



Superior Clamping and Gripping



Hoja de datos del producto

Mesa lineal Alpha

Plano. Resistente. Preciso.

Mesa lineal Alpha

Mesa lineal plana con accionamiento de husillo y carril guía con perfil doble

Campo de aplicación

Módulo lineal universal con accionamiento de husillo para el posicionamiento preciso con una fuerza elevada.



Ventajas y beneficios

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

Carril guía con perfil doble para carga de momentos y fuerza elevada

Diseño extremadamente plano para reducir los contornos perturbantes

Cubierta de fuelles integrada para uso universal y una larga vida útil

Ángulo tope mecanizado para una alineación y una sujeción de precisión



Tamaños
Cantidad: 4



Carrera máx.
971 .. 2224 mm



Fuerza de acciona-
miento máx.
4000 .. 18000 N



Repetibilidad
 ± 0.03 mm

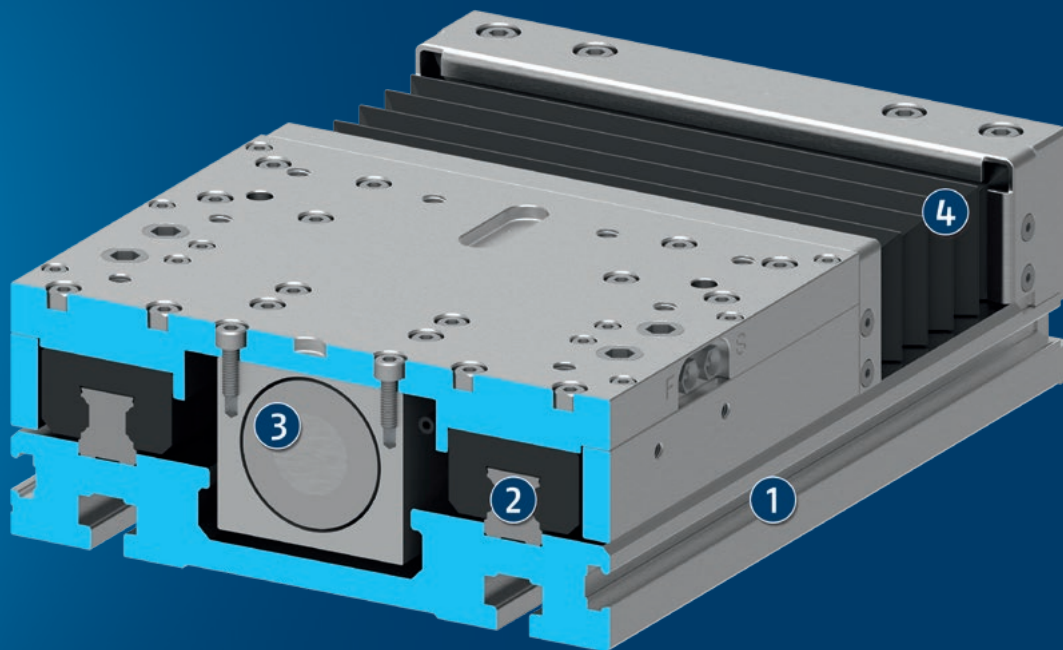


Velocidad máx.
2 .. 2.5 m/s

Descripción de funcionamiento

La corredera se acciona a través de un husillo de bola roscada y se conduce de forma precisa mediante una carril guía perfilado (doble). Los fuelles cubren el husillo y la guía. El servomotor se conecta con el perfil mediante el

árbol de transmisión.

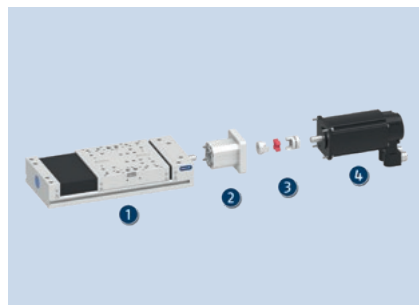


- ① **Perfil de aluminio**
silenciosa, para carreras largas Óptimo para el montaje en mesa
- ② **Perfil guía**
para una exactitud de posicionamiento y momentos de carga máximos

- ③ **Husillo**
Transformación del movimiento rotatorio en un movimiento lineal
- ④ **Cubierta de fuelles**
para proteger la guía de la suciedad

Descripción detallada del funcionamiento

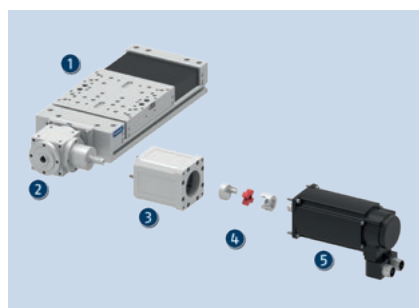
Eje de husillo con motor montado axialmente



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

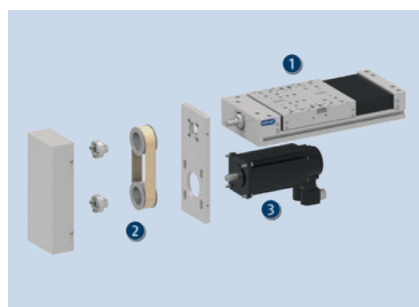
Eje de husillo con motor montado en ángulo recto



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

Ejemplo de pedido

A - 20-B-225 - SSS - M - 2505 - 1000 - 1660 - FB - 2EMS - 0

Series de productos A = Alpha

Tamaño (tipo)

Accionamiento

S = husillo

Sistema de guía

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

Cubierta

FB = Fuelle

Accesorios

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

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)

Información general sobre la serie

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

Perfil: Perfil de aluminio extruido

Carro: Carro de aluminio con fuelle

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

Garantía: 24 meses

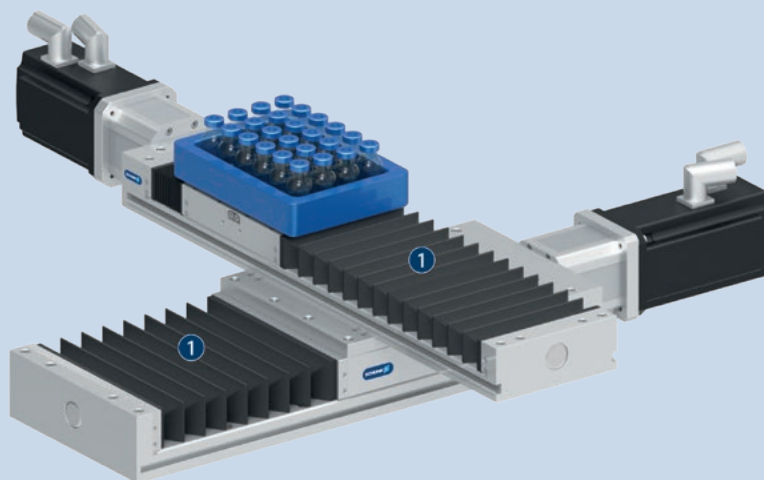
Condiciones ambientales: Los módulos se han diseñado principalmente para su uso en condiciones ambientales limpias. Tenga en cuenta que, la vida útil de los módulos puede acortarse debido al uso en condiciones ambientales difíciles y que SCHUNK, no asume ninguna clase de garantías. Si necesita ayuda,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

Mesa X/Y motorizada para la paletización de unidades de embalaje pequeñas.

