



Hand in hand for tomorrow



Hoja de datos del producto

Eje directo lineal SLD

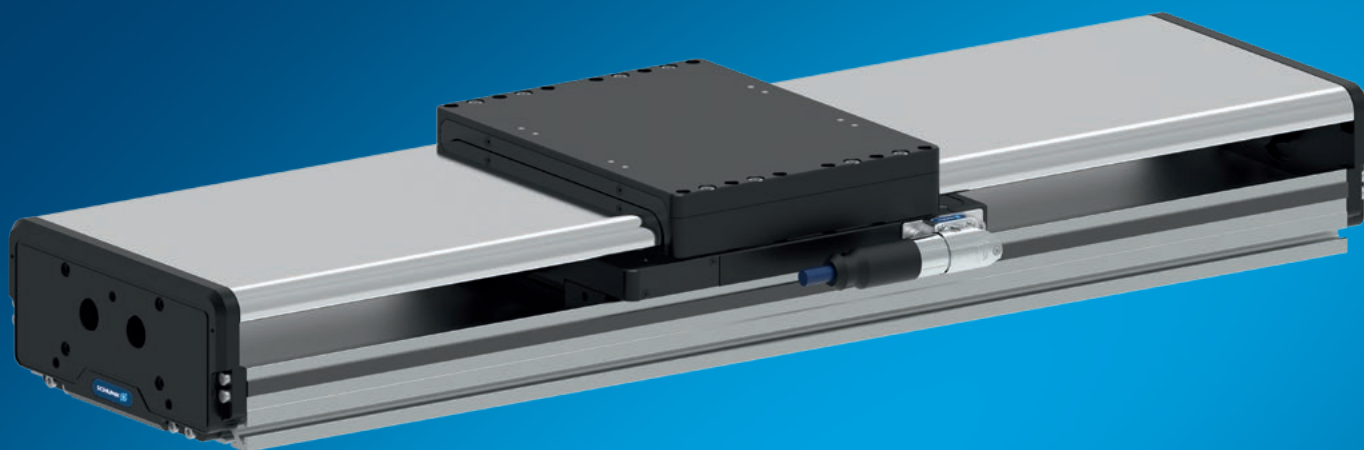
Dinámico. Resistente. para un bloqueo excéntrico en posición desviada

Ejes directos lineales SLD personalizados y configurables

El todoterreno de los ejes dinámico, perfectamente adaptado a su aplicación.

Campo de aplicación

Para la aplicación en entornos limpios y de ligera contaminación. Para realizar movimientos rápidos y precisos o la introducción controlada de piezas en el montaje de alta velocidad, en la tecnología de medición y comprobación, la electrónica, la tecnología de movilidad eléctrica o la industria de las ciencias de la vida.



Ventajas y beneficios

Casi sin piezas de desgaste para una larga duración y gran fiabilidad del sistema

Sin juego mecánico, entre los elementos de accionamiento para una respuesta rápida y una gran exactitud de posicionamiento

Gran capacidad de carga para una capacidad de carga de los rodamientos elevada y una larga vida útil, especialmente en la versión para cargas pesadas

Motor integrado y sistema de medición en el eje minimiza los contornos interferentes y las necesidades de espacio

Opcionalmente, se puede reequipar con un sistema de medición del desplazamiento absoluto Esfuerzo de programación

Dinámica elevada, para tiempos de ciclo más cortos por consiguiente, una elevada productividad

Certificación UL para el uso en los mercados estadounidense y canadiense

Freno de parada de seguridad neumático opcional como barra de bloqueo para requisitos elevados de seguridad para las máquinas y las personas

Dispositivos de seguridad opcionales con certificado SIL2/PLd para aplicaciones con requisitos exigentes en materia de seguridad de la máquina

Eje para aplicación específica mediante diversas variantes y opciones y una configuración individual



