



Hand in hand for tomorrow



Спецификация изделия

Прямая линейная ось SLD

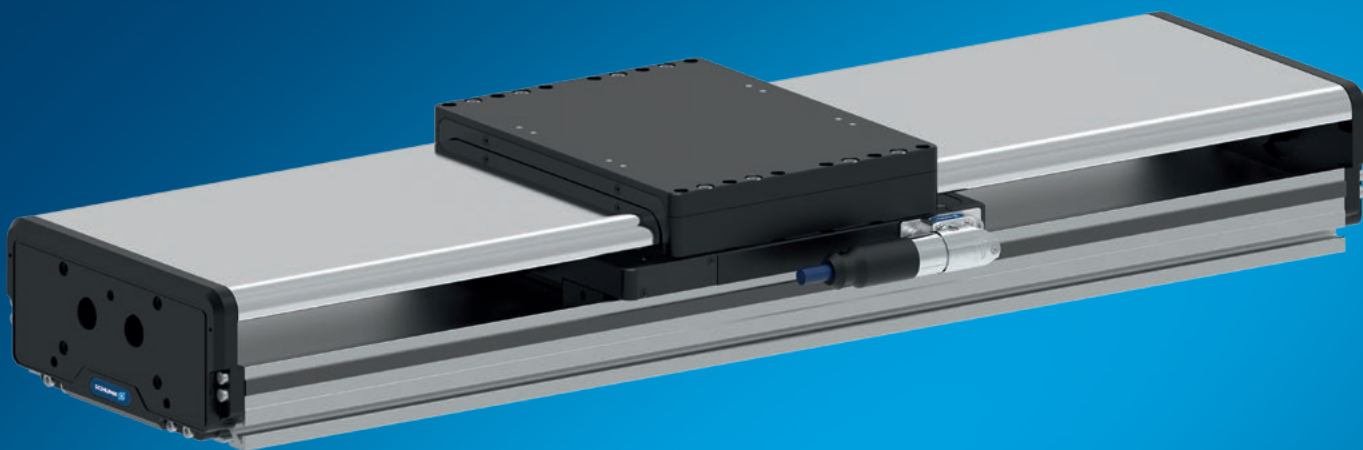
Динамичный. Стойкие к нагрузкам. Надежный

Специализированные и настраиваемые линейные прямые валы SLD

Динамичная универсальная ось, идеально подходящая для вашего применения.

Область применения

Для использования в чистых и незначительно загрязненных средах. Для более быстрого и более точного перемещения или управляемого запрессовывания заготовок в области быстрой сборки, измерительных и испытательных технологий, в электронике, в сфере электромобильности или медико-биологических наук.



Преимущества – Ваша выгода

Практически не содержит изнашиваемых частей Для увеличения срока службы и обеспечения надежности системы

Отсутствие механического свободного хода между компонентами привода для гибкого управления реакцией и высокой точности позиционирования

Большой базовые номинальные нагрузки для высокой нагрузочной способности и долговечности — особенно в исполнении для тяжелых условий эксплуатации

Встроенные в ось двигатель и измерительная система минимизирует габариты и занимаемое пространство

Может оснащаться абсолютной системой измерения хода

Меньшая трудоемкость программирования и экономия

Более короткое время выполнения цикла благодаря высоким динамическим показателям позволяет добиться высокой производительности

Сертификация UL для применения на рынках США и Канады

Дополнительный пневматический предохранительный тормоз для блокировки штока Для повышенных требований к безопасности оборудования и персонала

Устройства безопасности, дополнительно сертифицируемые в соответствии с SIL2 / PLd, для использования в системах с высокими требованиями в области безопасности оборудования

Ось — специфичная для конкретного применения посредством



Размеры
Количество: 3



Макс. ход
2318 .. 5500 mm



Макс. приводное
усилие
300 .. 2400 N



Повторяемость
0.01 mm

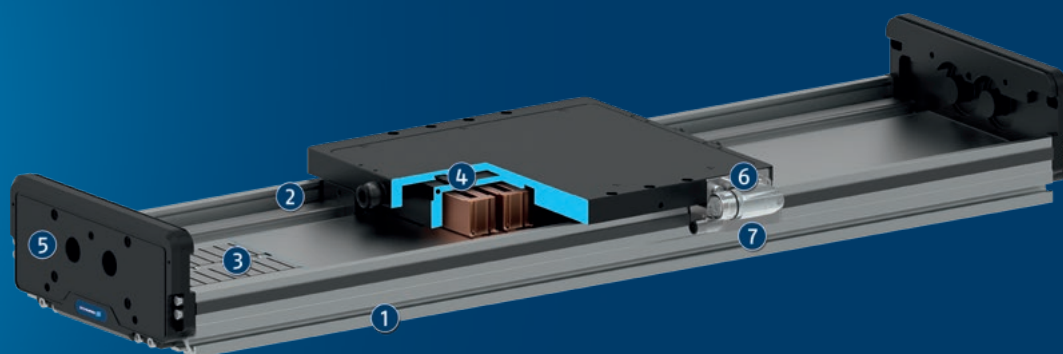


Макс. скорость
5 .. 10 m/s

Функциональное описание

Электрический привод состоит из первичного элемента (обмотка двигателя) и вторичного элемента (постоянные магниты). В контроллере осуществляется управление фазой и амплитудой подаваемого тока. Благодаря этому,

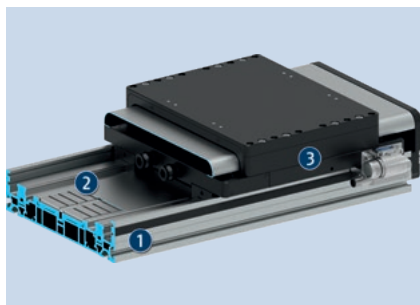
в зависимости от применения, устанавливается профиль, который в движение приводят магниты, или перемещается каретка оси.



- ① **Экструдированный алюминиевый профиль**
Плоская и облегченная система
- ② **Профильная направляющая с напряженной посадкой с циркулирующим шарикоподшипником**
для реализации оптимальных направляющих свойств и скоростей
- ③ **Встроенные вторичные элементы**
с мощными магнитами
- ④ **Компактный скользящий первичный элемент**
с монтажными поверхностями, безлюфтовой направляющей и встроенной измерительной системой
- ⑤ **Торцевые плиты**
с интегрированными амортизирующими элементами
- ⑥ **Разъем двигателя**
Можно выбрать правое или левое положение
- ⑦ **Разъем измерительной системы**
Можно выбрать правое или левое положение

Подробное функциональное описание

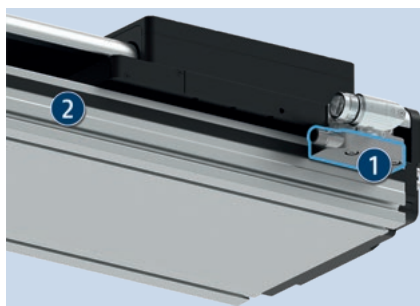
Конструкция линейной прямой оси



Линейные прямые оси SLD состоят из моторного ползуна с интегрированными первичными элементами и измерительной системой. Вторичный элемент, состоящий из постоянных магнитов, встроен в экструдированный алюминиевый профиль линейной оси.

- ❶ Экструдированный алюминиевый профиль
- ❷ Постоянные магниты
- ❸ Салазки мотора

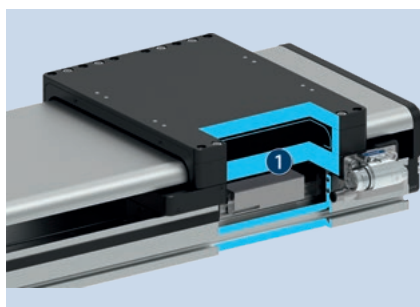
Модульная система измерительных преобразователей



Линейная ось доступна с различными системами измерения хода. Инкрементная система измерения перемещения имеет интерфейс 1Vss. Абсолютные системы измерения хода могут поддерживать различные интерфейсы: HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ или EnDat 2.2. Прочие интерфейсы доступны по запросу.

- ❶ Считывающая головка измерительной системы, закрепленная на скользящем элементе двигателя
- ❷ Шкала измерительной системы, закрепленная на экструдированном алюминиевом профиле

Пневматический предохранительный тормоз



Опционально линейная ось может быть поставлена в комплекте с предохранительным тормозом. Предохранительный тормоз приводится в действие сжатым воздухом. Тормоз задействован, когда находится под давлением. Предохранительный тормоз используется для сохранения положения линейной оси в обесточенном состоянии. Предохранительный тормоз также пригоден для применения в задачах безопасности оборудования. Свяжитесь с нами.

- ❶ Предохранительный тормоз с пневматическим управлением

Кабельная цепь



Соответствующие кабельные цепи доступны в виде принадлежностей линейных осей. (аналогично показанному на рисунке). Они адаптированы под конкретные значения эффективного хода и поставляются в комплекте с крепежными изделиями и, при необходимости, предварительно собранными.

- ❶ Кабельная цепь

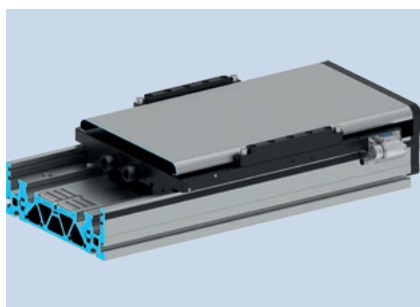
Уплотнительная лента



Опционально линейная ось может быть поставлена в комплекте с защитной лентой. Это предотвращает проникновение грязи внутрь оси и одновременно утечку смазки при горизонтальном или вертикальном монтаже.

1 Уплотнительная лента

Тяжёлая версия / высокоскоростной вариант



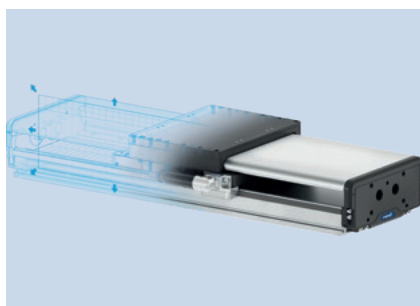
Для применений с повышенными требованиями к грузоподъемности, жесткости и интервалам смазки ось SLD доступна в тяжелой версии. Начиная с типоразмера SLD 22, профильная рельсовая направляющая заменена увеличенной версией с более высокими нагрузочными характеристиками, а прессованный профиль и каретка соответствующим образом адаптированы. На базе исполнения для тяжелых нагрузок доступен высокоскоростной вариант с рабочими скоростями до 10 м/с.

Сертификация UL



Двигатель линейной прямой оси в стандартной комплектации сертифицирован UL. Наличие маркировки UL способствует быстрому выходу на рынок Северной Америки и других стран. Сертификаты UL выдаются для каждого конкретного продукта и регулярно пересматриваются UL. Проверяется не только конечный продукт, но и его производство.

Инструмент проектирования и конфигурации линейных осей по индивидуальному заказу



Инструменты для определения типоразмеров SCHUNK позволяют правильно выбирать нужные продукты из ассортимента для каждого случая применения. Наши конфигурируемые стандартные продукты упрощают планирование систем и предлагают большое количество вариантов индивидуальных решений. Всего за несколько кликов линейные оси можно настроить под конкретные потребности менее чем за 10 минут, расширив тем самым диапазон их применения. Помимо конфигурируемых стандартных продуктов, SCHUNK Engineering предлагает полностью индивидуальные решения — обращайтесь к нам!

Общие замечания о серии

Направляющие: Направляющая

Привод: Линейный прямой привод на базе трехфазного синхронного линейного двигателя постоянного возбуждения с электронной коммутацией

Система измерения хода: Бесконтактная магнитная измерительная система в абсолютном и инкрементном исполнениях; доступна с интерфейсами 1Vss, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, O DRIVE-CLiQ и EnDat 2.2. Прочие интерфейсы доступны по запросу.

Профиль: Экструдированный алюминиевый профиль с профилированной направляющей поверхностью

Ползун: Алюминиевая подвижная плита со встроенными первичным элементом и датчиком измерительной системы

Комплект поставки: Комплект принадлежностей с центрирующими гильзами, информация по технике безопасности (инструкции для конкретного изделия доступны в Интернете)

Контроллер привода: Консультации по настройке параметров для приводных контроллеров BOSCH (EcoDrive CS, IndraDrive, IndraDrive CS) и Siemens (Sinamics S120). Предоставление технической документации на двигатели для интеграции с другими системами управления. Поддержка при вводе в эксплуатацию — по запросу.