❶ Mesa lineal Alpha

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



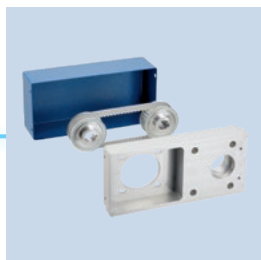
Módulo giratorio universal



Pinza universal



Cabezal rotatorio universal



Transmisión por correa en ángulo



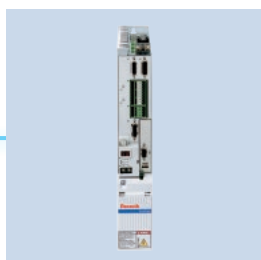
Detectores de proximidad inductivos



Accionamiento



Pórtico



Controlador de accionamiento

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

Opciones e información especial

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.

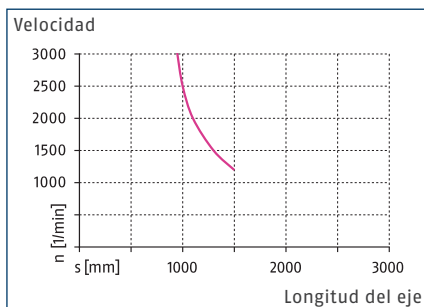
Integración simple: Gracias a la posibilidad de conectar un servomotor convencional, se asegura una integración sencilla en el sistema de control.

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.

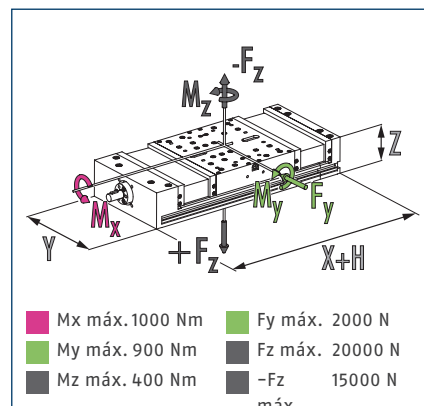


Velocidad máx. del husillo



❶ El diagrama muestra la velocidad máxima del husillo en función de la longitud total de la unidad.

Dimensiones y cargas máximas



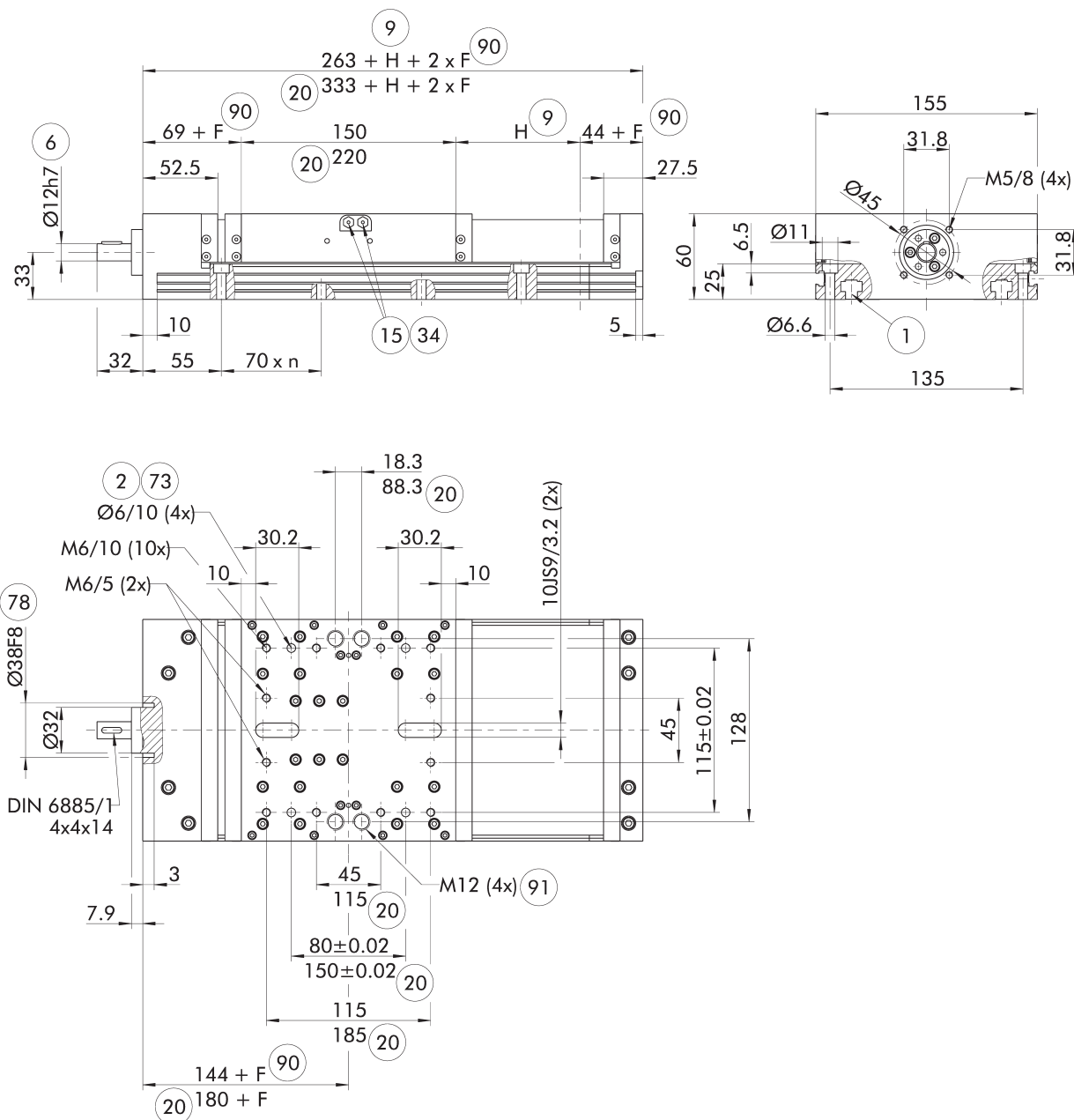
❶ Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		A 15-B-155
Carrera máx. H	[mm]	971
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	4000
Repetibilidad	[mm]	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	1500
Velocidad máx.	[m/s]	2.5
Aceleración máx.	[m/s²]	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	7.8
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	0.95
Peso de la corredera	[kg]	2.8
Peso neto del carro, largo	[kg]	4.1
Sistema de guía		Riel guía
Número de guías		2
Tamaño de las guías		15
Concepto de accionamiento		Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	0.35
Momento de inercia	[kgm²]	0.000084
Diámetro del husillo	[mm]	20
Paso de husillo	[mm]	5/10/20/50
Velocidad máx. del husillo	[1/min]	3000

❶ 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.