Tamaños
Cantidad: 3



Carrera máx.
2318 .. 5500 mm



Fuerza de accionamiento máx.
300 .. 2400 N



Precisión de repetición
0.01 mm

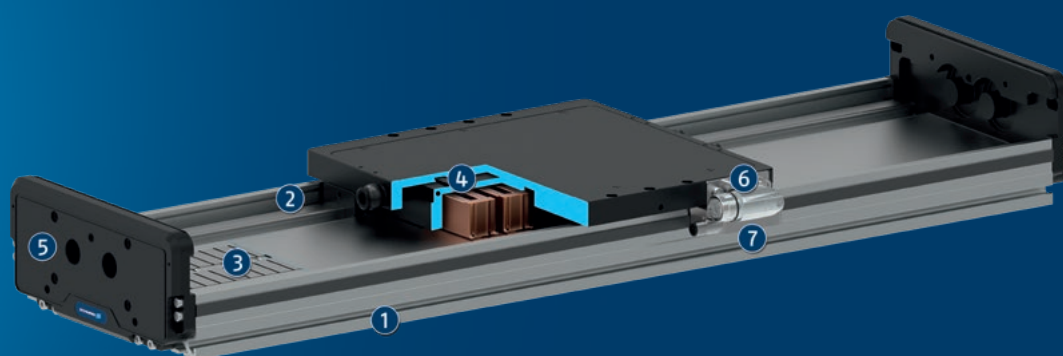


Velocidad máx.
5 .. 10 m/s

Descripción de funcionamiento

El accionamiento eléctrico se compone de una pieza primaria (bobinado del motor) y una pieza secundaria (imán permanente). La fase y la amplitud de la corriente eléctrica aplicada se regulan en el controlador.

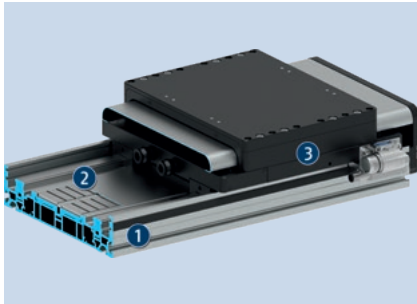
Dependiendo de la aplicación, de este modo se pone en movimiento el perfil provisto de imanes o se desplaza el carro del eje.



- ① **Perfil extruido de aluminio**
Plano y con peso optimizado
- ② **Guía de carriles perfilados pretensada con guías de bolas circulantes**
para unas características de guiado y velocidades óptimas
- ③ **Piezas secundarias integradas**
con imanes de alto rendimiento
- ④ **Carro compacto de piezas primarias**
con superficies de montaje, guía ajustada sin holguras y sistema de medición integrado
- ⑤ **Placas finales**
con elementos amortiguadores integrados
- ⑥ **Conector del motor**
Se puede seleccionar posición derecha/izquierda
- ⑦ **Conector del sistema de medición**
Se puede seleccionar posición derecha/izquierda

Descripción detallada del funcionamiento

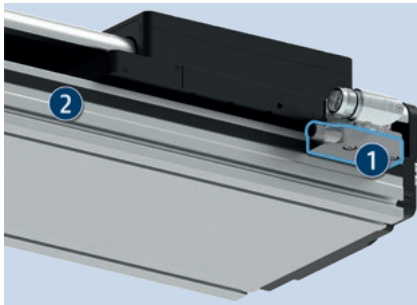
Diseño del eje directo lineal



El eje directo lineal SLD consta de una corredera de motor con un componente primario y un sistema de medición integrados. El componente secundario consta de imanes permanentes y está integrado en el perfil extruido de aluminio del eje lineal.

- ❶ Perfil extruido de aluminio
- ❷ Imanes permanentes
- ❸ Carro del motor

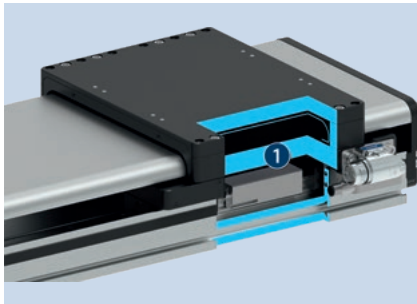
Sistema transductor modular



El eje lineal está disponible con diferentes sistemas de medición de trayectoria. El sistema de medición de trayectoria incremental tiene una interfaz 1Vss. Los sistemas de medición de trayectoria absolutos están disponibles opcionalmente con las interfaces HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ o EnDat 2.2. Previa solicitud hay otras interfaces disponibles.

