ⓘ Según la aplicación, es posible que varíen las posiciones y las medidas de los detectores de final de carrera, banderines y piezas de montaje. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.



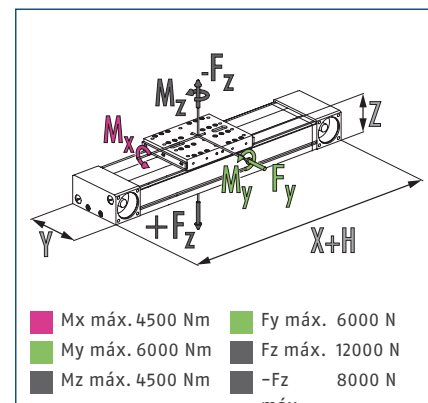
Fuerza de accionamiento máx. (correa dentada)*



Soportes del husillo**



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		D 240-C-ZSS	D 240-C-SSS
Carrera máx. H	[mm]	7540	5200
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	3800	12000
Repetibilidad	[mm]	±0.08	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	8000	5600
Velocidad máx.	[m/s]	5	3
Aceleración máx.	[m/s²]	60	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	25.5	24.2
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	2.75	3.25
Peso de la corredera	[kg]	9.8	10.2
Peso neto del carro, largo	[kg]	14	14.6
Sistema de guía		Riel guía	Riel guía
Número de guías		2	2
Tamaño de las guías		25	25
Concepto de accionamiento		Transmisión por correa	Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	5.5	2.8
Momento de inercia	[kgm²]	0.026	0.000639
Tipo de correa dentada		60 ATL 10	
Ruta cruzada por giro	[mm]	180	
Diámetro del husillo	[mm]		32
Paso de husillo	[mm]		5/10/20/40/60
Velocidad máx. del husillo	[1/min]		3000
Dimensiones X x Y x Z	[mm]	460 x 240 x 110	400 x 240 x 110

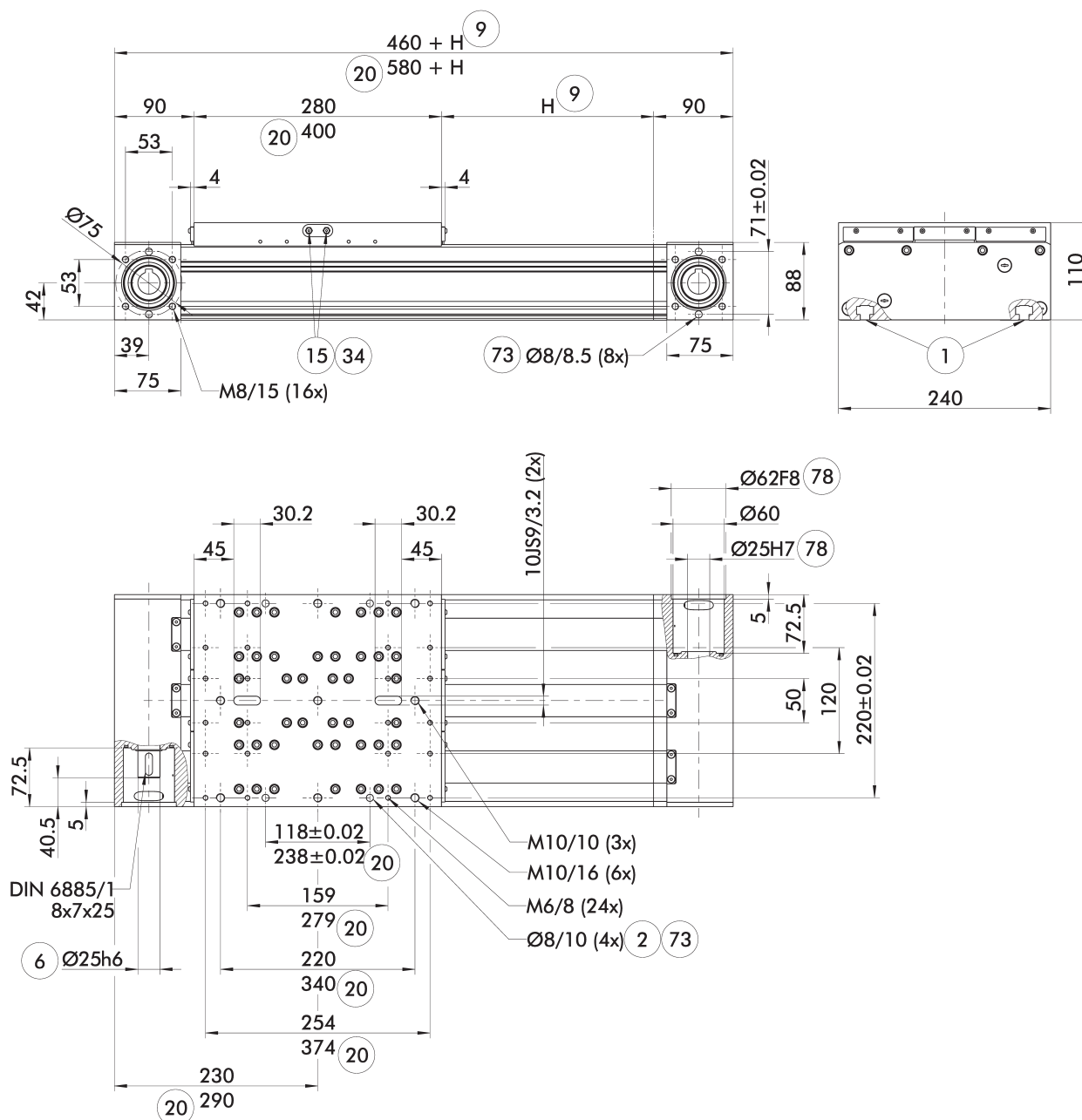
① Tenga en cuenta que las placas de deslizamiento largas reducen la carrera máxima H.