Vista principal

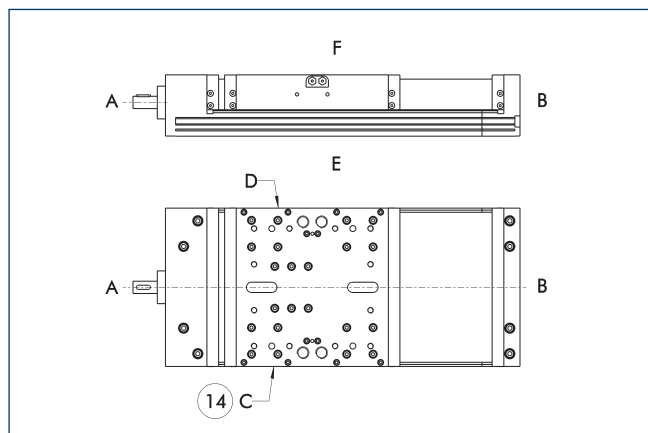


El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

- ① Número de pliegues = carrera útil H/22 [redondeado al número entero];
F = (número de pliegues x 3) - 2

- | | |
|--------------------------------|---|
| 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 |
| ⑨ Carrera nominal | ⑨0 Longitud del fuelle bloque |
| ⑮ Conexión de lubricación | ⑨1 Paso de orificios internos de montaje para carreras cortas |
| ⑳ Con placa deslizante larga | |

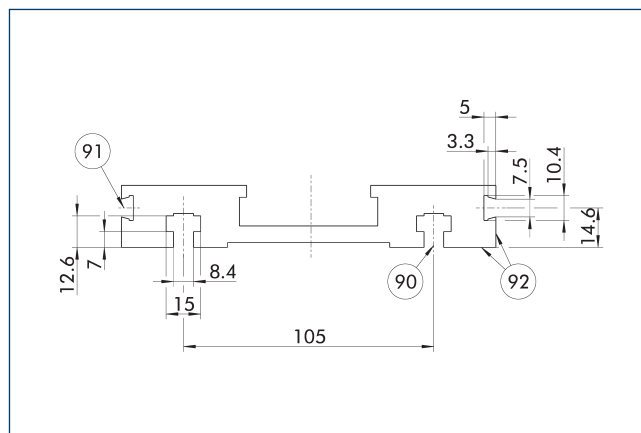
Definición de lado



- ⑭ Posición estándar del detector de fin de carrera

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

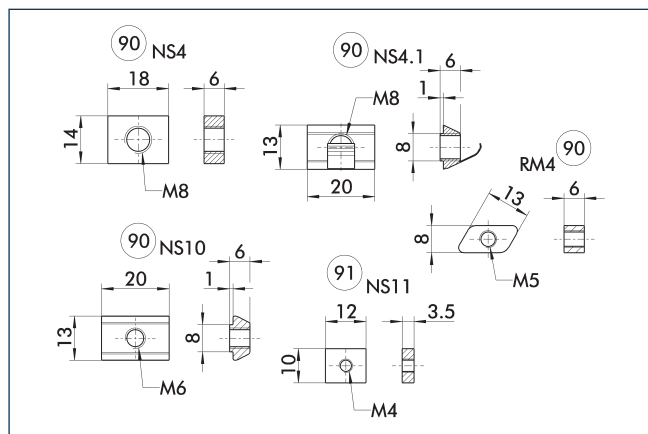
Montaje



- ⑨⑩ Tuerca en forma de T, por la base
⑨① Tuerca en forma de T lateral
⑨② Ángulo tope para alinear el eje

El perfil, puede fijarse usando tuercas T.

Elemento de fijación

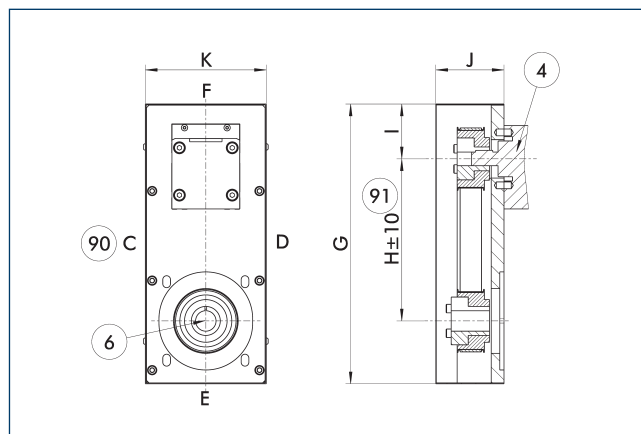


- ⑨⑩ Tuerca en forma de T, por la base
⑨① Tuerca en forma de T lateral

La unidad se puede fijar en su posición utilizando tuercas para ranuras en T. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Tuercas en forma de T		
NS 10-M6-6	0331422	
NS 11-M4	0331429	
NS 4.1-M8-6	0331430	
NS 4-M8-6	0331407	
RM4-M5	0331426	

Transmisión por correa en ángulo



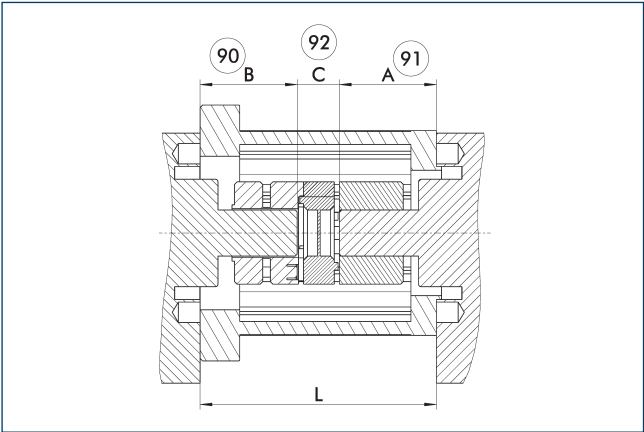
- ④ Unidad lineal
⑥ Conexión de accionamiento
⑨⑩ Dirección de montaje del accionamiento por correa
⑨① En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

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]
A 15-B-155	238	120	46	52	102

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

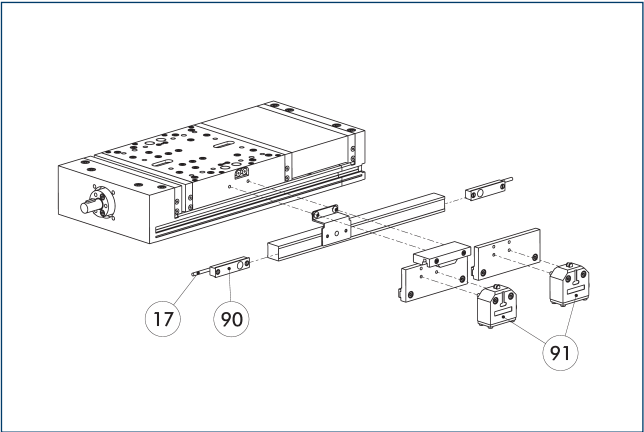
Diagrama esquemático de la brida de motor



- ⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión
- 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
- ⑨② Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia
- ⑨① Sensor mecánico

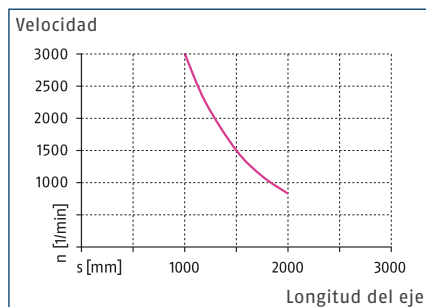
Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

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	

- ① 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.

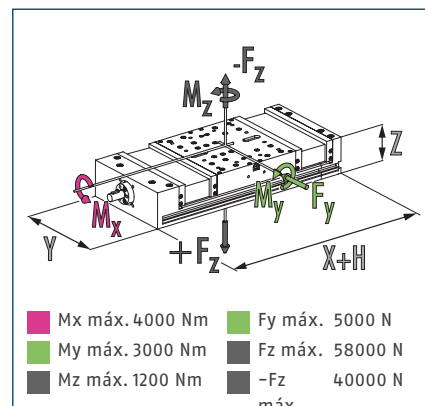


Velocidad máx. del husillo



❶ El diagrama muestra la velocidad máxima del husillo en función de la longitud total de la unidad.