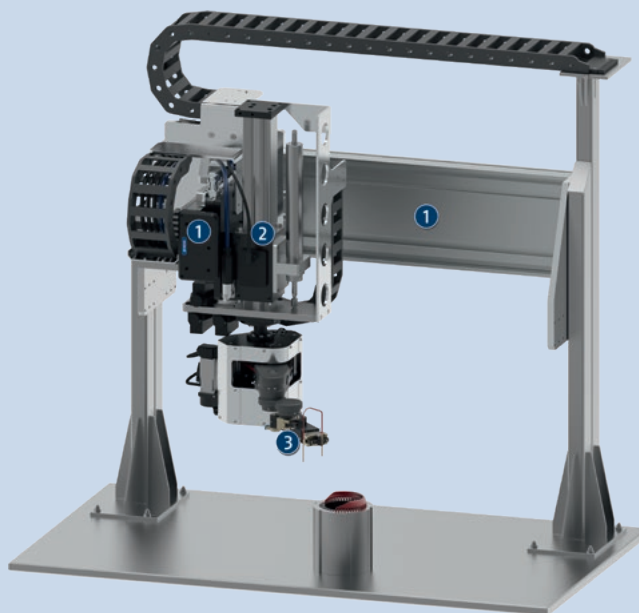
Гарантия: 24 месяца

Повторяемость: определяется как разброс целевого положения после 100 последовательных циклов позиционирования при постоянных условиях.

Условия окружающей среды: Модули в основном предназначены для использования в чистых средах. Обратите внимание на то, что срок службы модулей может сокращаться, если они эксплуатируются в жестких атмосферных условиях, и что SCHUNK в таких случаях снимает с себя все гарантийные обязательства. Свяжитесь, пожалуйста, с нами, чтобы получить консультацию.

Расчет параметров или проверочный расчет: Необходимо проверять параметры выбранного модуля, поскольку в противном случае могут возникнуть перегрузки. Свяжитесь, пожалуйста, с нами, чтобы получить консультацию.

Как зайти в онлайн-конфигуратор: Конфигуратор либо доступен по ссылке через соответствующий линейный модуль на веб-сайте SCHUNK, либо может <https://schunk.com/de/de/konfigurator-linearmodule> вызывается напрямую.



Пример применения

Очень гибкий манипулятор для быстрой и точной установки штифтов в статор для автоматизированного производства электродвигателей.

① Прямая линейная ось SLD

② Универсальная линейная ось LDN

③ Двухпальцевый параллельный захват PGN-plus-P

SCHUNK предлагает больше...

Следующие компоненты повышают работоспособность изделия, прекрасно дополняя высочайшую функциональность, гибкость, надежность и управляемость производственного процесса.



Захват для мелких компонентов



Универсальный захват



Поворотный блок



Модуль поворотного захвата



Силовой кабель и кабель декодера



Контроллер привода



Кабельная цепь



Система монтажа на колоннах

① Подробные сведения об этих продуктах можно найти на страницах описания продуктов или на сайте www.schunk.com.

Опции и специальная информация

Модульная система измерительных преобразователей: Линейная ось доступна с различными системами измерения хода. Инкрементная система измерения перемещения имеет интерфейс 1Vss. Абсолютные системы измерения хода могут поддерживать различные интерфейсы: HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ или EnDat 2.2. Прочие интерфейсы доступны по запросу.

Пневматический предохранительный тормоз: Опционально линейная ось может быть поставлена в комплекте с предохранительным тормозом. Предохранительный тормоз приводится в действие сжатым воздухом. Тормоз задействован, когда находится под давлением. Предохранительный тормоз используется для сохранения положения линейной оси в обесточенном состоянии. Предохранительный тормоз также пригоден для применения в задачах безопасности оборудования. Свяжитесь с нами.

Дополнительные скользящие плиты с приводом: Линейная ось может оснащаться несколькими активными скользящими элементами. Это дает возможность создавать специализированные конфигурации и нестандартные решения.

Сертифицированная система кодирования: Все системы энкодеров прошли сертификацию в соответствии со стандартом SIL2/PLd. Это означает, что они позволяют создавать приложения с самыми высокими требованиями стандартов в области безопасности оборудования. Свяжитесь, пожалуйста, с нами для получения подробной информации.

Исполнение со смазкой, используемой в пищевой промышленности (H1G): по запросу в качестве удобного стартового решения для использования с медицинской техникой, автоматизации лабораторий, а также в фармацевтической и пищевой промышленности. Требования EN 1672-2:2020 не полностью соблюдены.

Исполнение с увеличенным ресурсом / более длительным сроком службы: Для применений с повышенными требованиями к грузоподъемности, жесткости и интервалам смазки ось SLD начиная с типоразмера SLD 22 доступна в тяжелой версии.

Высокоскоростной вариант: На базе исполнения для тяжелых нагрузок доступен высокоскоростной вариант с рабочими скоростями до 10 м/с.

Инструмент проектирования и конфигурации для линейных осей

Программа определения типоразмера

Подбирайте подходящий продукт для конкретного случая применения. Просто. Оперативно. Согласно требованиям клиента.

Выберите нужный продукт всего за несколько кликов

Инструмент проектирования линейных осей SCHUNK позволяет правильно выбирать нужные продукты из ассортимента для каждого случая применения.



Перейдите к инструменту проектирования линейных осей:

<https://calc.schunk.com/calc-a-e-frame-prod/>

Изготовление линейной оси по индивидуальному заказу всего за три шага

Шаг 1: Конфигурирование линейной оси

в т.ч. визуализация трехмерного предварительного просмотра в реальном времени

- Выбор приводной концепции, серии и типоразмера
- Конфигурирование хода линейной оси
- Выбор исполнения
- Выбор опций



Шаг 2: Контактные сведения

Вход через Интернет

- Войдите в систему, используя учетную запись пользователя магазина SCHUNK или
- Войдите как посетитель



Шаг 3: Составление конфигурации

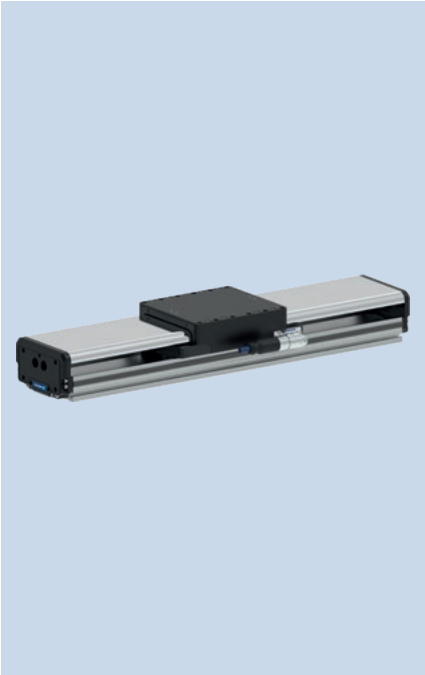
Запросить CAD-файлы и коммерческое предложение на сконфигурированную линейную ось

- Попросите рассчитать стоимость (оформите заказ в SCHUNK, используя обычную процедуру заказа)
- Отправьте конфигурацию в виде ссылки
- Загрузка CAD-файлов



Пример заказа

	SLD	1	1	-	N	-	H	2	-	L	-	01000	-	1	-	2	BP	-	C	-	G	-	H
Серия																							
Размер электродвигателя																							
Номер 1: количество магнитных дорожек																							
Номер 2: моторные блоки																							
Исполнение																							
N: Стандарт																							
H: Высокая нагрузка																							
Система измерения																							
H: HIPERFACE®																							
L: HIPERFACE DSL®																							
D: DRIVE-CLiQ																							
E: EnDat 2.2																							
I: 1VSS																							
Безопасность																							
N: не сертифицирован																							
2 = SIL2/PLd — энкодер																							
Выходной штекер электродвигателя																							
R: правый																							
L: левый																							
Номинальный ход																							
Количество ползунов																							
Количество удерживающих тормозов																							
Технология																							
NN: без тормоза																							
BP: пневматический тормоз																							
Дополнительный кожух																							
N: без кожуха																							
C: с кожухом																							
Опциональный смазочный адаптер																							
N: без смазочного адаптера																							
G: со смазочным адаптером																							
вариант																							
N: Стандарт																							
H: Высокая скорость																							



Размеры и данные о нагрузке



Технические данные – без крышки

Описание		SLD 11	SLD 12	SLD 13	SLD 14
Концепция привода		Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод
Макс. номинальный ход H	[mm]	5500	5440	5330	5190
Макс. приводное усилие	[N]	300	600	900	1200
Номинальное усилие	[N]	165	265	375	495
Повторяемость	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Макс. скорость	[m/s]	5	5	5	5
Макс. ускорение	[m/s²]	100	100	100	100
Макс. ток	[A]	6	12	18	24
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	2.2	3.6	5.1	6.7
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Собственный вес ползуна и двигателя	[kg]	3.75	6.82	7.4	9.2
Масса торцевых плит	[kg]	0.95	0.95	0.95	0.95
Дополнительная масса на 100 мм хода	[kg]	1.205	1.205	1.205	1.205
Усилие Fy dyn	[N]	45079	45079	67619	67619
Усилие Fz dyn	[N]	45079	45079	67619	67619
Момент Mx dyn	[Nm]	2254	2254	3381	3381
Момент My dyn	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Момент Mz dyn	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Момент инерции площадей Iy	[mm⁴]	247000	247000	247000	247000
Момент инерции площадей Iz	[mm⁴]	5435000	5435000	5435000	5435000
Трение	[N]	40	40	60	60

❶ Указанные динамические силы и крутящие моменты рассчитаны на номинальный срок службы (L10) из расчета 100 км пробега. Дополнительные значения для расчета срока службы можно найти в наших инструкциях по эксплуатации.

Технические данные – с крышкой

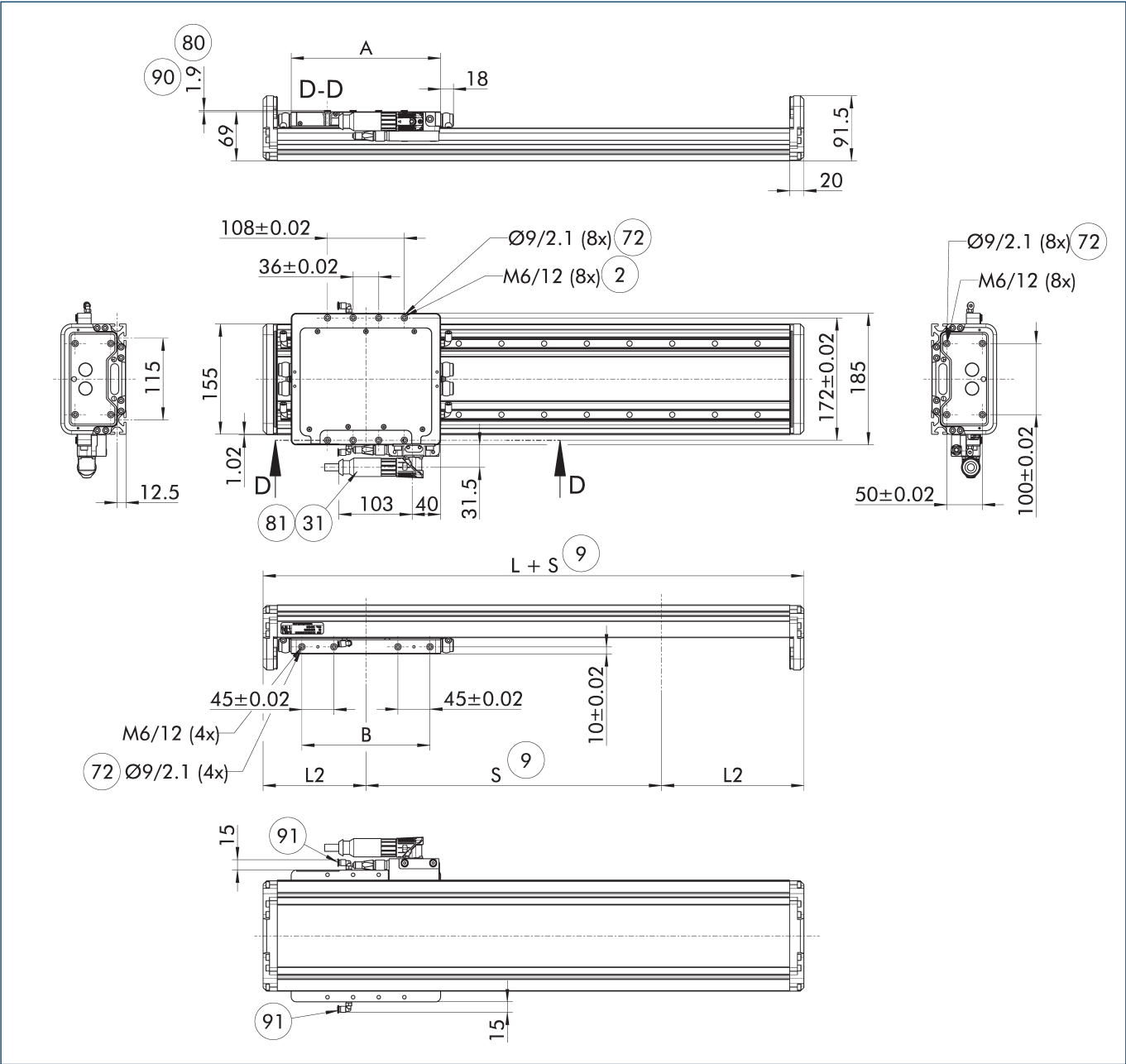
Описание		SLD 11-C	SLD 12-C	SLD 13-C	SLD 14-C
Концепция привода		Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод
Макс. номинальный ход H	[mm]	2689	2629	2519	2379
Макс. приводное усилие	[N]	300	600	900	1200
Номинальное усилие	[N]	165	265	375	495
Повторяемость	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Макс. скорость	[m/s]	5	5	5	5
Макс. ускорение	[m/s²]	100	100	100	100
Макс. ток	[A]	6	12	18	24
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	2.2	3.6	5.1	6.7
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Собственный вес ползуна и двигателя	[kg]	4.85	7.92	8.5	10.3
Масса торцевых плит	[kg]	0.95	0.95	0.95	0.95
Дополнительная масса на 100 мм хода	[kg]	1.365	1.365	1.365	1.365
Усилие Fy dyn	[N]	45079	45079	67619	67619
Усилие Fz dyn	[N]	45079	45079	67619	67619
Момент Mx dyn	[Nm]	2254	2254	3381	3381
Момент My dyn	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Момент Mz dyn	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Момент инерции площадей Iy	[mm⁴]	247000	247000	247000	247000
Момент инерции площадей Iz	[mm⁴]	5435000	5435000	5435000	5435000
Трение	[N]	40	40	60	60