- ❶ Cabezal de lectura del sistema de medición, fijado en la corredera del motor
- ❷ Cinta de medición del sistema de medición, fijada en el perfil de aluminio extruido

Freno de parada neumático



Opcionalmente, el eje lineal puede suministrarse con un freno de retención de seguridad. Este freno de retención es de accionamiento neumático. Su función se activa en un estado no ventilado. El freno de retención se utiliza para mantener la posición del eje lineal en un estado sin corriente. El freno de parada también es apto para las aplicaciones en el ámbito de la seguridad de la máquina. No dude en ponerse en contacto con nosotros.

- ❶ Freno de parada, de accionamiento neumático

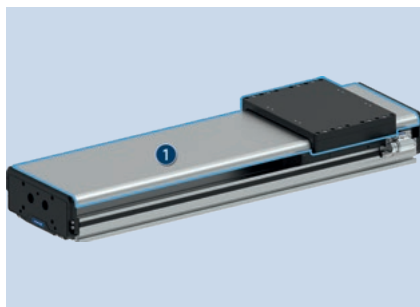
Cadena de arrastre



Como accesorios, hay disponibles guías de cables a juego para los ejes lineales. (Similares a los de la ilustración). Estos se adaptan a la carrera efectiva correspondiente, suministrados con el material de montaje y, en caso necesario, premontados.

- ❶ Cadena de arrastre

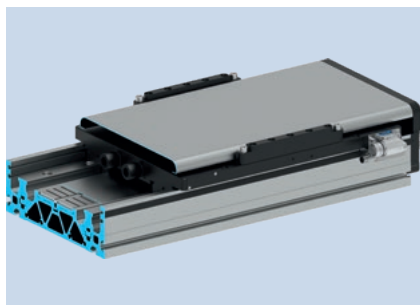
Cinta de cobertura



Opcionalmente, el eje lineal puede suministrarse equipado con una cinta de cobertura. De este modo se evita que penetre suciedad en el interior del eje y, al mismo tiempo, que salga grasa cuando el eje se monta en posición horizontal o vertical.

❶ Cinta de cobertura

Versión de servicio pesado/variante de alta velocidad



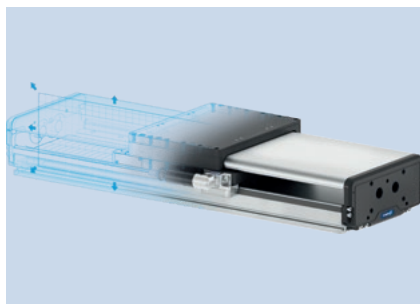
El eje SLD está disponible en versión de alta resistencia para aplicaciones con mayores requisitos en cuanto a capacidad de carga básica, rigidez e intervalos de lubricación. A partir del tamaño SLD 22, el raíl perfilado se sustituye por una versión de mayor tamaño con mayores capacidades de carga básica, y tanto el perfil extruido como las guías se adaptan en consecuencia. Basada en la versión de alta resistencia, existe una variante de alta velocidad con velocidades de hasta 10 m/s.

Certificación UL



El motor del eje lineal directo cuenta con certificación UL de forma estándar. La marca de seguridad UL permite un acceso rápido al mercado de Norteamérica y de otros países. Las certificaciones UL se conceden en función de cada producto y se revisan periódicamente por UL. No solo se prueba el producto final, sino también la fabricación del producto.

Asistente de dimensionamiento y configuración para ejes lineales personalizados



Los asistentes de dimensionamiento de SCHUNK facilitan la selección confiable y correcta de los productos específicos de nuestro portafolio para cada aplicación. La posibilidad de configurar nuestros productos estándar nos permite reducir la complejidad de la planificación del sistema y ofrecer numerosas opciones de adaptación individuales. Con solo unos clics, los ejes lineales pueden adaptarse a las distintas necesidades en menos de 10 minutos, abriendo así un abanico de aplicaciones más amplio si cabe. Además de productos estándar configurables, SCHUNK Engineering ofrece soluciones personalizadas: ¡no dude en ponerse en contacto con nosotros!