Dimensiones y cargas máximas



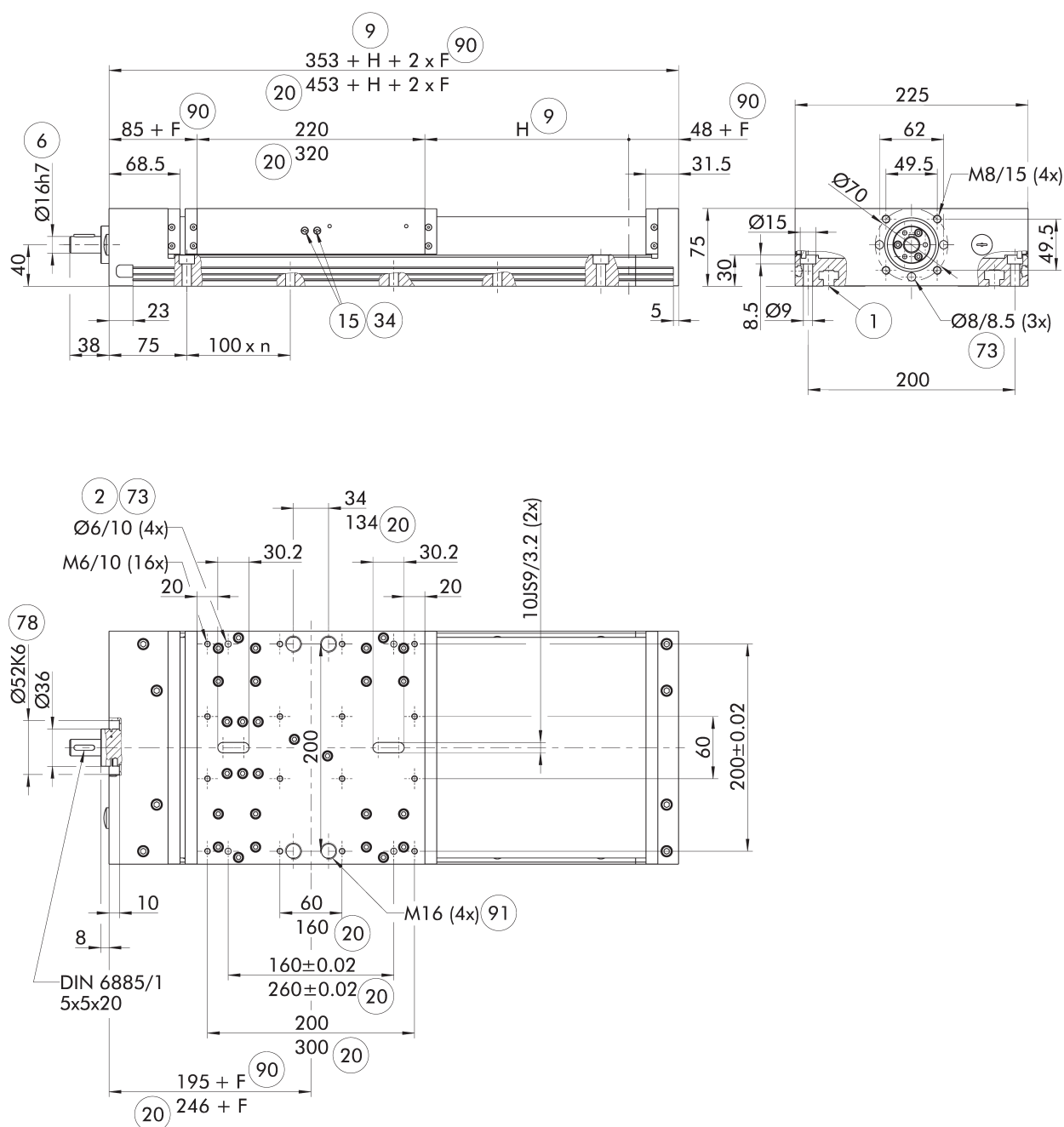
❶ Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		A 20-B-225
Carrera máx. H	[mm]	1387
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	6000
Repetibilidad	[mm]	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	2000
Velocidad máx.	[m/s]	2.5
Aceleración máx.	[m/s²]	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	17.6
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	2.7
Peso de la corredera	[kg]	6.2
Peso neto del carro, largo	[kg]	9
Sistema de guía		Riel guía
Número de guías		2
Tamaño de las guías		20
Concepto de accionamiento		Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	1.2
Momento de inercia	[kgm²]	0.000225
Diámetro del husillo	[mm]	25
Paso de husillo	[mm]	5/10/25/50
Velocidad máx. del husillo	[1/min]	3000

❶ 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.

Vista principal

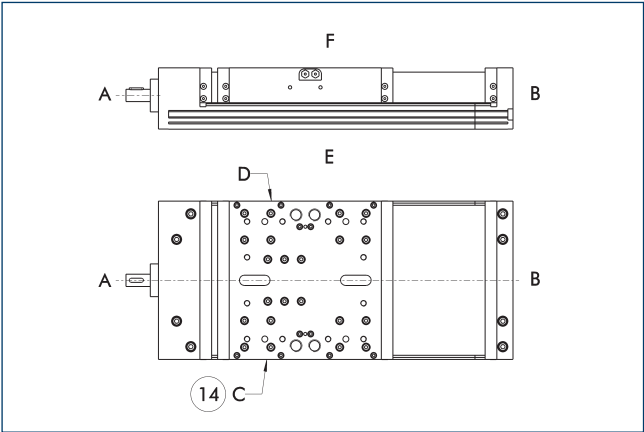


El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

① Número de pliegues = carrera útil $H/32$ [redondeado al número entero]; $F = (\text{número de pliegues} \times 3) - 2$

- | | |
|--------------------------------|---|
| 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 Longitud del fuelle bloque |
| ⑮ Conexión de lubricación | ⑨① Paso de orificios internos de montaje para carreras cortas |
| ⑳ Con placa deslizante larga | |

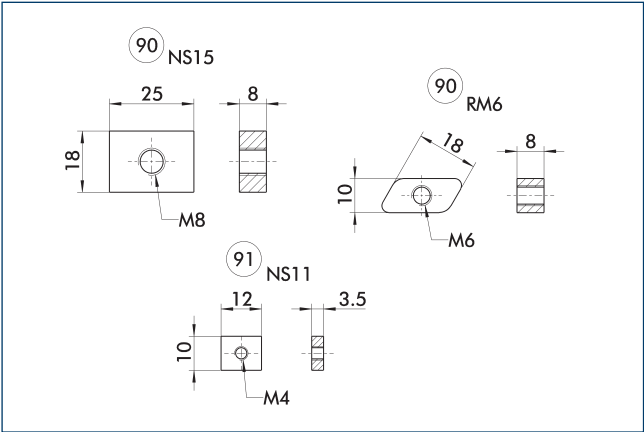
Definición de lado



14 Posición estándar del detector de fin de carrera

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

Elemento de fijación

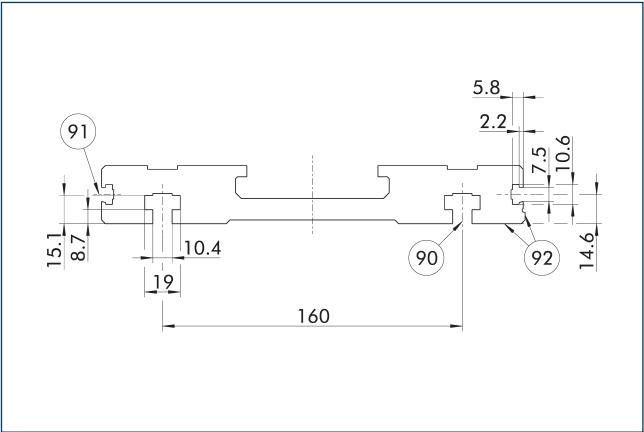


90 Tuerca en forma de T, por la base 91 Tuerca en forma de T lateral

La unidad se puede fijar en su posición utilizando tuercas para ranuras en T. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Tuercas en forma de T		
NS 11-M4	0331429	
NS 15-M8	0331433	
RM6-M6	0331427	