Tenga en cuenta que el momento de inercia de masa de los ejes de husillo hace referencia a un metro.

* Las fuerzas de accionamiento especificadas son valores máximos para módulos con accionamientos de correa dentada a una velocidad dada.

** El diagrama muestra la velocidad de husillo máxima en función de la velocidad de los soportes del husillo (SA) y la longitud total de la unidad.

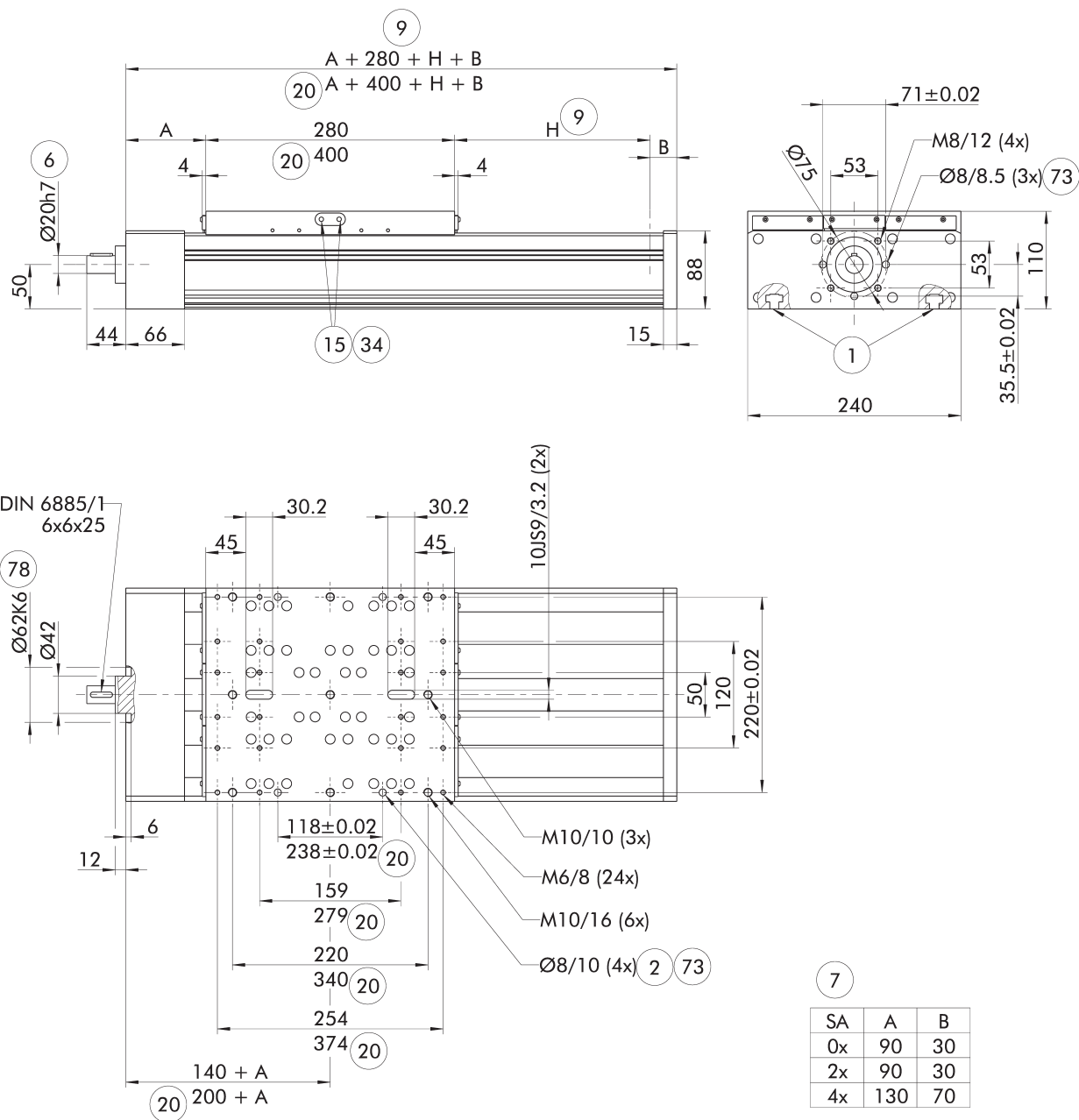
Vista principal C-ZSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- | | |
|--------------------------------|------------------------------------|
| ① Conexión de la unidad lineal | ②① Con placa deslizante larga |