Información general sobre la serie

Guía: Riel guía

Accionamiento: Eje de motor lineal de 3 fases, motor lineal sincrónico AC con conmutación electrónica.

Sistema de medición de la carrera: Sistema de medición magnético sin contacto con versiones absoluta e incremental; disponible con las interfaces 1Vss, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ y EnDat 2.2. Previa solicitud hay otras interfaces disponibles.

Perfil: Perfil extruido de aluminio con guía de carriles perfilados

Carro: Carro de aluminio, parte principal y cabezal del sistema de medición integrados directamente

Material suministrado: Juego de piezas adicionales con casquillos de centrado, información sobre seguridad (instrucciones específicas del producto disponibles en línea)

Controlador de accionamiento: Consulta de la configuración de parámetros para los controladores de accionamiento de BOSCH (EcoDrive CS, IndraDrive e IndraDrive CS) y Siemens (Sinamics S120). Suministro de fichas técnicas del motor para otros controladores de accionamiento. Asistencia en la puesta en marcha bajo consulta.

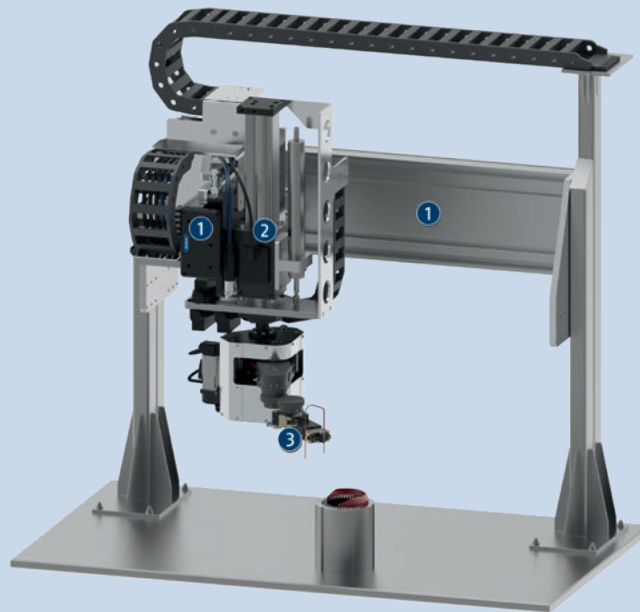
Garantía: 24 meses

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

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.

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.

Cómo llegar al configurador online: El configurador está vinculado en la página web de SCHUNK a través de la unidad lineal adecuada o se puede <https://schunk.com/de/de/konfigurator-linearmodule> buscado directamente.



Ejemplo de aplicación

Unidad de manipulación altamente flexible para la colocación rápida y precisa de horquillas en un estator para la producción automatizada de motores eléctricos.

- ① Eje directo lineal SLD
- ② Eje lineal universal LDN

- ③ Gripper paralelo de dos dedos PGN-plus-P

SCHUNK le ofrece más...

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



Pinza para piezas pequeñas



Pinza universal



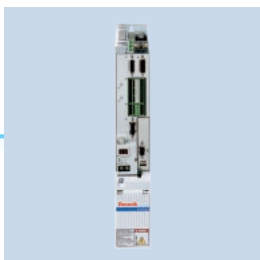
Unidad de giro



Módulo de agarre giratorio



Cables de alimentación y del codificador



Controlador de accionamiento



Cadena de arrastre



Sistema de ensamble con pilares

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

Opciones e información especial

Sistema transductor modular: El eje lineal está disponible con diferentes sistemas de medición de trayectoria. El sistema de medición de trayectoria incremental tiene una interfaz 1Vss. Los sistemas de medición de trayectoria absolutos están disponibles opcionalmente con las interfaces HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ o EnDat 2.2. Previa solicitud hay otras interfaces disponibles.

Freno de parada neumático: Opcionalmente, el eje lineal puede suministrarse equipado con un freno de retención de seguridad. Este freno de retención es de accionamiento neumático. Su función se activa en un estado no ventilado. El freno de retención se utiliza para mantener la posición del eje lineal en un estado sin corriente. El freno de parada también es apto para las aplicaciones en el ámbito de la seguridad de la máquina. No dude en ponerse en contacto con nosotros.