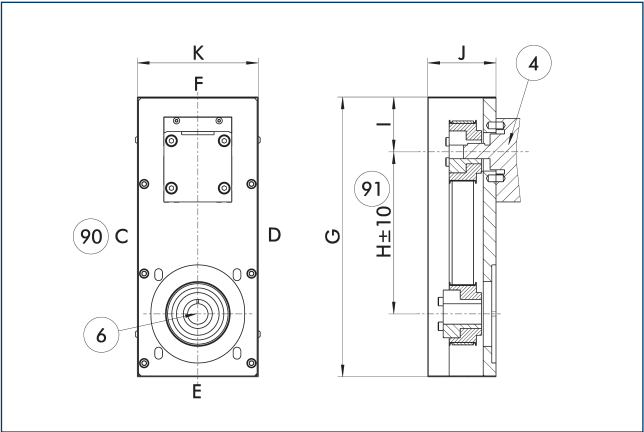
Montaje



90 Tuerca en forma de T, por la base 91 Tuerca en forma de T lateral 92 Ángulo tope para alinear el eje

El perfil, puede fijarse usando tuercas T.

Transmisión por correa en ángulo



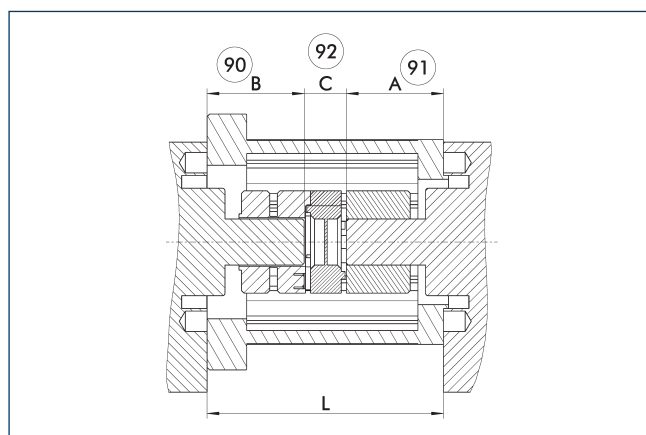
4 Unidad lineal 6 Conexión de accionamiento 90 Dirección de montaje del accionamiento por correa 91 En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

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]
A 20-B-225	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



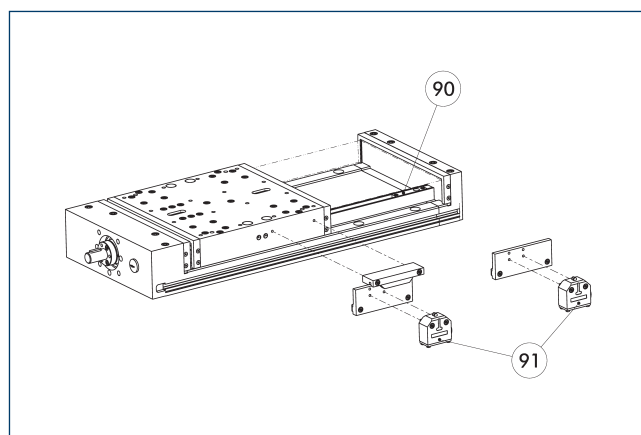
⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión

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



⑨⑩ Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia

⑨① Sensor mecánico

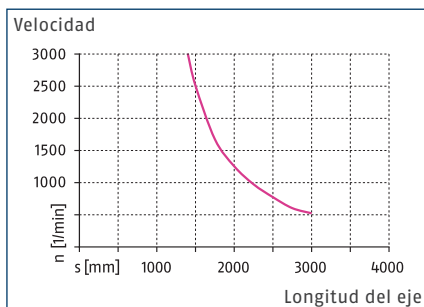
Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

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	

① 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.

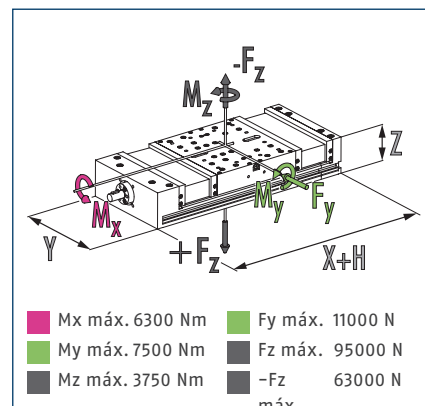


Velocidad máx. del husillo



❶ El diagrama muestra la velocidad máxima del husillo en función de la longitud total de la unidad.

Dimensiones y cargas máximas



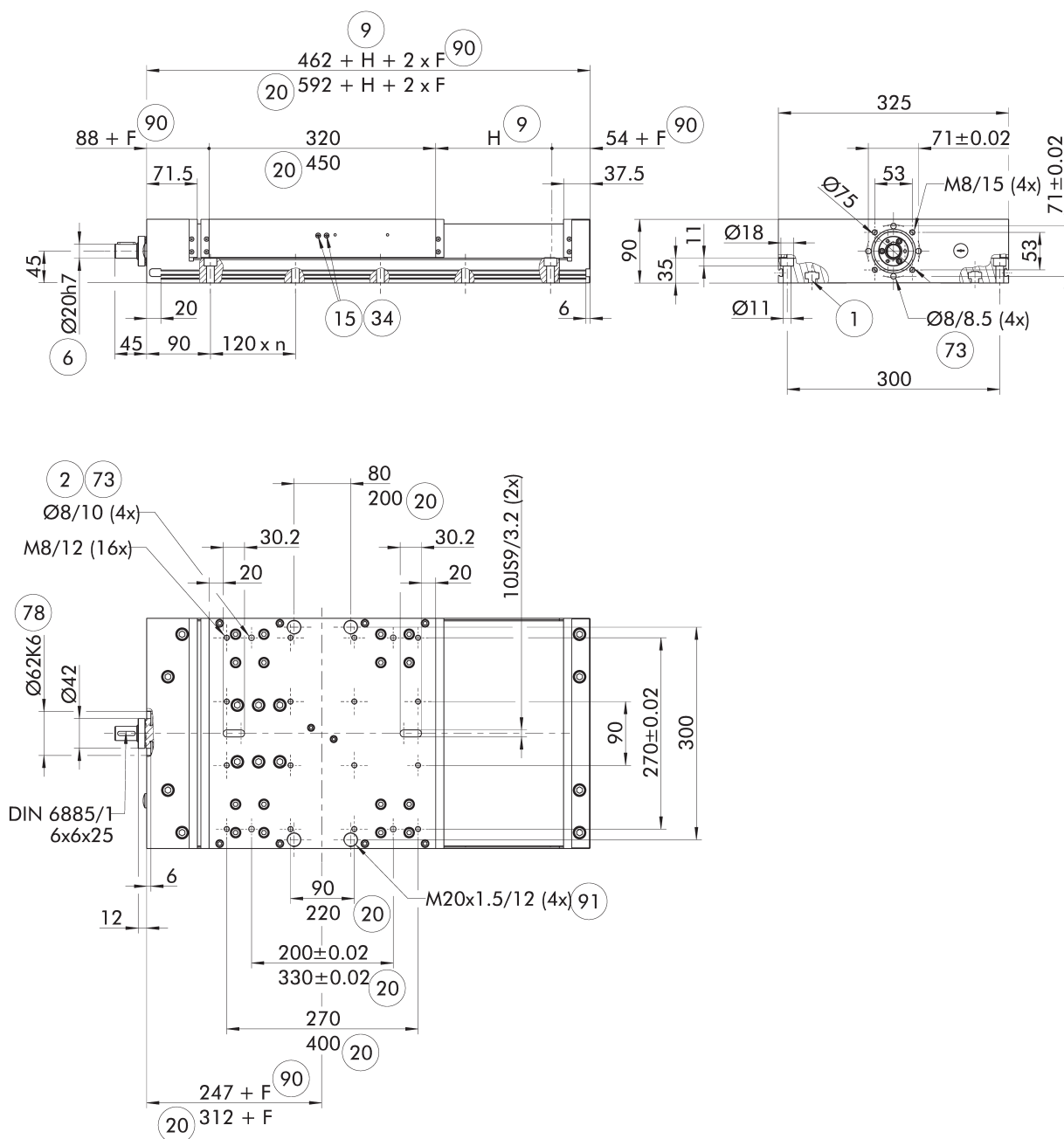
❶ Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		A 30-B-325
Carrera máx. H	[mm]	2224
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	12000
Repetibilidad	[mm]	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	3000
Velocidad máx.	[m/s]	2
Aceleración máx.	[m/s²]	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	37
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	3.8
Peso de la corredera	[kg]	13.4
Peso neto del carro, largo	[kg]	18.8
Sistema de guía		Riel guía
Número de guías		2
Tamaño de las guías		30
Concepto de accionamiento		Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	1.6
Momento de inercia	[kgm²]	0.000639
Diámetro del husillo	[mm]	32
Paso de husillo	[mm]	5/10/20/40
Velocidad máx. del husillo	[1/min]	3000