| ② Conexión de montaje | ③④ En ambos lados |
| ⑥ Conexión de accionamiento | ⑦③ Ajuste para pasador de centraje |
| ⑨ Carrera nominal | ⑦⑧ Ajuste para el centraje |
| ⑮ Conexión de lubricación | |

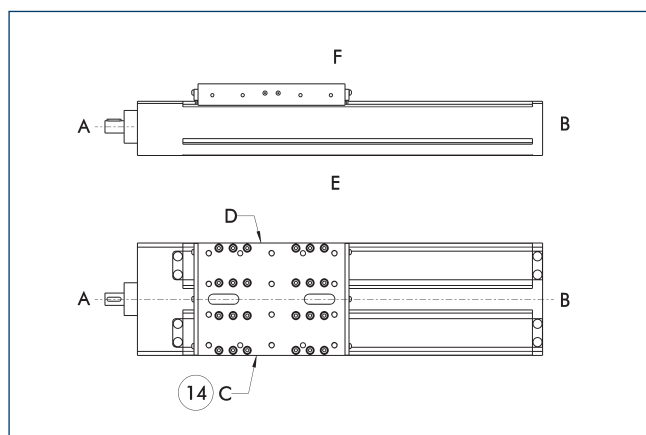
Vista principal C-SSS



El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- 1 Conexión de la unidad lineal
- 2 Conexión de montaje
- 6 Conexión de accionamiento
- 7 Número de soportes de husillo
- 9 Carrera nominal
- 15 Conexión de lubricación
- 20 Con placa deslizante larga
- 34 En ambos lados
- 73 Ajuste para pasador de centrado
- 78 Ajuste para el centrado