① Указанные динамические силы и крутящие моменты рассчитаны на номинальный срок службы (L10) из расчета 100 км пробега. Дополнительные значения для расчета срока службы можно найти в наших инструкциях по эксплуатации.

SLD 1

Прямая линейная ось

Главный вид: версия с одним моторным блоком (SLD 11)

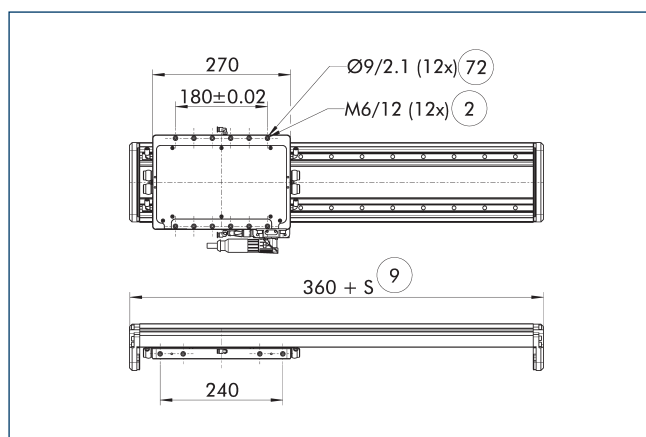


Линейная ось может быть прикреплена либо к базовому корпусу, либо к каретке. Дополнительные элементы конструкции могут также крепиться либо к скользящему элементу, либо к основанию. На чертеже показано крепление оси к базовому корпусу и крепление конструкции к каретке.

- 2 Присоединение
- 9 Номинальный ход
- 31 Разъем двигателя
- 72 Подготовка под центрирующие втулки
- 80 Глубина отверстия центрирующей втулки в ответной детали
- 81 Не входит в комплект поставки
- 90 Относится ко всем центрирующим втулкам
- 91 Подключение для пневматического тормоза

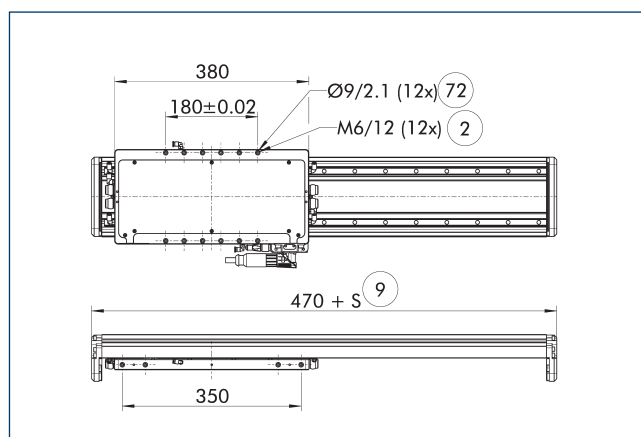
Описание	Идент. №	A	B	L	L2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
SLD 11		210	180	300	143
SLD 12		270	240	360	173
SLD 13		380	350	470	228
SLD 14		520	490	610	298

Исполнение с двумя моторными блоками (SLD 12)



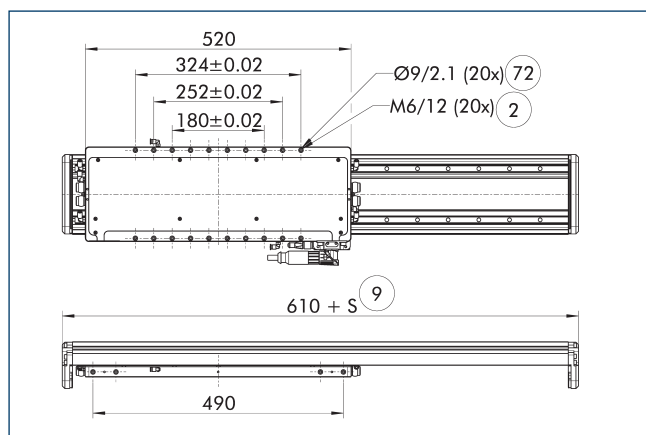
- ② Присоединение
 ⑨ Номинальный ход
 ⑦2 Подготовка под центрирующие втулки

Исполнение с тремя моторными блоками (SLD 13)



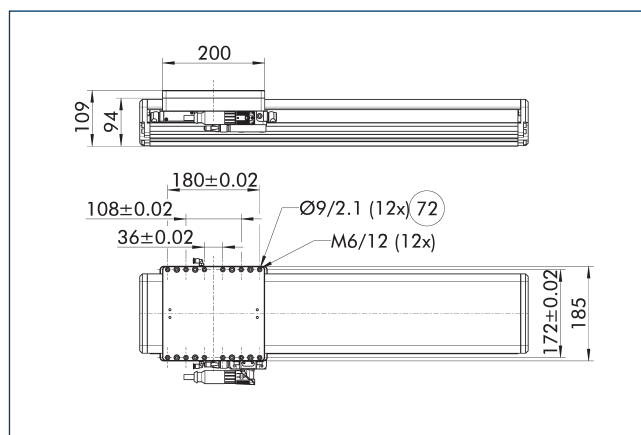
- ② Присоединение
 ⑨ Номинальный ход
 ⑦2 Подготовка под центрирующие втулки

Исполнение с четырьмя моторными блоками (SLD 14)



- ② Присоединение
 ⑨ Номинальный ход
 ⑦2 Подготовка под центрирующие втулки

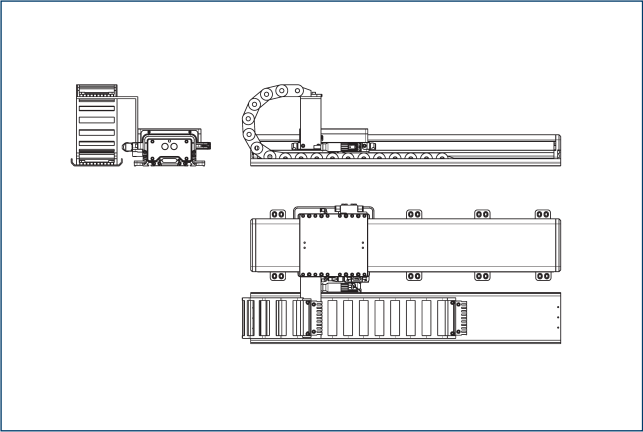
Исполнение с крышкой



- ⑦2 Подготовка под центрирующие втулки

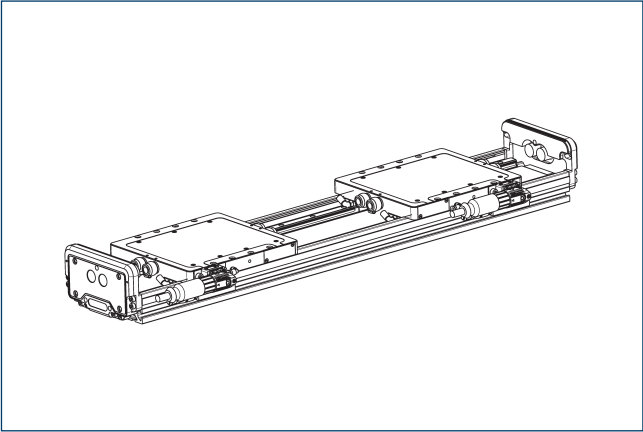
На рисунке показана высота оси SLD и схема винтового соединения с крышкой, поставляемой в качестве опции.

Кабельная цепь



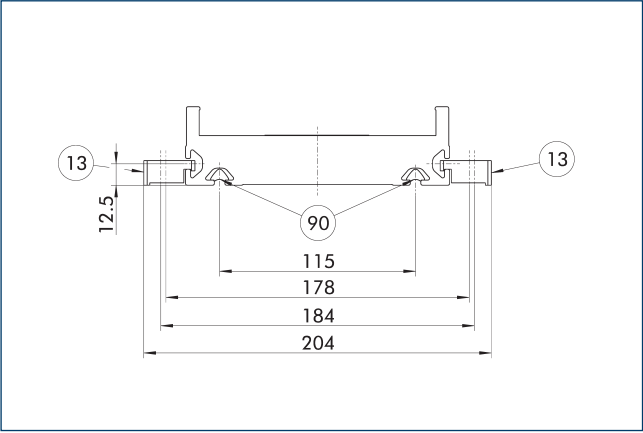
Соответствующие кабельные цепи доступны в виде принадлежностей линейных осей. (аналогично показанному на рисунке). Они адаптированы под конкретные значения эффективного хода и поставляются в комплекте с крепежными изделиями и, при необходимости, предварительно собранными.

Второй скользящий элемент



Линейная ось в виде опции может оснащаться несколькими активными скользящими элементами. В стандартной комплектации гнездо для подключения двигателя находится слева, но по желанию заказчика может быть установлено справа. Запрашивайте у нас подробную информацию.

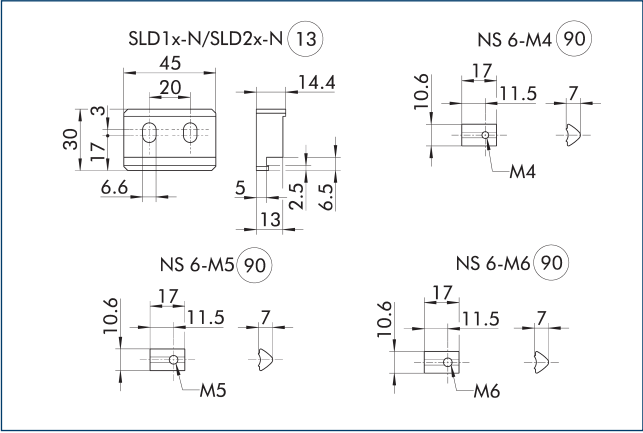
Крепление



13 Монтажная планка 90 Пазовый сухарь

На чертеже показано расположение вариантов крепления.