❶ 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.

Vista principal

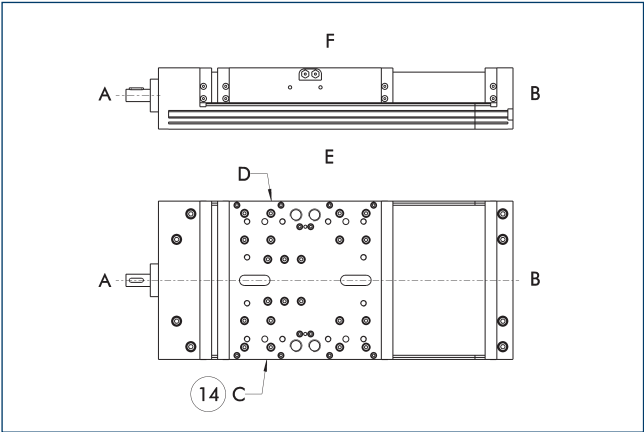


El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

① Número de pliegues = carrera útil $H/42$ [redondeado al número entero]; F = (número de pliegues $\times 3$) - 2

- | | |
|--------------------------------|---|
| 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 | ⑨⑦ Longitud del fuelle bloque |
| ⑮ Conexión de lubricación | ⑨① Paso de orificios internos de montaje para carreras cortas |
| ⑳ Con placa deslizante larga | |

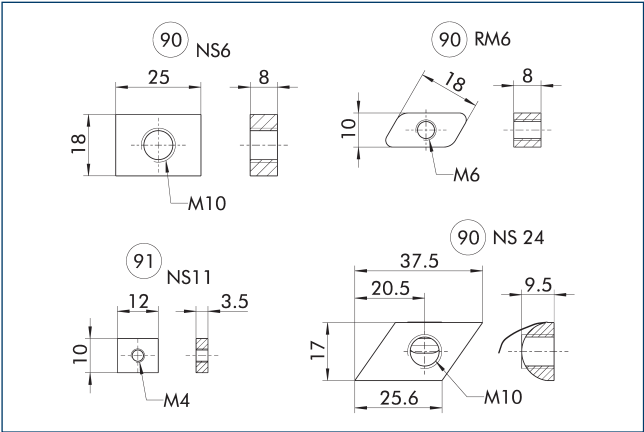
Definición de lado



14 Posición estándar del detector de fin de carrera

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

Elemento de fijación



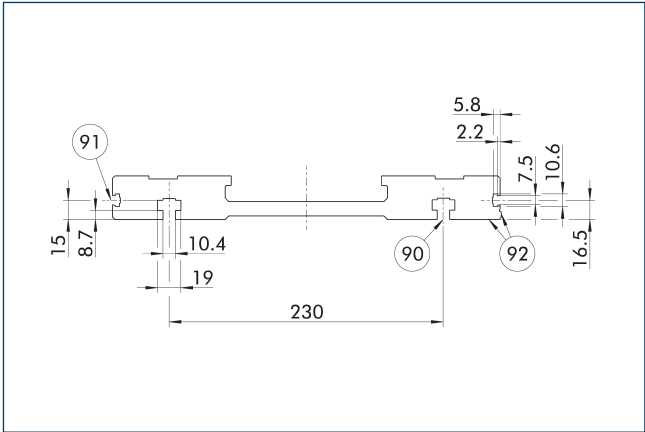
90 Tuerca en forma de T, por la base

91 Tuerca en forma de T lateral

La unidad se puede fijar en su posición utilizando tuercas para ranuras en T. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Tuercas en forma de T		
NS 11-M4	0331429	
NS 24-M10	1516296	
NS 6-M10	0331409	
RM6-M6	0331427	

Montaje



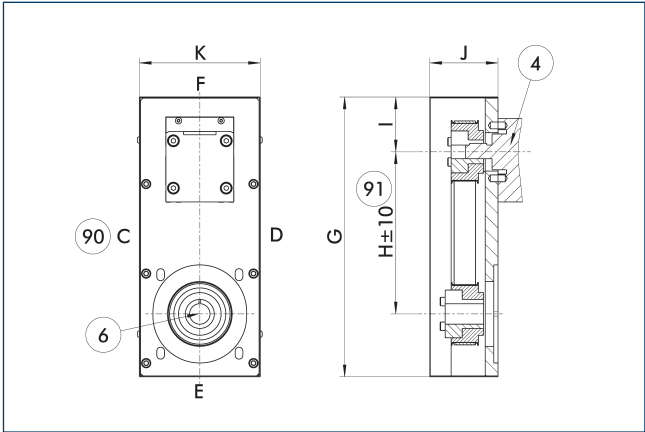
90 Tuerca en forma de T, por la base

91 Tuerca en forma de T lateral

92 Ángulo tope para alinear el eje

El perfil, puede fijarse usando tuercas T.