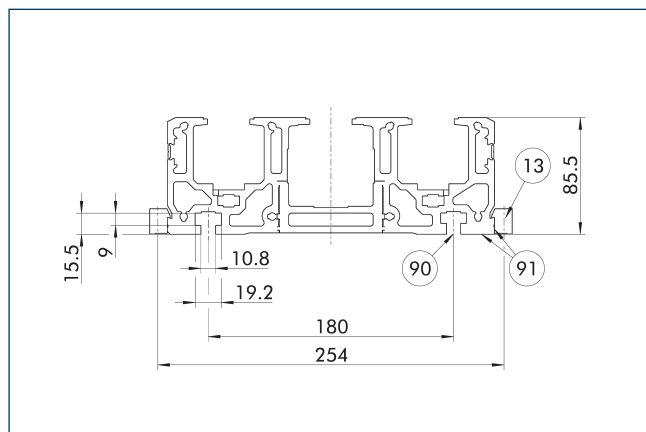
Definición de lado



- 14 Posición estándar del detector de fin de carrera

Este dibujo indica la definición para los lados. Sirve como base para todos los montajes.

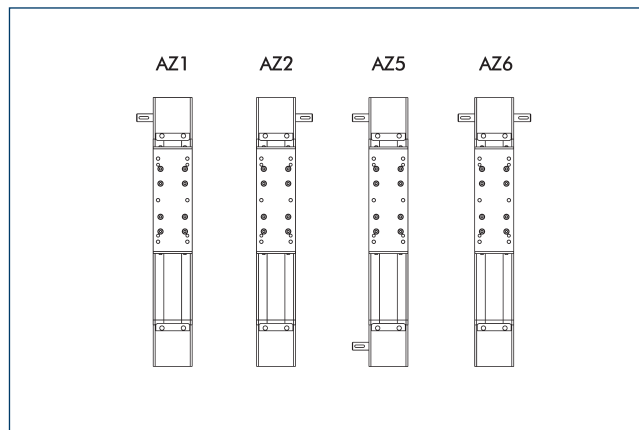
Montaje



- 13 Regleta de fijación
90 Tuerca en forma de T, por la base
91 Ángulo tope para alinear el eje

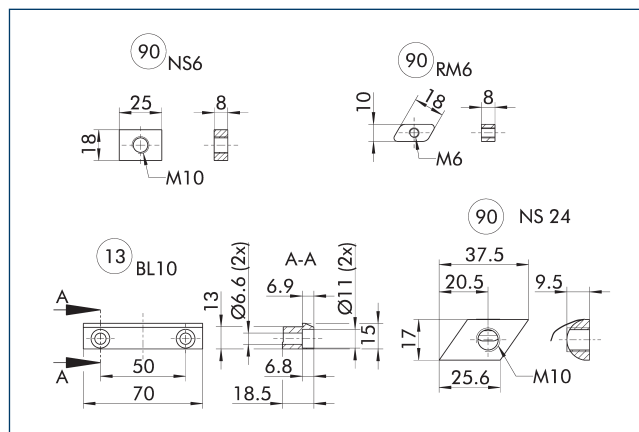
El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Árboles de transmisión en el perfil (accionamiento por piñón y cremallera)



Según la aplicación de ejes, se debe definir la posición del árbol de transmisión, en el texto del pedido. Especialmente, con ejes combinados y sincronizaciones mecánicas, se requieren varios árboles de transmisión.

Elementos de montaje de versión C

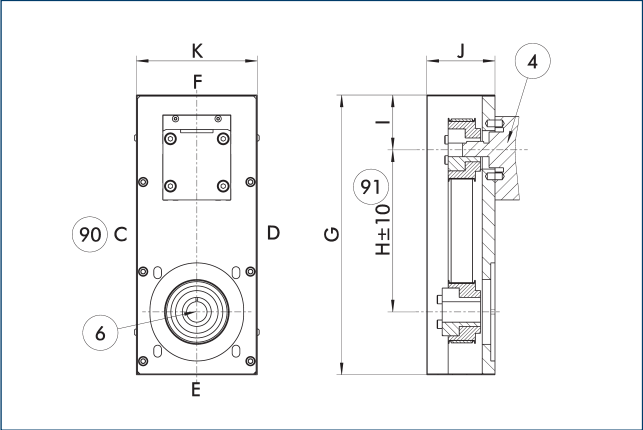


- 13 Regleta de fijación
90 Tuerca en forma de T, por la base
91 Tuerca en forma de T lateral