Otros carros del motor: El eje lineal se puede equipar con múltiples carros de motor activos. Esto permite diseños especiales y soluciones de eje personalizadas.

Sistema codificador certificado: Todos los sistemas de codificador están certificados conforme a SIL2/PLd. Esto significa que se pueden implementar incluso aplicaciones exigentes con altos requisitos en materia de seguridad de la máquina. Por favor, contáctenos para más información.

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.

Versión con mayor número de días/vida útil más larga: El eje SLD está disponible en versión de alta resistencia partir del tamaño SLD 22 para aplicaciones con mayores requisitos en cuanto a capacidad de carga básica, rigidez e intervalos de lubricación.

Variante de alta velocidad: Basada en la versión de alta resistencia, existe una variante de alta velocidad con velocidades de hasta 10 m/s.

Asistente de dimensionamiento y configuración para ejes lineales

Asistente de dimensionamiento

Encuentre el producto adecuado para su aplicación específica. Sencillo. En línea. Personalizado.

Seleccione el producto adecuado con tan solo unos clics

El asistente de dimensionamiento del eje lineal de SCHUNK facilita la selección fiable y correcta de los productos específicos de nuestro portafolio para cada aplicación.



Ir directamente al asistente de dimensionamiento de ejes lineales:

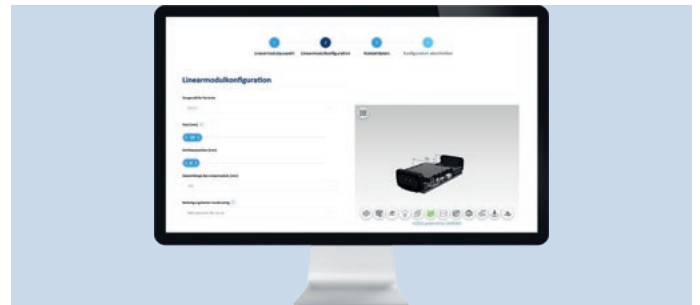
<https://calc.schunk.com/calc-a-e-frame-prod/>

Un eje lineal personalizado en solo tres pasos

Paso 1: Configuración del eje lineal

incl. visualización de la vista previa en 3D en tiempo real

- Selección del concepto de accionamiento, la serie y el tamaño
- Configuración de la carrera del eje lineal
- Selección de la variante
- Selección de opciones



Paso 2: datos de contacto

Iniciar sesión en línea

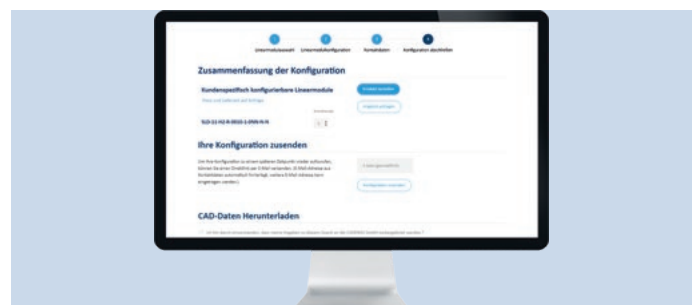
- Iniciar sesión con el acceso de usuario de la tienda SCHUNK o
- Iniciar sesión como invitado



Paso 3: configuración completa

Descarga CAD y solicitud de presupuesto para el eje lineal configurado

- Solicite un presupuesto (para realizar un pedido a SCHUNK a través de los procesos de pedido habituales)
- Enviar configuración como tinta
- Descargar los archivos CAD