Transmisión por correa en ángulo



4 Unidad lineal

6 Conexión de accionamiento

90 Dirección de montaje del accionamiento por correa

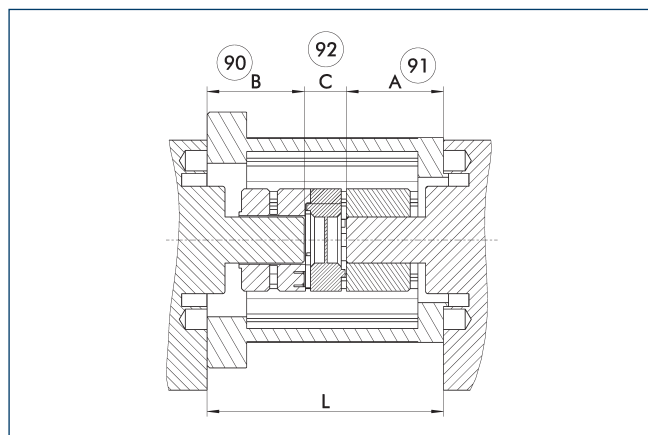
91 En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

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]
A 30-B-325	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



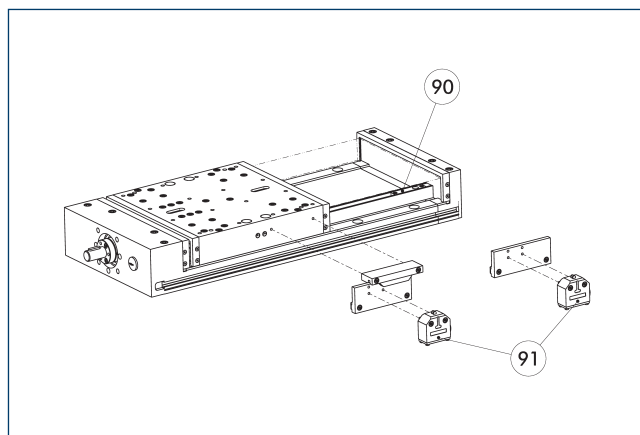
⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión

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



⑨⑩ Sensor inductivo de fin de carrera y de referencia

⑨① Sensor mecánico

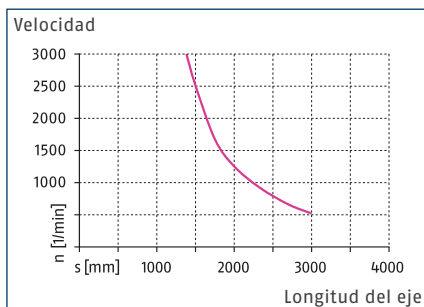
Técnica de medición, control y regulación Por lo general, se emplean dos detectores E02, como final de carrera y un detector ES2 de referencia.

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	

① 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.

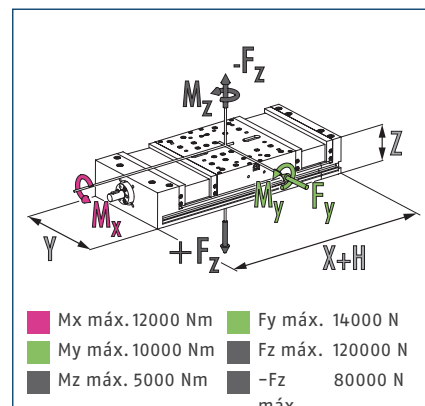


Velocidad máx. del husillo



❶ El diagrama muestra la velocidad máxima del husillo en función de la longitud total de la unidad.

Dimensiones y cargas máximas



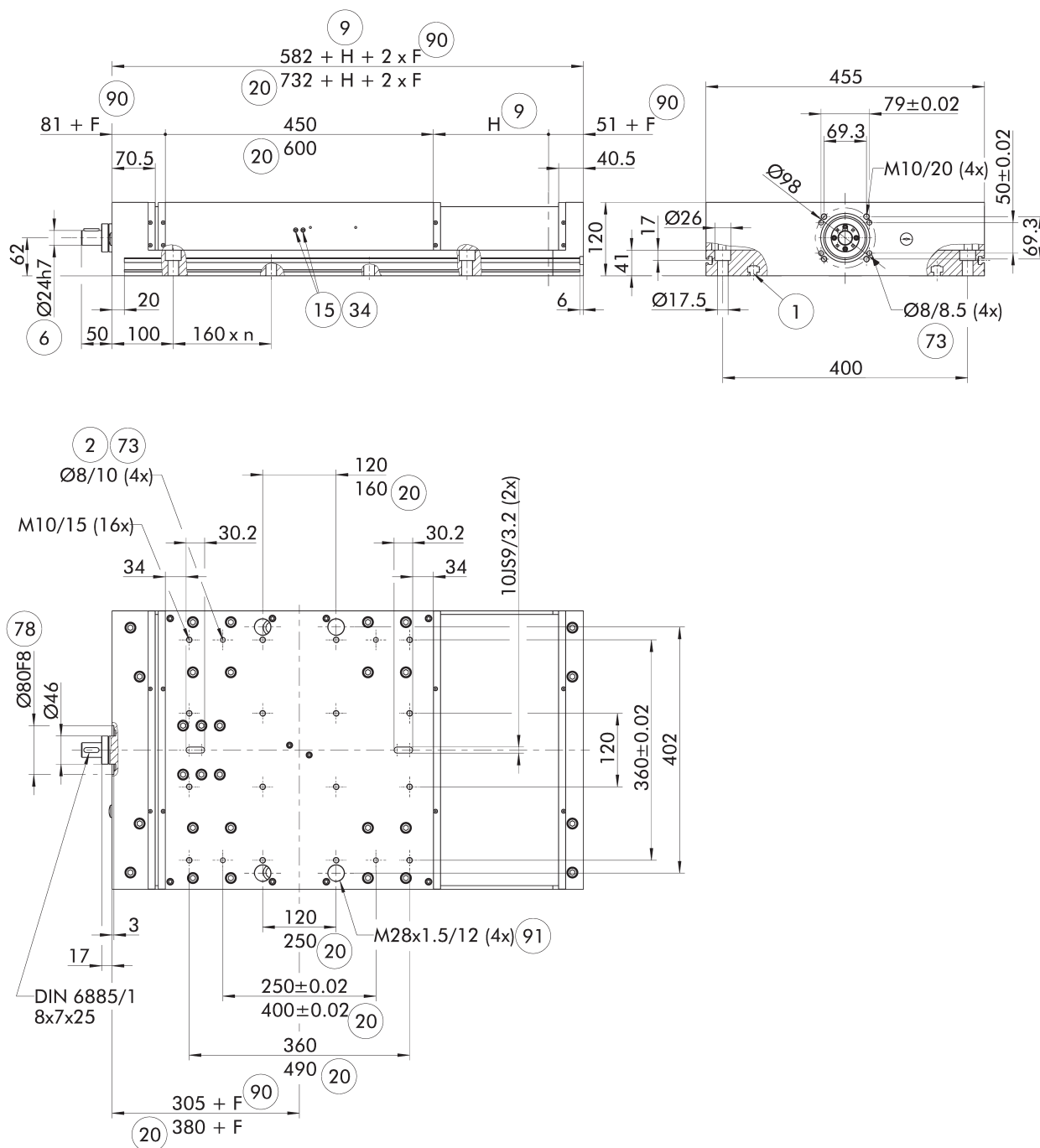
❶ Las fuerzas y momentos indicados son valores máximos para cargas individuales. Si se aplican varias fuerzas o momentos al mismo tiempo, los máximos valores individuales permitidos serán menores.

Datos técnicos

Denominación		A 35-B-455
Carrera máx. H	[mm]	2170
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	18000
Repetibilidad	[mm]	±0.03
Longitud total máx.	[mm]	3000
Velocidad máx.	[m/s]	2
Aceleración máx.	[m/s²]	20
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	0/80
Peso neto de la base (carro incluido)	[kg]	65.2
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	5.2
Peso de la corredera	[kg]	26.2
Peso neto del carro, largo	[kg]	33.8
Sistema de guía		Riel guía
Número de guías		2
Tamaño de las guías		35L
Concepto de accionamiento		Husillo de accionamiento
Par de giro en marcha en vacío	[Nm]	2.5
Momento de inercia	[kgm²]	0.00134
Diámetro del husillo	[mm]	40
Paso de husillo	[mm]	5/10/20/40
Velocidad máx. del husillo	[1/min]	3000

❶ 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.