Крепежные элементы

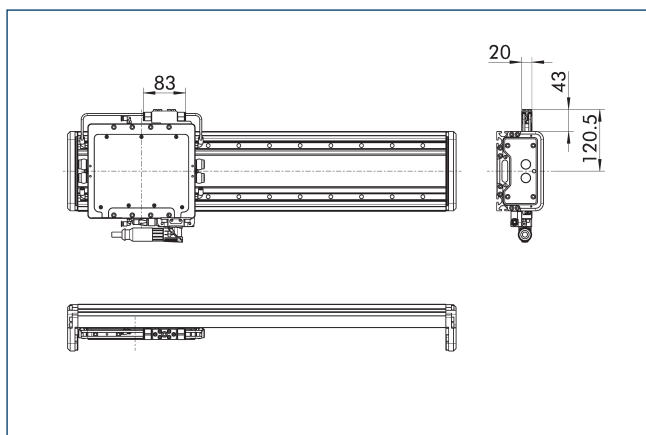


13 Монтажная планка 90 Пазовый сухарь

Блок может быть закреплен с помощью пазовых сухарей или на монтажных планках. Точное положение крепления указано на прилагаемом чертеже.

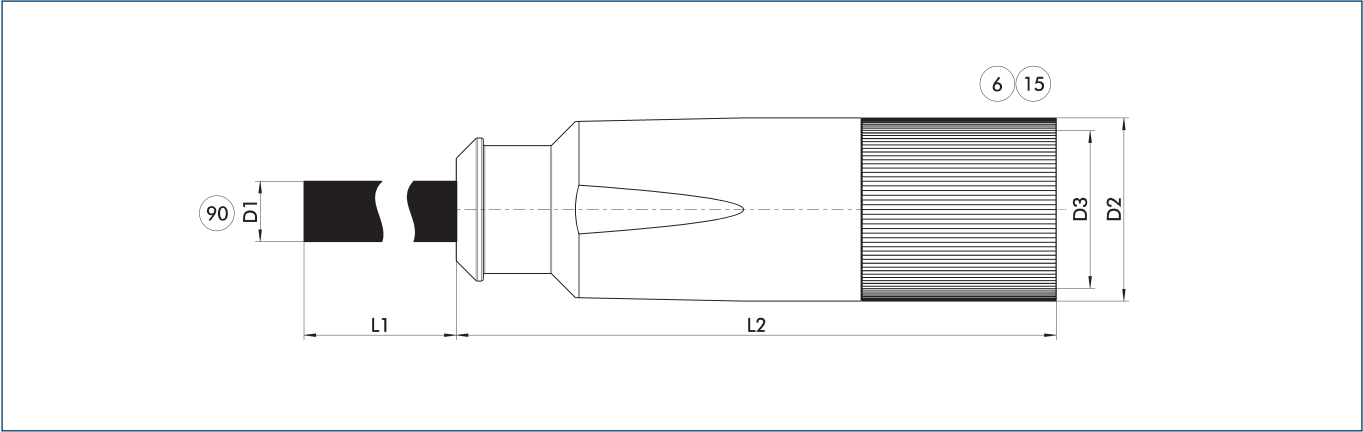
Описание	Идент. №	
Монтажная планка		
SLD1x-N/SLD2x-N	1548171	
Пазовый сухарь		
NS 6-M4	1548130	
NS 6-M5	1548166	
NS 6-M6	1548170	

Смазочный адаптер



На рисунке показаны размеры смазочного адаптера навесного оборудования, поставляемого по заказу.

Кабель питания



Соединительные кабели, например, кабели питания и кабели датчиков, разработаны специально для соединения изделий SCHUNK с блоками управления приводом. Мы будем рады помочь в выборе правильных соединительных кабелей.

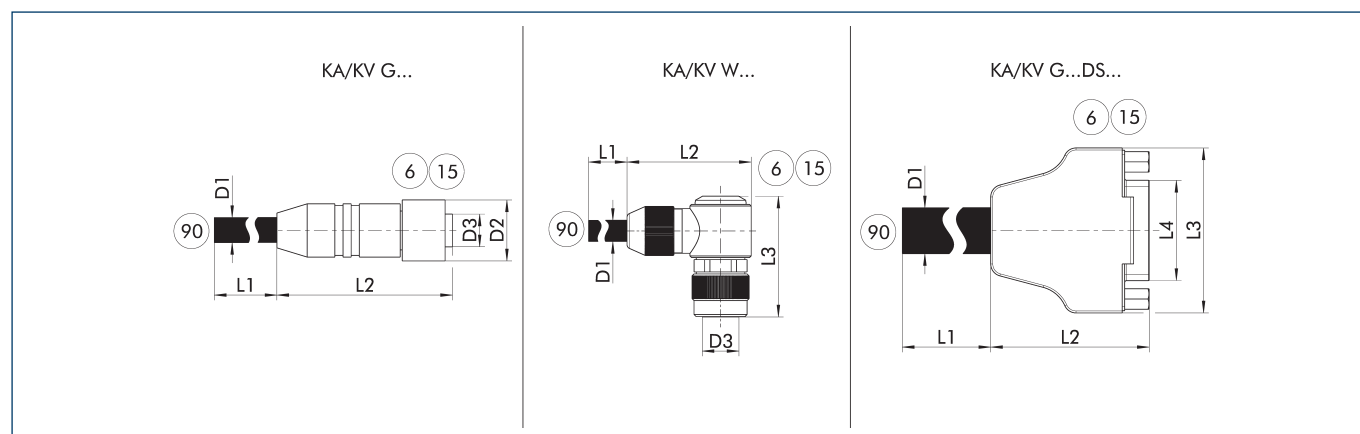
- 6 Соединение на стороне модуля
- 15 Гнездо

- 90 Подготовлен для подключения к компонентам более высокого уровня

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 к BOSCH IndraDrive A/B						
KA GLT2306-LK-00500-X	0349564	5	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-X	0349565	10	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-X	0349566	15	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-X	0349567	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 к BOSCH IndraDrive CS						
KA GLT2306-LK-00500-2	0349515	5	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-2	0349516	10	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-2	0349517	15	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-2	0349518	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22, в контроллере Siemens SINAMICS						
KA GGT2306-LK-00100-4	0349111	1	10	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00200-4	0349112	2	10	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00300-4	0349113	3	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 на SIEMENS SINAMICS с DRIVE-CLiQ пригоден для применения с кабельными цепями						
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 05m	1315917	5	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 10m	1002467	10	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 15m	30702114	15	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 20m	1342496	20	10	78.5	27	M23

1 Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Кабель датчика положения



KA/KV G... кабель датчика положения с прямым соединителем

KA/KV W... кабель датчика положения с угловым соединителем

KA/KV G...DS... Кабель датчика положения с разъемом D-Sub

⑥ Соединение на стороне модуля

⑮ Гнездо

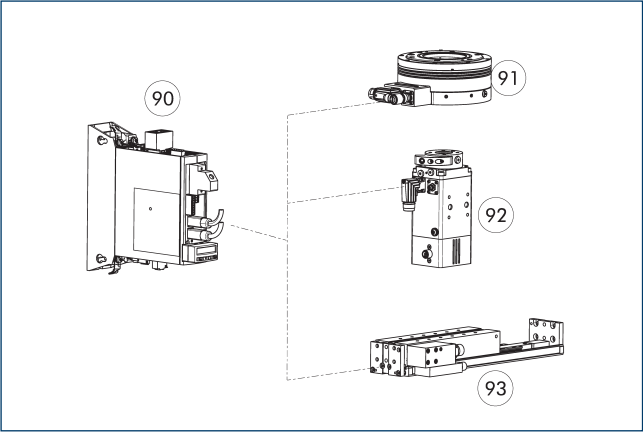
⑨0 Готов для подключения контроллера привода

Соединительные кабели, например, кабели питания и кабели датчиков, разработаны специально для соединения изделий SCHUNK с блоками управления приводом. Мы будем рады помочь в выборе правильных соединительных кабелей.

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Кабель датчика положения для BOSCH IndraDrive A/B/Cs и интерфейса датчика положения HIPERFACE® - подходит для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-K	0349125	5	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-01000-K	0349126	10	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-01500-K	0349127	15	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-02000-K	0349128	20	6	50	14.9	M12
Кабель датчика для интерфейса декодеров BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx01) и 1Vss - пригоден для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-R	0349138	5	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01000-R	0349139	10	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01500-R	0349140	15	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-02000-R	0349141	20	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика для интерфейса декодеров BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx02)/IndraDrive Cs и 1Vss — пригоден для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-T	0349146	5	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01000-T	0349147	10	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01500-T	0349148	15	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-02000-T	0349149	20	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика для SIEMENS Sinamics и интерфейса декодеров 1Vss - пригоден для кабельных цепей						
KA GGN1208-GK-00100-U	0349597	1	7.3	50	14.65	M12
KA GGN1208-GK-00200-U	0349598	2	7.3	50	14.65	M12
KA GGN1208-GK-00300-U	0349599	3	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика положения для SIEMENS Sinamics и интерфейса энкодера DRIVE-CLiQ пригоден для использования с кабельными цепями						
ELB/SLD - DQ 05m	1327967	5	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 10m	1327968	10	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 15m	1327969	15	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 20m	1327970	20	6	50	14.9	M12

① Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Контроллер Bosch Rexroth IndraDrive Cs



- 90 Контроллер

91 Электрический поворотный модуль ERS/ERT
- 92 Поворотный блок ERD

93 Компактная линейная ось ELB

Контроллер может использоваться для управления поворотными модулями ERS, ERT и ERD, а также для осей с линейными двигателями SCHUNK. Он выпускается с интерфейсами обмена данными PROFIBUS или Multi-Ethernet (Sercos III, PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP).

Описание	Номинальный ток	Максимальный ток	Примечания
	[A]	[A]	
Контроллер			
HCS01.1E-W0008	2.7	8	
HCS01.1E-W0018	7.6	18	

Мы будем рады помочь в выборе правильного контроллера. Свяжитесь, пожалуйста, с нами, чтобы получить консультацию.



Размеры и данные о нагрузке



Технические данные – без крышки

Описание		SLD 21	SLD 22	SLD 23	SLD 24
Концепция привода		Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод
Макс. номинальный ход H	[mm]	5470	5440	5330	5190
Макс. приводное усилие	[N]	600	1200	1800	2400
Номинальное усилие	[N]	285	450	665	865
Повторяемость	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Макс. скорость	[m/s]	5	5	5	5
Макс. ускорение	[m/s²]	100	100	100	100
Макс. ток	[A]	12	24	36	48
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	4.1	6.5	9.6	12.5
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Собственный вес ползуна и двигателя	[kg]	6.78	8.38	12.2	16.5
Масса торцевых плит	[kg]	1.56	1.56	1.56	1.56
Дополнительная масса на 100 мм хода	[kg]	1.848	1.848	1.848	1.848
Усилие Fy dyn	[N]	70794	70794	106190	106190
Усилие Fz dyn	[N]	70794	70794	106190	106190
Момент Mx dyn	[Nm]	5805	5805	8708	8708
Момент My dyn	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Момент Mz dyn	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Момент инерции площадей Iy	[mm⁴]	464000	464000	464000	464000
Момент инерции площадей Iz	[mm⁴]	17220000	17220000	17220000	17220000
Трение	[N]	60	60	90	90