Ejemplo de pedido

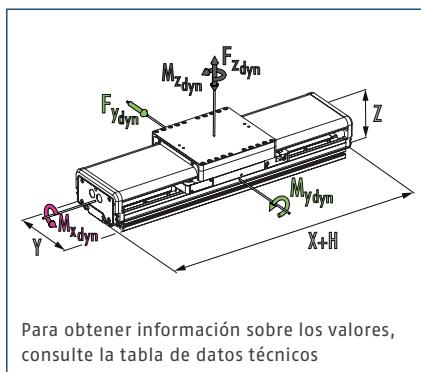
	SLD	1	1	-	N	-	H	2	-	L	-	01000	-	1	-	2	BP	-	C	-	G	-	H
Serie																							
Tamaño del motor Número 1: número de pistas magnéticas Número 2: unidades de motor																							
Modelo M: Estándar H: Carga pesada																							
Sistema de medición H: HIPERFACE® L: HIPERFACE DSL® D: DRIVE-CLiQ E: EnDat 2.2 I: 1VSS																							
Seguridad N: no certificado 2 = SIL2/PLd - codificador																							
Conector del motor de salida R: derecha L: izquierda																							
Carrera nominal																							
Número de carros																							
Número de frenos de retención																							
Técnica NN: sin freno BP: Freno neumático																							
Cubierta opcional N: sin cubierta C: con cubierta																							
Adaptador de lubricación opcional N: sin adaptador de lubricación G: con adaptador de lubricación																							
Variante M: Estándar H: Alta velocidad																							

SLD 1

Eje directo lineal



Dimensiones y datos de carga



Datos técnicos – sin tapa

Denominación		SLD 11	SLD 12	SLD 13	SLD 14
Concepto de accionamiento		Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal
Carrera útil máx. H	[mm]	5500	5440	5330	5190
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	300	600	900	1200
Fuerza nominal	[N]	165	265	375	495
Precisión de repetición	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Velocidad máx.	[m/s]	5	5	5	5
Aceleración máx.	[m/s²]	100	100	100	100
Corriente máx.	[A]	6	12	18	24
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	2.2	3.6	5.1	6.7
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Peso de la corredera y del motor	[kg]	3.75	6.82	7.4	9.2
Peso de las placas finales	[kg]	0.95	0.95	0.95	0.95
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	1.205	1.205	1.205	1.205
Fuerza Fy dinámica	[N]	45079	45079	67619	67619
Fuerza Fz dinámica	[N]	45079	45079	67619	67619
Momento Mx dinámico	[Nm]	2254	2254	3381	3381
Momento My dinámico	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Momento Mz dinámico	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Momento de inercia geométrico Iy	[mm⁴]	247000	247000	247000	247000
Momento de inercia geométrico Iz	[mm⁴]	5435000	5435000	5435000	5435000
Fricción	[N]	40	40	60	60