Vista principal

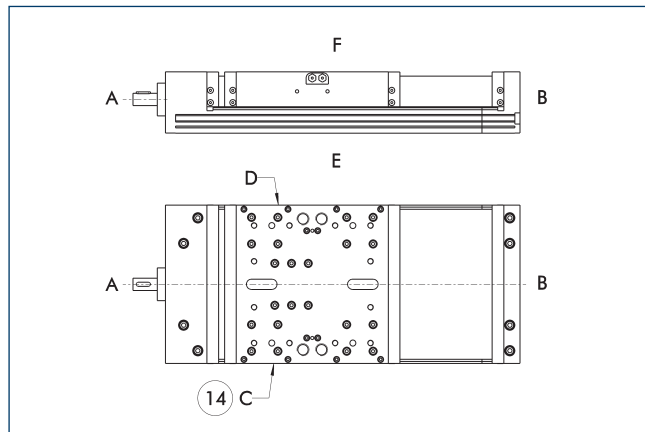


El esquema, muestra el modelo básico de la unidad, sin tener en cuenta las dimensiones de las opciones descritas a continuación.

① Número de pliegues = carrera útil $H/52$ [redondeado al número entero]; $F = (\text{número de pliegues} \times 3) - 2$

- | | |
|--------------------------------|---|
| 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 Longitud del fuelle bloque |
| ⑮ Conexión de lubricación | ⑨① Paso de orificios internos de montaje para carreras cortas |
| ⑳ Con placa deslizante larga | |

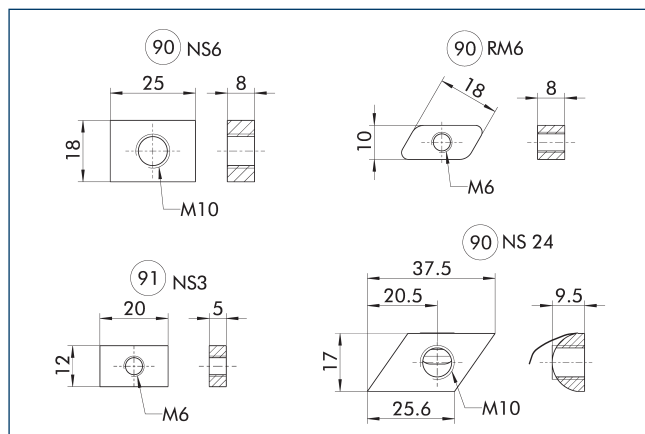
Definición de lado



- ⑭ Posición estándar del detector de fin de carrera

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

Elemento de fijación

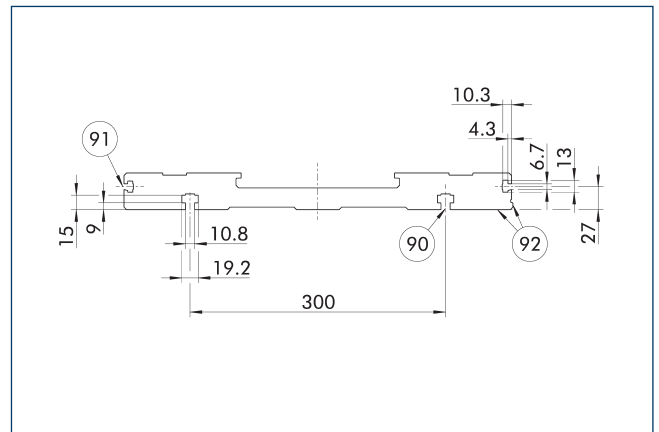


- ⑨⑩ Tuerca en forma de T, por la base
⑨① Tuerca en forma de T lateral

La unidad se puede fijar en su posición utilizando tuercas para ranuras en T. La posición de montaje exacta se indica en la ilustración adjunta.

Denominación	ID	
Tuercas en forma de T		
NS 24-M10	1516296	
NS 3-M6	0331406	
NS 6-M10	0331409	
RM6-M6	0331427	

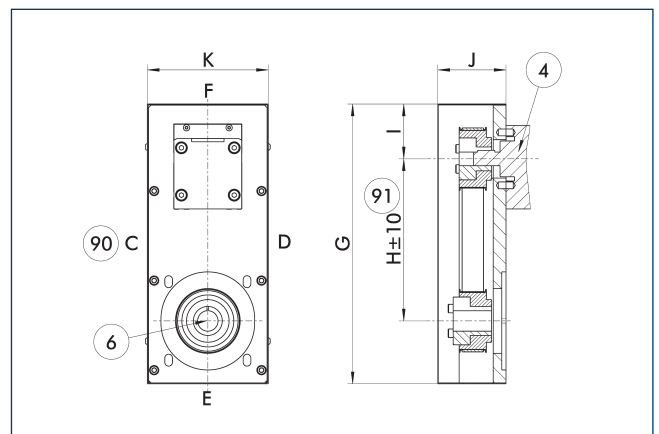
Montaje



- ⑨⑩ Tuerca en forma de T, por la base
⑨① Tuerca en forma de T lateral
⑨② Ángulo tope para alinear el eje

El perfil, puede fijarse usando tuercas T.

Transmisión por correa en ángulo



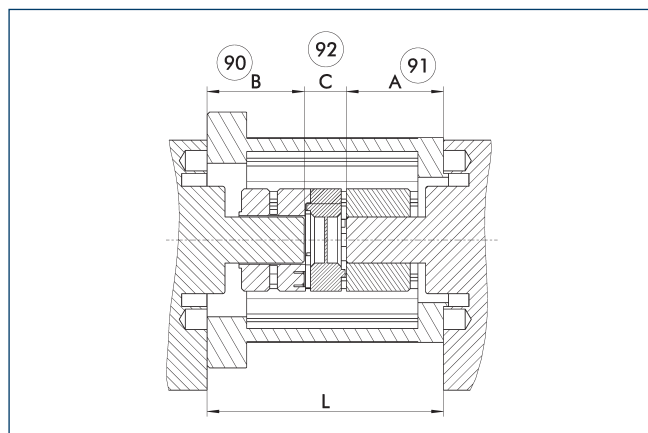
- ④ Unidad lineal
⑥ Conexión de accionamiento
⑨⑩ Dirección de montaje del accionamiento por correa
⑨① En función de la relación de transmisión y del diseño de correa dentada.

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]
A 35-B-455	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



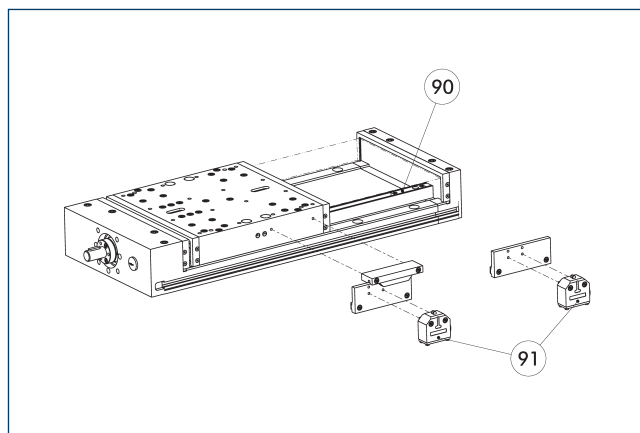
⑨⑩ Longitud de motor / eje de accionamiento de transmisión

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



⑨⑩ 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	

① 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*