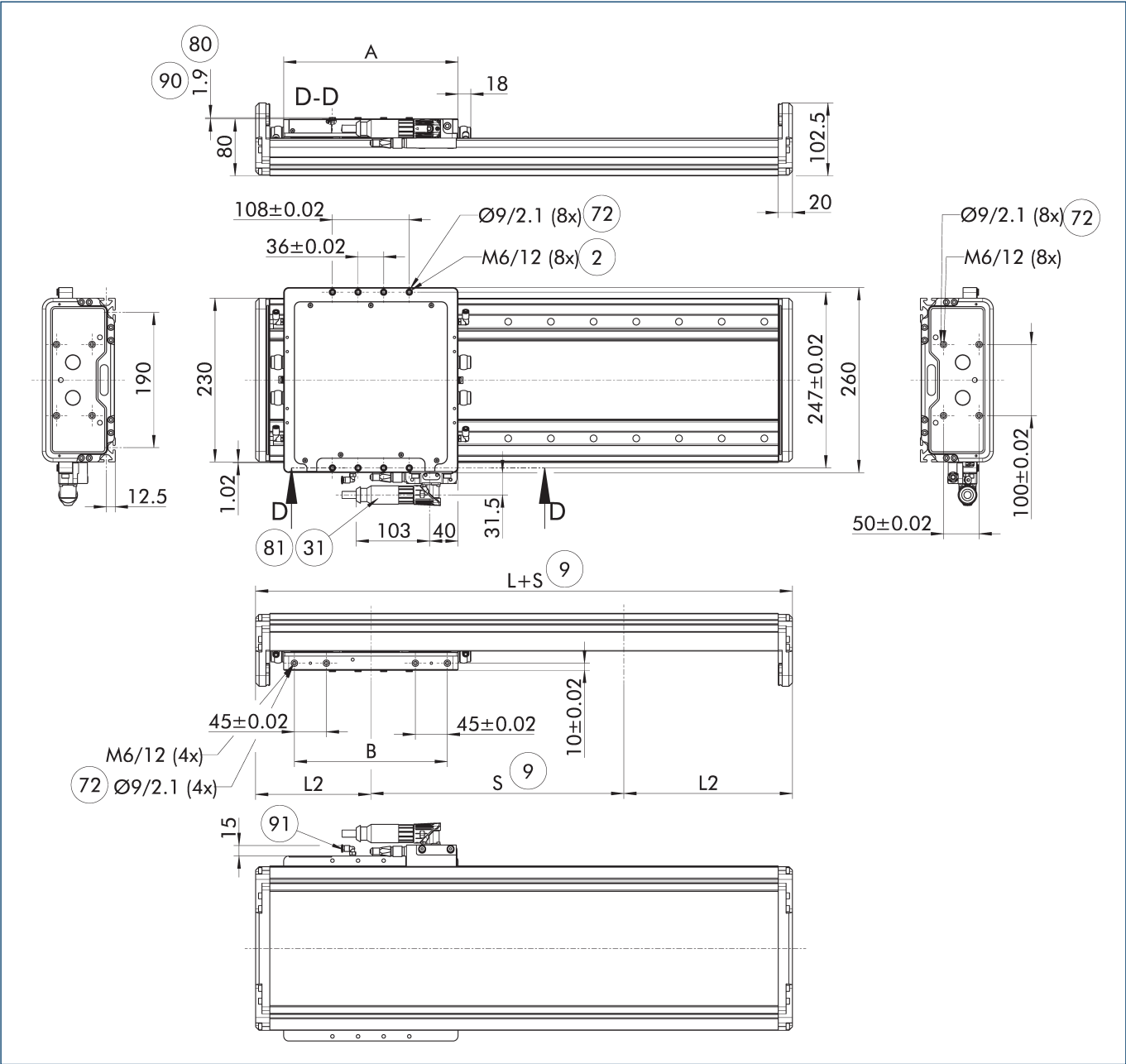
① Указанные динамические силы и крутящие моменты рассчитаны на номинальный срок службы (L10) из расчета 100 км пробега. Дополнительные значения для расчета срока службы можно найти в наших инструкциях по эксплуатации.

Технические данные – с крышкой

Описание		SLD 21-C	SLD 22-C	SLD 23-C	SLD 24-C
Концепция привода		Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод
Макс. номинальный ход H	[mm]	2654	2629	2519	2379
Макс. приводное усилие	[N]	600	1200	1800	2400
Номинальное усилие	[N]	285	450	665	865
Повторяемость	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Макс. скорость	[m/s]	5	5	5	5
Макс. ускорение	[m/s²]	100	100	100	100
Макс. ток	[A]	12	24	36	48
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	4.1	6.5	9.6	12.5
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Собственный вес ползуна и двигателя	[kg]	8.28	9.88	13.7	18
Масса торцевых плит	[kg]	1.56	1.56	1.56	1.56
Дополнительная масса на 100 мм хода	[kg]	2.068	2.068	2.068	2.068
Усилие Fy dyn	[N]	70794	70794	106190	106190
Усилие Fz dyn	[N]	70794	70794	106190	106190
Момент Mx dyn	[Nm]	5805	5805	8708	8708
Момент My dyn	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Момент Mz dyn	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Момент инерции площадей Iy	[mm⁴]	464000	464000	464000	464000
Момент инерции площадей Iz	[mm⁴]	17220000	17220000	17220000	17220000
Трение	[N]	60	60	90	90

① Указанные динамические силы и крутящие моменты рассчитаны на номинальный срок службы (L10) из расчета 100 км пробега. Дополнительные значения для расчета срока службы можно найти в наших инструкциях по эксплуатации.

Главный вид: версия с одним моторным блоком (SLD 21)



Линейная ось может быть прикреплена либо к базовому корпусу, либо к каретке. Дополнительные элементы конструкции могут также крепиться либо к скользящему элементу, либо к основанию. На чертеже показано крепление оси к базовому корпусу и крепление конструкции к каретке.

- 2

Присоединение
- 9

Номинальный ход
- 31

Разъем двигателя
- 72

Подготовка под центрирующие втулки
- 80

Глубина отверстия центрирующей втулки в ответной детали
- 81

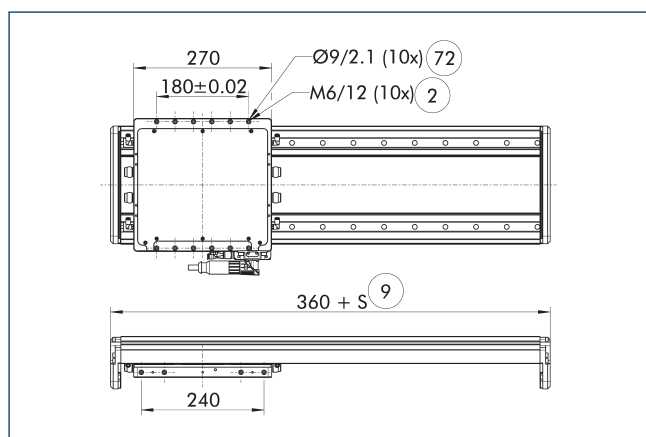
Не входит в комплект поставки
- 90

Относится ко всем центрирующим втулкам
- 91

Подключение для пневматического тормоза

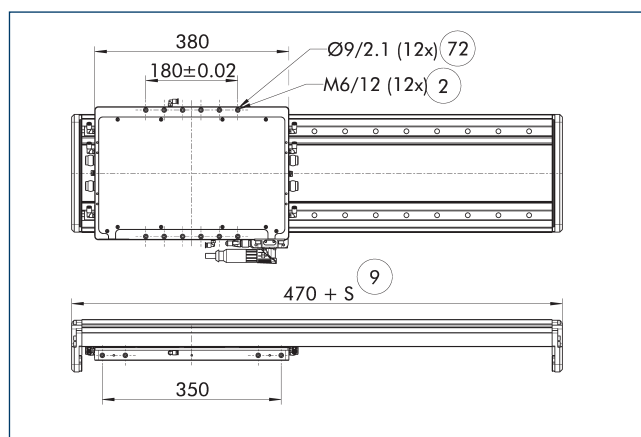
Описание	Идент. №	A	B	L	L2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
SLD 21		245	215	330	160.5
SLD 22		270	240	360	173
SLD 23		380	350	470	228
SLD 24		520	490	610	298

Исполнение с двумя моторными блоками (SLD 22)



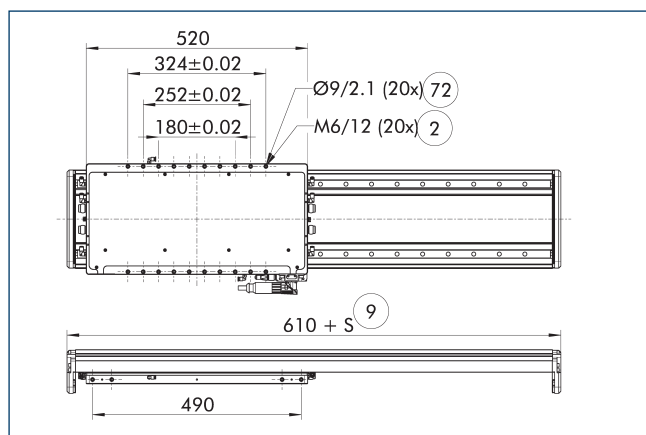
- ② Присоединение
 ⑨ Номинальный ход
 ⑦② Подготовка под центрирующие втулки

Исполнение с тремя моторными блоками (SLD 23)



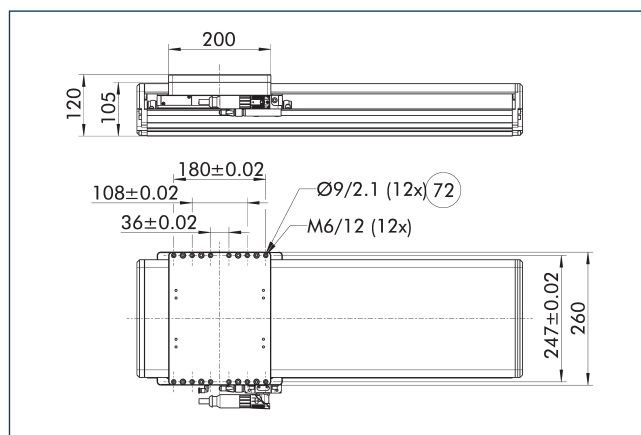
- ② Присоединение
 ⑨ Номинальный ход
 ⑦② Подготовка под центрирующие втулки

Исполнение с четырьмя моторными блоками (SLD 24)



- ② Присоединение
 ⑨ Номинальный ход
 ⑦② Подготовка под центрирующие втулки

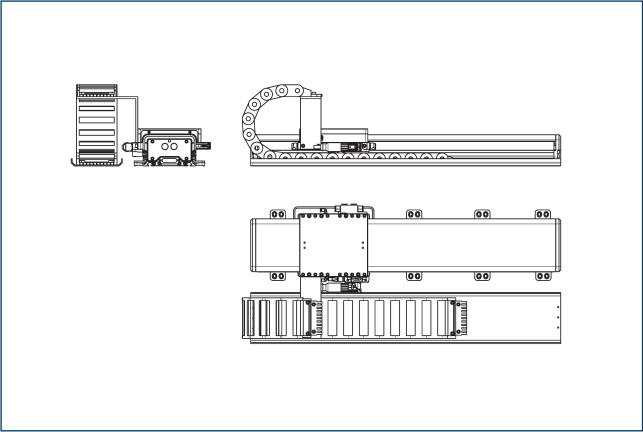
Исполнение с крышкой



- ⑦② Подготовка под центрирующие втулки

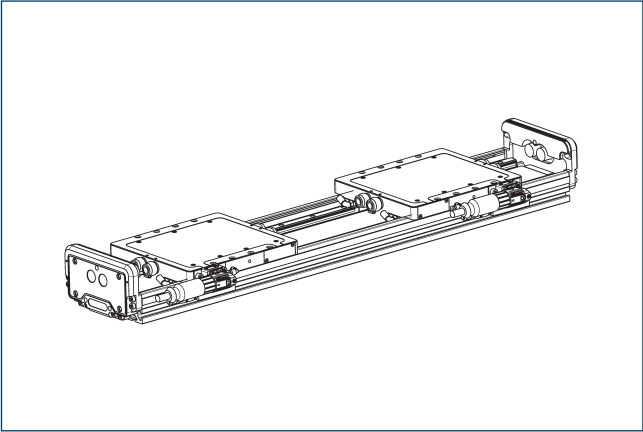
На рисунке показана высота оси SLD и схема винтового соединения с крышкой, поставляемой в качестве опции.

Кабельная цепь



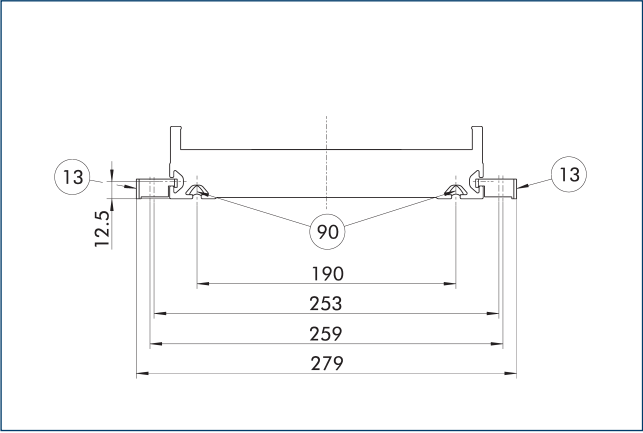
Соответствующие кабельные цепи доступны в виде принадлежностей линейных осей. (аналогично показанному на рисунке). Они адаптированы под конкретные значения эффективного хода и поставляются в комплекте с крепежными изделиями и, при необходимости, предварительно собранными.

Второй скользящий элемент



Линейная ось в виде опции может оснащаться несколькими активными скользящими элементами. В стандартной комплектации гнездо для подключения двигателя находится слева, но по желанию заказчика может быть установлено справа. Запрашивайте у нас подробную информацию.