La unidad puede asegurarse opcionalmente mediante tuercas para ranuras en T o con listones de montaje. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Regleta de fijación		
BL10-70x15x18,5-01	0331399	
Tuercas en forma de T		
NS 24-M10	1516296	
NS 6-M10	0331409	
RM6-M6	0331427	

Transmisión por correa en ángulo



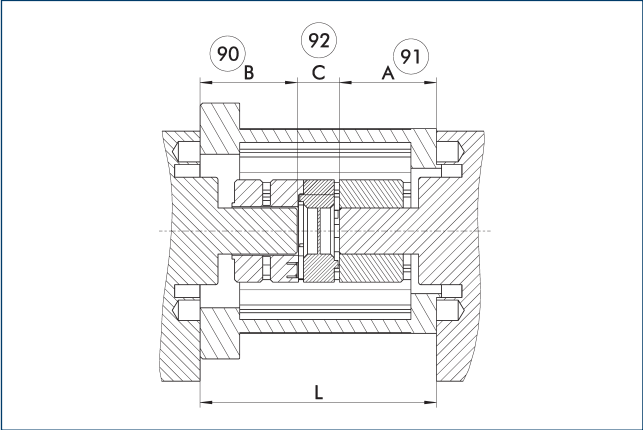
- ④ Unidad lineal
- ⑥ Conexión de accionamiento
- ⑨⑩ Dirección de montaje del accionamiento por correa
- ⑨① En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

El accionamiento por correa en ángulo permite ejecutar varias soluciones de accionamiento en espacios reducidos. SCHUNK le ofrece el engranaje angular adecuado para su accionamiento.

Denominación	G	H	I	J	K
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
D 240-C-SSS	328	190	64	80	142

① Relaciones de transmisión posibles: $i = 1:1$, $i = 2:1$ y $i = 3:1$

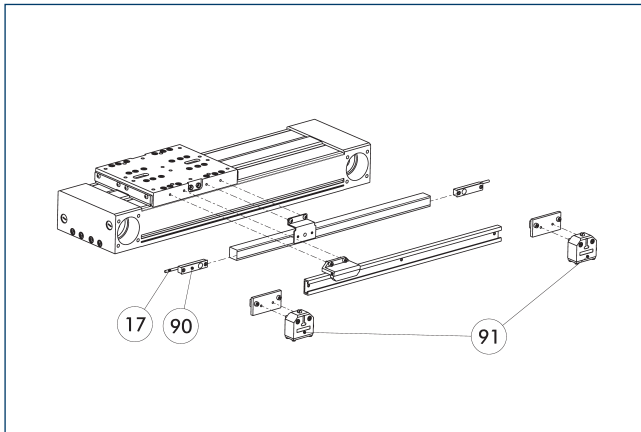
Diagrama esquemático de la brida de motor



- ⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión
- ⑨① Longitud del diario de la unidad de accionamiento lineal
- ⑨② Longitud de embrague

En nuestros ejes pueden acoplarse diferentes soluciones de accionamiento. SCHUNK le ofrece la brida de motor y el acoplamiento adecuados para su accionamiento.

Detector de fin de carrera y de referencia



- 17 Salida del cable
 90 Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia
 91 Sensor mecánico

Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

Denominación	ID	Normalmente en combinación
Detector inductivo de final		
E0-02	0331410	●
E0-10	0331412	
ES-02	0331411	●
ES-10	0331413	
Interruptor final mecánico		
EMB	0331415	●
EMS	0331414	

- ⓘ Según la aplicación, es posible que varíen las posiciones y las medidas de los detectores de final de carrera, banderines y piezas de montaje. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.



SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik

Bahnhofstr. 106 - 134
D-74348 Lauffen/Neckar
Tel. +49-7133-103-0
Fax +49-7133-103-2399
info@de.schunk.com
schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