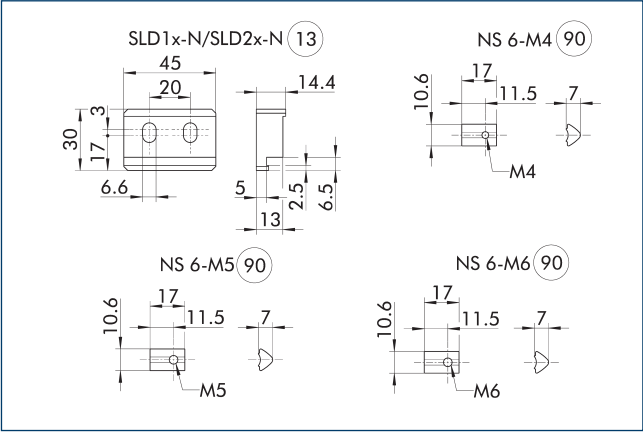
Крепление



13 Монтажная планка 90 Пазовый сухарь

На чертеже показано расположение вариантов крепления.

Крепежные элементы

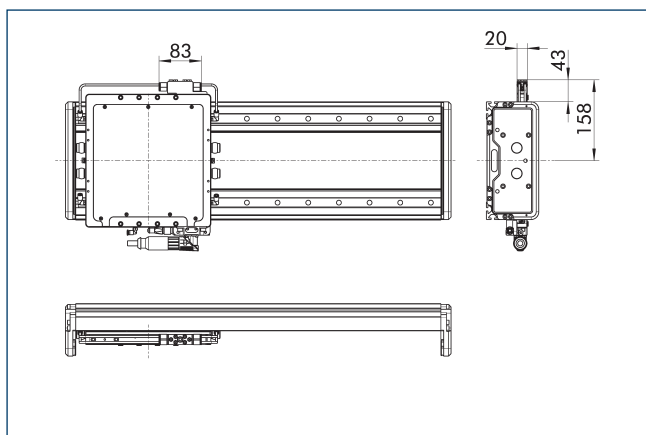


13 Монтажная планка 90 Пазовый сухарь

Блок может быть закреплен с помощью пазовых сухарей или на монтажных планках. Точное положение крепления указано на прилагаемом чертеже.

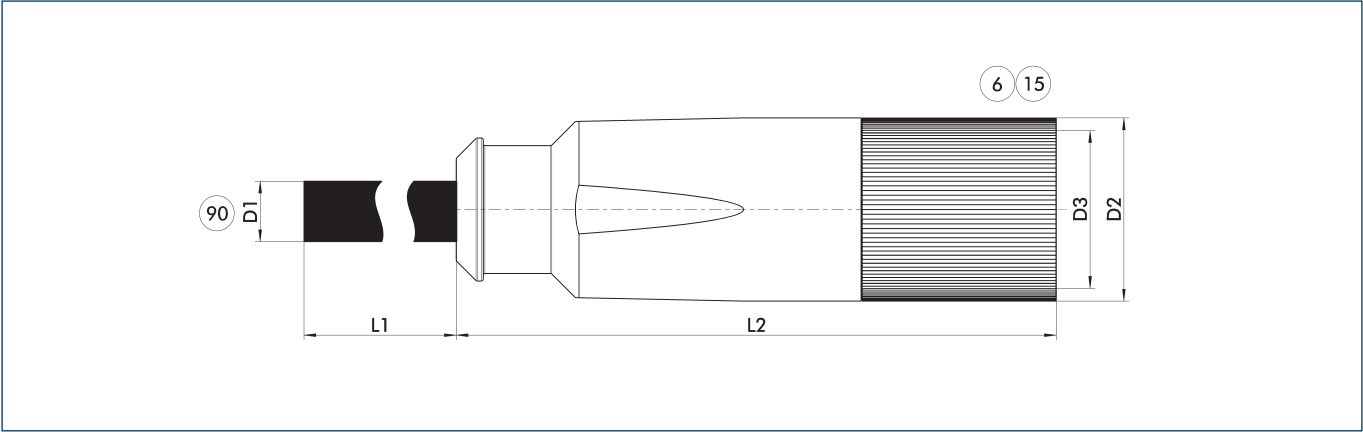
Описание	Идент. №	
Монтажная планка		
SLD1x-N/SLD2x-N	1548171	
Пазовый сухарь		
NS 6-M4	1548130	
NS 6-M5	1548166	
NS 6-M6	1548170	

Смазочный адаптер



На рисунке показаны размеры смазочного адаптера навесного оборудования, поставляемого по заказу.

Кабель питания



Соединительные кабели, например, кабели питания и кабели датчиков, разработаны специально для соединения изделий SCHUNK с блоками управления приводом. Мы будем рады помочь в выборе правильных соединительных кабелей.

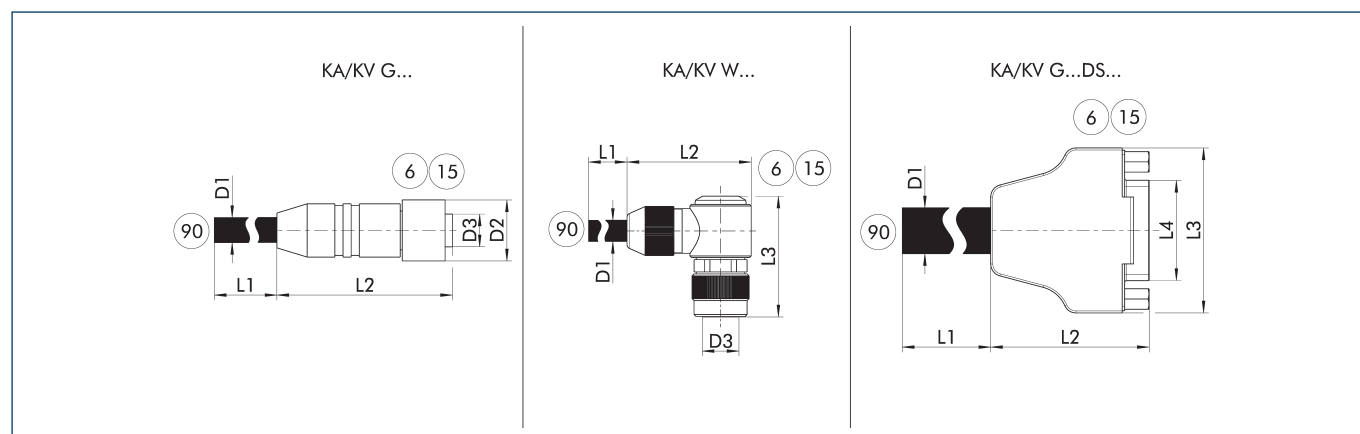
- 6 Соединение на стороне модуля
- 15 Гнездо

- 90 Подготовлен для подключения к компонентам более высокого уровня

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 к BOSCH IndraDrive A/B						
KA GLT2306-LK-00500-X	0349564	5	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-X	0349565	10	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-X	0349566	15	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-X	0349567	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 к BOSCH IndraDrive CS						
KA GLT2306-LK-00500-2	0349515	5	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-2	0349516	10	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-2	0349517	15	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-2	0349518	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22, в контроллере Siemens SINAMICS						
KA GGT2306-LK-00100-4	0349111	1	10	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00200-4	0349112	2	10	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00300-4	0349113	3	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 на SIEMENS SINAMICS с DRIVE-CLiQ пригоден для применения с кабельными цепями						
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 05m	1315917	5	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 10m	1002467	10	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 15m	30702114	15	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 20m	1342496	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 в BOSCH IndraDrive A/B						
KA GLT2306-LK-00500-Y	0349568	5	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-Y	0349569	10	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-Y	0349570	15	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-Y	0349571	20	13.2	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 на BOSCH IndraDrive CS						
KA GLT2306-LK-00500-3	0349540	5	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-3	0349541	10	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-3	0349542	15	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-3	0349543	20	13.2	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 в Siemens SINAMICS						
KA GGT2306-LK-00100-5	0349114	1	13.2	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00200-5	0349115	2	13.2	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00300-5	0349116	3	13.2	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 на SIEMENS SINAMICS с DRIVE-CLiQ пригоден для применения с кабельными цепями						
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 05m	1330322	5	13.2	78.5	27	M23
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 10m	1330326	10	13.2	78.5	27	M23
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 15m	1330329	15	13.2	78.5	27	M23
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 20m	1330330	20	13.2	78.5	27	M23

1 Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Кабель датчика положения



KA/KV G... кабель датчика положения с прямым соединителем
 KA/KV W... кабель датчика положения с угловым соединителем
 KA/KV G...DS... Кабель датчика положения с разъемом D-Sub

⑥ Соединение на стороне модуля
 ⑮ Гнездо

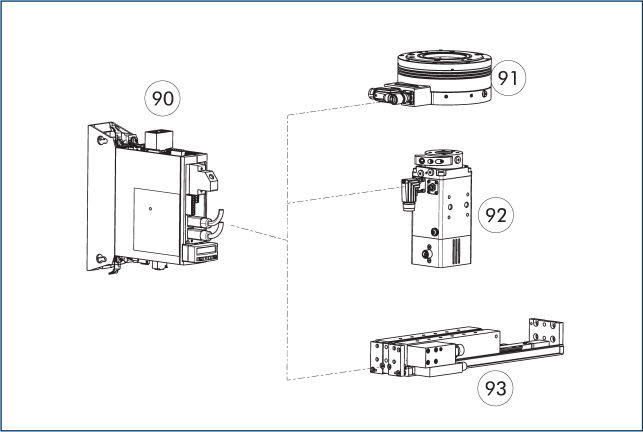
⑨0 Готов для подключения контроллера привода

Соединительные кабели, например, кабели питания и кабели датчиков, разработаны специально для соединения изделий SCHUNK с блоками управления приводом. Мы будем рады помочь в выборе правильных соединительных кабелей.

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Кабель датчика положения для BOSCH IndraDrive A/B/Cs и интерфейса датчика положения HIPERFACE® - подходит для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-K	0349125	5	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-01000-K	0349126	10	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-01500-K	0349127	15	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-02000-K	0349128	20	6	50	14.9	M12
Кабель датчика для интерфейса декодеров BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx01) и 1Vss - пригоден для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-R	0349138	5	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01000-R	0349139	10	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01500-R	0349140	15	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-02000-R	0349141	20	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика для интерфейса декодеров BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx02)/IndraDrive Cs и 1Vss — пригоден для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-T	0349146	5	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01000-T	0349147	10	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01500-T	0349148	15	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-02000-T	0349149	20	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика для SIEMENS Sinamics и интерфейса декодеров 1Vss - пригоден для кабельных цепей						
KA GGN1208-GK-00100-U	0349597	1	7.3	50	14.65	M12
KA GGN1208-GK-00200-U	0349598	2	7.3	50	14.65	M12
KA GGN1208-GK-00300-U	0349599	3	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика положения для SIEMENS Sinamics и интерфейса энкодера DRIVE-CLiQ пригоден для использования с кабельными цепями						
ELB/SLD - DQ 05m	1327967	5	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 10m	1327968	10	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 15m	1327969	15	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 20m	1327970	20	6	50	14.9	M12

① Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Контроллер Bosch Rexroth IndraDrive Cs



- 90 Контроллер

91 Электрический поворотный модуль ERS/ERT
- 92 Поворотный блок ERD

93 Компактная линейная ось ELB

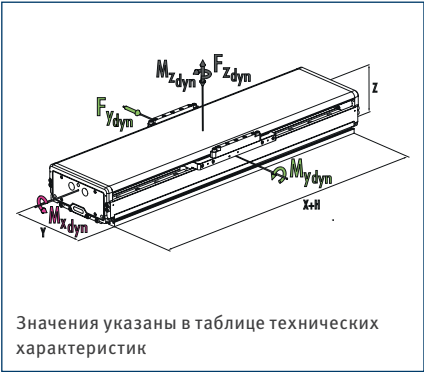
Контроллер может использоваться для управления поворотными модулями ERS, ERT и ERD, а также для осей с линейными двигателями SCHUNK. Он выпускается с интерфейсами обмена данными PROFIBUS или Multi-Ethernet (Sercos III, PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP).

Описание	Номинальный ток	Максимальный ток	Примечания
	[A]	[A]	
Контроллер			
HCS01.1E-W0018	7.6	18	
HCS01.1E-W0028	11.52	28	

Мы будем рады помочь в выборе правильного контроллера. Свяжитесь, пожалуйста, с нами, чтобы получить консультацию.



Габариты и максимальные нагрузки



Значения указаны в таблице технических характеристик

❶ Указанные моменты и силы являются статическими значениями, относящимися к каждой базовой губке, и могут действовать одновременно.

Технические данные – без крышки

Описание		SLD 22-H	SLD 23-H	SLD 24-H
Концепция привода		Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод
Макс. номинальный ход H	[mm]	5310	5210	5070
Макс. приводное усилие	[N]	1200	1800	2400
Номинальное усилие	[N]	450	665	865
Повторяемость	[mm]	0.01	0.01	0.01
Макс. скорость	[m/s]	5	5	5
Макс. ускорение	[m/s²]	100	100	100
Макс. ток	[A]	24	36	48
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	6.5	9.6	12.5
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/40	5/40	5/40
Собственный вес ползуна и двигателя	[kg]	12.5	16.5	23
Масса торцевых плит	[kg]	3.2	3.2	3.2
Дополнительная масса на 100 мм хода	[kg]	3.6	3.6	3.6
Усилие Fy dyn	[N]	146000	184000	276000
Усилие Fz dyn	[N]	146000	184000	276000
Момент Mx dyn	[Nm]	13140	16560	24840
Момент My dyn	[Nm]	15987	27232	40388
Момент Mz dyn	[Nm]	15987	27232	40388
Момент инерции площадей Iy	[mm⁴]	2905000	2905000	2905000
Момент инерции площадей Iz	[mm⁴]	55779000	55779000	55779000
Трение	[N]	50	50	75
Варианты исполнения и их характеристики				
Высокоскоростной вариант		SLD 22-H-H	SLD 23-H-H	SLD 24-H-H
Номинальное усилие	[N]	353	512	688
Макс. скорость	[m/s]	10	10	10
Макс. ток	[A]	56	82	113
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	15.1	21.9	29.4
Усилие Fy dyn	[N]	102000	128400	192600
Усилие Fz dyn	[N]	102000	128400	192600
Момент Mx dyn	[Nm]	9180	11556	17334
Момент My dyn	[Nm]	11169	19003	28183
Момент Mz dyn	[Nm]	11169	19003	28183

Технические данные – с крышкой

Описание		SLD 22-H-C	SLD 23-H-C	SLD 24-H-C
Концепция привода		Линейный прямой привод	Линейный прямой привод	Линейный прямой привод
Макс. номинальный ход H	[mm]	2558	2461	2318
Макс. приводное усилие	[N]	1200	1800	2400
Номинальное усилие	[N]	450	665	865
Повторяемость	[mm]	0.01	0.01	0.01
Макс. скорость	[m/s]	5	5	5
Макс. ускорение	[m/s ²]	100	100	100
Макс. ток	[A]	24	36	48
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	6.5	9.6	12.5
Мин./макс. температура окружающей среды	[°C]	5/40	5/40	5/40
Собственный вес ползуна и двигателя	[kg]	13	17	23.5
Масса торцевых плит	[kg]	3.2	3.2	3.2
Дополнительная масса на 100 мм хода	[kg]	3.65	3.65	3.65
Усилие F _y dyn	[N]	146000	184000	276000
Усилие F _z dyn	[N]	146000	184000	276000
Момент M _x dyn	[Nm]	13140	16560	24840
Момент M _y dyn	[Nm]	15987	27232	40388
Момент M _z dyn	[Nm]	15987	27232	40388
Момент инерции площадей I _y	[mm ⁴]	2905000	2905000	2905000
Момент инерции площадей I _z	[mm ⁴]	55779000	55779000	55779000
Трение	[N]	50	50	75
Варианты исполнения и их характеристики				
Высокоскоростной вариант		SLD 22-H-C-H	SLD 23-H-C-H	SLD 24-H-C-H
Номинальное усилие	[N]	353	512	688
Макс. скорость	[m/s]	10	10	10
Макс. ток	[A]	56	82	113
Максимальный ток в режиме ожидания (номинальный ток)	[A]	15.1	21.9	29.4
Усилие F _y dyn	[N]	102000	128400	192600
Усилие F _z dyn	[N]	102000	128400	192600
Момент M _x dyn	[Nm]	9180	11556	17334
Момент M _y dyn	[Nm]	11169	19003	28183
Момент M _z dyn	[Nm]	11169	19003	28183

① Указанные динамические силы и крутящие моменты рассчитаны на номинальный срок службы (L10) из расчета 100 км пробега. Дополнительные значения для расчета срока службы можно найти в наших инструкциях по эксплуатации.

Прямая линейная ось

Technical drawing of the M5000 series linear actuator, showing front, side, and detail views with dimensions and part numbers.

Front View (Top):

- Overall length: A
- Mounting bracket width: 132
- Mounting bracket thickness: 25
- Mounting bracket height: 108.35
- Mounting bracket offset: 4.55
- Mounting bracket hole diameter: $\varnothing 80$
- Mounting bracket hole offset: 90
- Mounting bracket hole diameter: $\varnothing 12/2.1$ (12x) **72**
- Mounting bracket hole offset: $M8/16$ (12x) **2**
- Mounting bracket hole diameter: $\varnothing 9/2.1$ (8x) **72**
- Mounting bracket hole offset: $M6/12$ (8x)

Side View (Middle):

- Overall height: 269
- Mounting bracket height: 108 ± 0.02
- Mounting bracket offset: 36 ± 0.02
- Mounting bracket hole diameter: $\varnothing 12/2.1$ (12x) **72**
- Mounting bracket hole offset: $M8/16$ (12x) **2**
- Mounting bracket hole diameter: $\varnothing 9/2.1$ (8x) **72**
- Mounting bracket hole offset: $M6/12$ (8x)
- Mounting bracket hole diameter: $\varnothing 81$ **31**
- Mounting bracket hole offset: 40
- Mounting bracket hole diameter: 103
- Mounting bracket hole offset: 31.5
- Mounting bracket hole diameter: 75 ± 0.02
- Mounting bracket hole offset: 150 ± 0.02

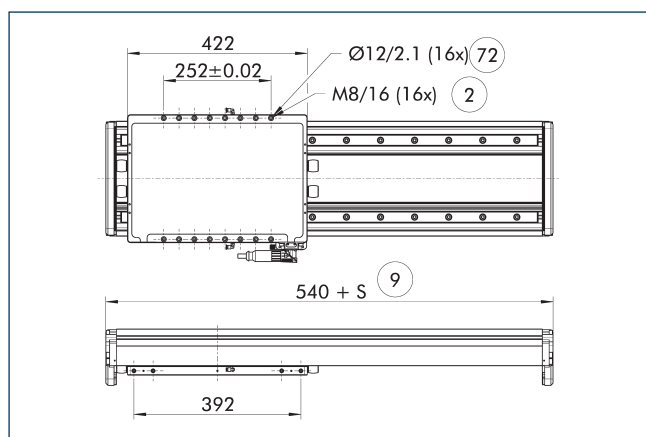
Bottom View (Bottom):

- Overall length: $L + S$ **9**
- Mounting bracket length: 45 ± 0.02
- Mounting bracket offset: 45 ± 0.02
- Mounting bracket hole diameter: $\varnothing 9/2.1$ (4x) **72**
- Mounting bracket hole offset: $M6/12$ (4x)
- Mounting bracket hole diameter: 10 ± 0.02
- Mounting bracket hole offset: 15
- Mounting bracket hole diameter: 91

- 2 Присоединение
- 9 Номинальный ход
- 31 Разъем двигателя
- 72 Подготовка под центрирующие втулки
- 80 Глубина отверстия центрирующей втулки в ответной детали
- 81 Не входит в комплект поставки
- 90 Относится ко всем центрирующим втулкам
- 91 Подключение для пневматического тормоза

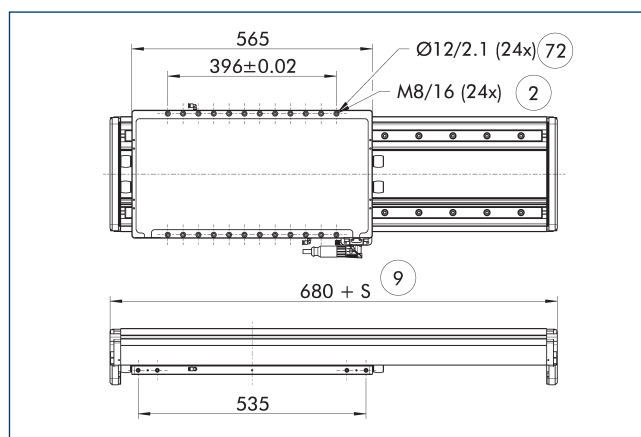
Описание	Идент. №	A	B	L	L2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
SLD 22-H		325	295	440	213.5
SLD 23-H		422	392	540	262
SLD 24-H		565	535	680	333.5

Исполнение с тремя моторными блоками (SLD 23-H)



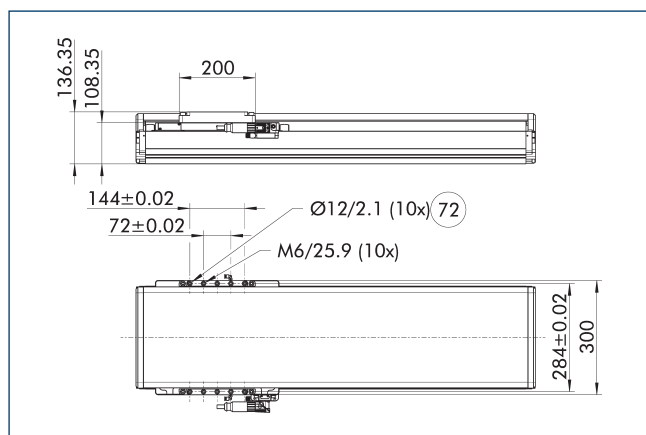
- (2) Присоединение
(9) Номинальный ход
(72) Подготовка под центрирующие втулки

Исполнение с четырьмя моторными блоками (SLD 24-H)



- (2) Присоединение
(9) Номинальный ход
(72) Подготовка под центрирующие втулки

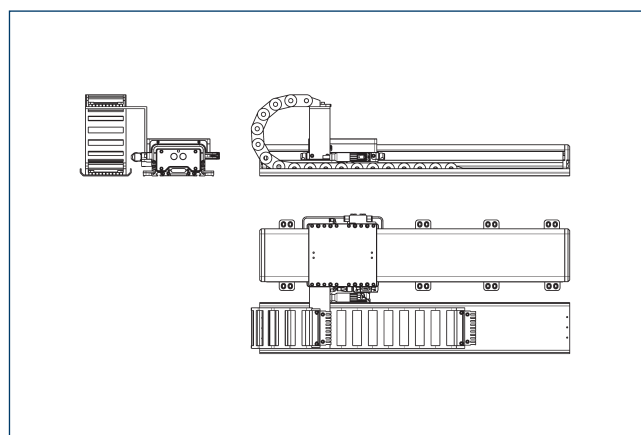
Исполнение с крышкой



- (72) Подготовка под центрирующие втулки

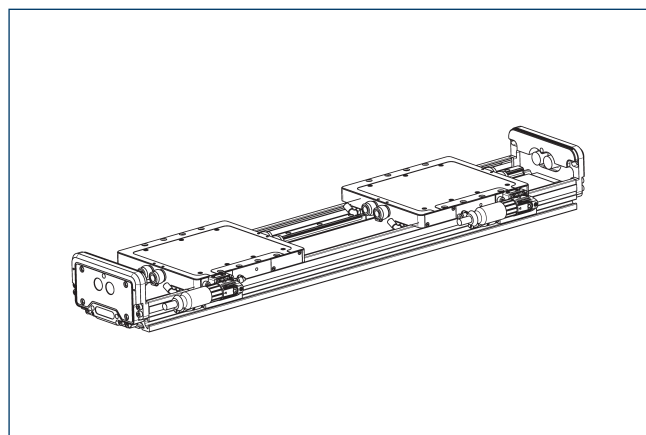
На рисунке показана высота оси SLD и схема винтового соединения с крышкой, поставляемой в качестве опции.

Кабельная цепь



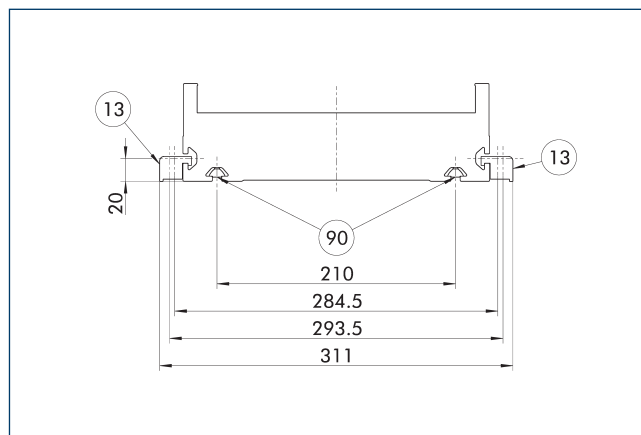
Соответствующие кабельные цепи доступны в виде принадлежностей линейных осей. (аналогично показанному на рисунке). Они адаптированы под конкретные значения эффективного хода и поставляются в комплекте с крепежными изделиями и, при необходимости, предварительно собранными.

Второй скользящий элемент



Линейная ось в виде опции может оснащаться несколькими активными скользящими элементами. В стандартной комплектации гнездо для подключения двигателя находится слева, но по желанию заказчика может быть установлено справа. Запрашивайте у нас подробную информацию.

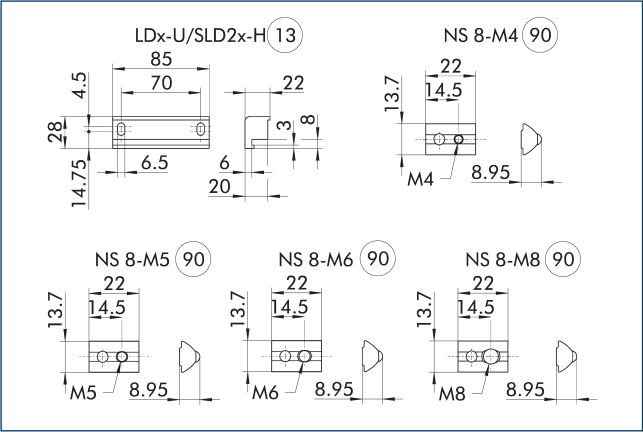
Крепление



- (13) Монтажная планка (90) Пазовый сухарь

На чертеже показано расположение вариантов крепления.

Крепежные элементы

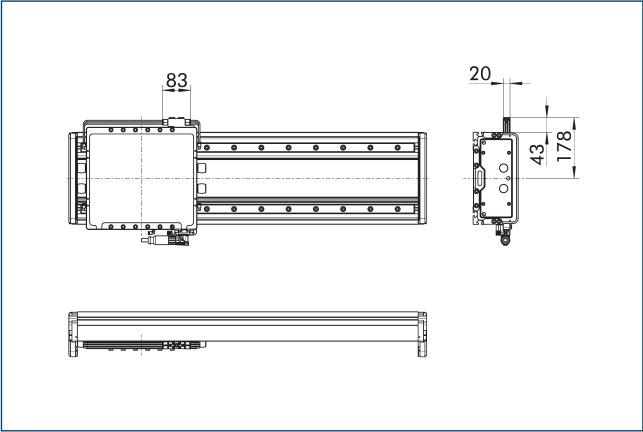


13 Монтажная планка 90 Пазовый сухарь

Блок может быть закреплен с помощью пазовых сухарей или на монтажных планках. Точное положение крепления указано на прилагаемом чертеже.

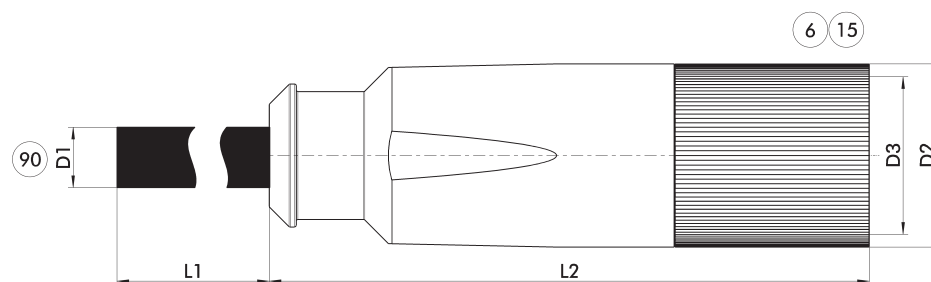
Описание	Идент. №	
Монтажная планка		
LDx-U/SLD2x-H	30700231	
Пазовый сухарь		
NS 8-S-M4	1646017	
NS 8-S-M5	1646019	
NS 8-S-M6	1646031	
NS 8-S-M8	1646033	

Смазочный адаптер



На рисунке показаны размеры смазочного адаптера навесного оборудования, поставляемого по заказу.

Кабель питания



Соединительные кабели, например, кабели питания и кабели датчиков, разработаны специально для соединения изделий SCHUNK с блоками управления приводом. Мы будем рады помочь в выборе правильных соединительных кабелей.

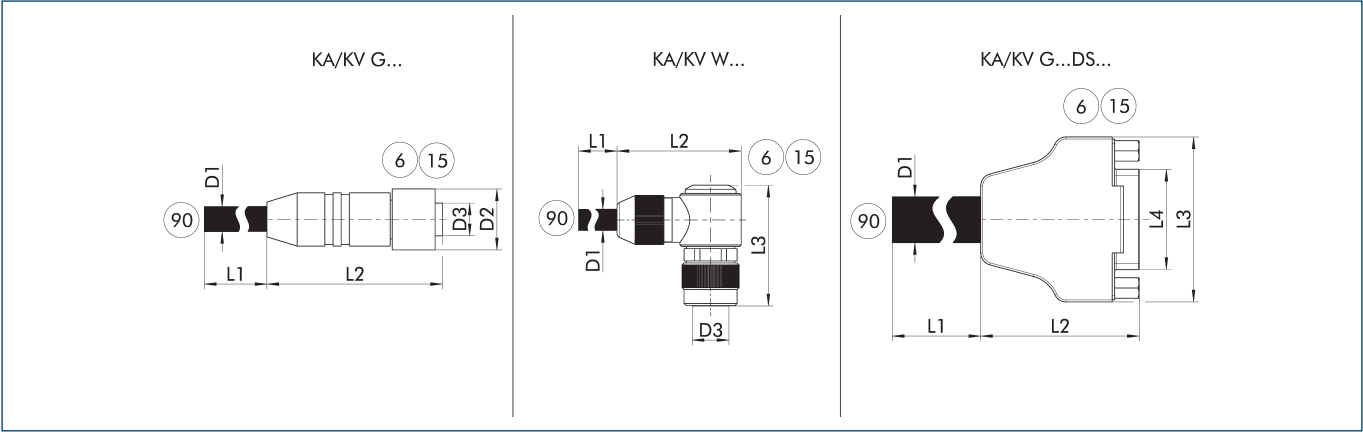
- ⑥ Соединение на стороне модуля
⑮ Гнездо

- ⑨⑩ Подготовлен для подключения к компонентам более высокого уровня

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 к BOSCH IndraDrive A/B						
KA GLT2306-LK-00500-X	0349564	5	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-X	0349565	10	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-X	0349566	15	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-X	0349567	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 к BOSCH IndraDrive CS						
KA GLT2306-LK-00500-2	0349515	5	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-2	0349516	10	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-2	0349517	15	10	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-2	0349518	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22, в контроллере Siemens SINAMICS						
KA GGT2306-LK-00100-4	0349111	1	10	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00200-4	0349112	2	10	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00300-4	0349113	3	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 на SIEMENS SINAMICS с DRIVE-CLiQ пригоден для применения с кабельными цепями						
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 05m	1315917	5	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 10m	1002467	10	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 15m	30702114	15	10	78.5	27	M23
LDx100-300/SLD 11-14,21,22 DQ 20m	1342496	20	10	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 в BOSCH IndraDrive A/B						
KA GLT2306-LK-00500-Y	0349568	5	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-Y	0349569	10	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-Y	0349570	15	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-Y	0349571	20	13.2	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 на BOSCH IndraDrive CS						
KA GLT2306-LK-00500-3	0349540	5	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01000-3	0349541	10	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-01500-3	0349542	15	13.2	78.5	27	M23
KA GLT2306-LK-02000-3	0349543	20	13.2	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 в Siemens SINAMICS						
KA GGT2306-LK-00100-5	0349114	1	13.2	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00200-5	0349115	2	13.2	78.5	27	M23
KA GGT2306-LK-00300-5	0349116	3	13.2	78.5	27	M23
Кабель питания для LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 на SIEMENS SINAMICS с DRIVE-CLiQ пригоден для применения с кабельными цепями						
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 05m	1330322	5	13.2	78.5	27	M23
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 10m	1330326	10	13.2	78.5	27	M23
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 15m	1330329	15	13.2	78.5	27	M23
LDx400-600/SLD 23,24 DQ 20m	1330330	20	13.2	78.5	27	M23

① Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Кабель датчика положения



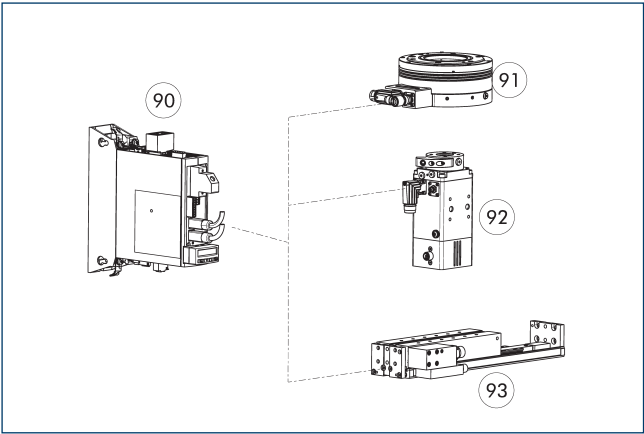
- KA/KV G... кабель датчика положения с прямым соединителем
- KA/KV W... кабель датчика положения с угловым соединителем
- KA/KV G...DS... Кабель датчика положения с разъемом D-Sub
- 6 Соединение на стороне модуля
- 15 Гнездо
- 90 Готов для подключения контроллера привода

Соединительные кабели, например, кабели питания и кабели датчиков, разработаны специально для соединения изделий SCHUNK с блоками управления приводом. Мы будем рады помочь в выборе правильных соединительных кабелей.

Описание	Идент. №	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Кабель датчика положения для BOSCH IndraDrive A/B/Cs и интерфейса датчика положения HIPERFACE® - подходит для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-K	0349125	5	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-01000-K	0349126	10	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-01500-K	0349127	15	6	50	14.9	M12
KA GWN1208-GK-02000-K	0349128	20	6	50	14.9	M12
Кабель датчика для интерфейса декодеров BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx01) и 1Vss - пригоден для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-R	0349138	5	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01000-R	0349139	10	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01500-R	0349140	15	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-02000-R	0349141	20	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика для интерфейса декодеров BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx02)/IndraDrive Cs и 1Vss — пригоден для кабельных цепей						
KA GWN1208-GK-00500-T	0349146	5	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01000-T	0349147	10	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-01500-T	0349148	15	7.3	50	14.65	M12
KA GWN1208-GK-02000-T	0349149	20	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика для SIEMENS Sinamics и интерфейса декодеров 1Vss - пригоден для кабельных цепей						
KA GGN1208-GK-00100-U	0349597	1	7.3	50	14.65	M12
KA GGN1208-GK-00200-U	0349598	2	7.3	50	14.65	M12
KA GGN1208-GK-00300-U	0349599	3	7.3	50	14.65	M12
Кабель датчика положения для SIEMENS Sinamics и интерфейса энкодера DRIVE-CLiQ пригоден для использования с кабельными цепями						
ELB/SLD - DQ 05m	1327967	5	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 10m	1327968	10	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 15m	1327969	15	6	50	14.9	M12
ELB/SLD - DQ 20m	1327970	20	6	50	14.9	M12

ⓘ Соблюдайте требования по минимальному радиусу изгиба кабелей для кабельных цепей или по максимальному углу скручивания для скручиваемых кабелей. Обычно это 10 диаметров кабеля или +/- 180°/м.

Контроллер Bosch Rexroth IndraDrive Cs



- 90 Контроллер

91 Электрический поворотный модуль ERS/ERT
- 92 Поворотный блок ERD

93 Компактная линейная ось ELB

Контроллер может использоваться для управления поворотными модулями ERS, ERT и ERD, а также для осей с линейными двигателями SCHUNK. Он выпускается с интерфейсами обмена данными PROFIBUS или Multi-Ethernet (Sercos III, PROFINET, EtherCAT, EtherNet/IP).

Описание	Номинальный ток	Максимальный ток	Примечания
	[A]	[A]	
Контроллер			
HCS01.1E-W0018	7.6	18	
HCS01.1E-W0028	11.52	28	
HCS01.1E-W0054	21	54	

- Мы будем рады помочь в выборе правильного контроллера. Свяжитесь, пожалуйста, с нами, чтобы получить консультацию.



SCHUNK SE & Co. KG

Spanntechnik

Greiftechnik

Automatisierungstechnik

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*