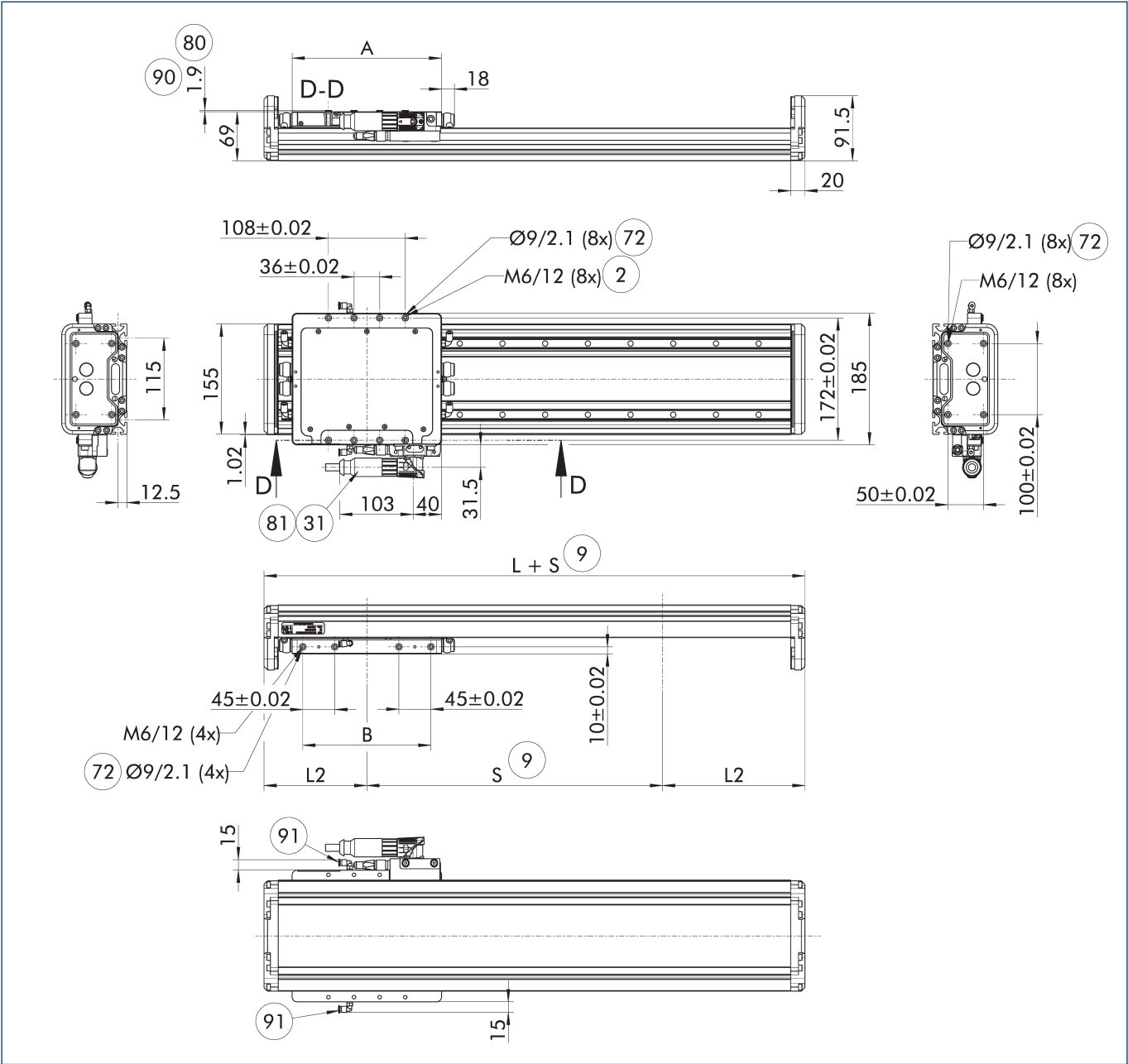
- ① Las fuerzas y momentos dinámicos especificados se refieren a la vida útil nominal (L10) basada en 100 km. Puede encontrar valores adicionales para el cálculo de la vida útil en nuestro manual de instrucciones.

Datos técnicos – con tapa

Denominación		SLD 11-C	SLD 12-C	SLD 13-C	SLD 14-C
Concepto de accionamiento		Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal
Carrera útil máx. H	[mm]	2689	2629	2519	2379
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	300	600	900	1200
Fuerza nominal	[N]	165	265	375	495
Precisión de repetición	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Velocidad máx.	[m/s]	5	5	5	5
Aceleración máx.	[m/s ²]	100	100	100	100
Corriente máx.	[A]	6	12	18	24
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	2.2	3.6	5.1	6.7
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Peso de la corredera y del motor	[kg]	4.85	7.92	8.5	10.3
Peso de las placas finales	[kg]	0.95	0.95	0.95	0.95
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	1.365	1.365	1.365	1.365
Fuerza Fy dinámica	[N]	45079	45079	67619	67619
Fuerza Fz dinámica	[N]	45079	45079	67619	67619
Momento Mx dinámico	[Nm]	2254	2254	3381	3381
Momento My dinámico	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Momento Mz dinámico	[Nm]	3291	4621	7100	10256
Momento de inercia geométrico Iy	[mm ⁴]	247000	247000	247000	247000
Momento de inercia geométrico Iz	[mm ⁴]	5435000	5435000	5435000	5435000
Fricción	[N]	40	40	60	60

- ① Las fuerzas y momentos dinámicos especificados se refieren a la vida útil nominal (L10) basada en 100 km. Puede encontrar valores adicionales para el cálculo de la vida útil en nuestro manual de instrucciones.

Vista principal: Versión con una unidad de motor (SLD 11)

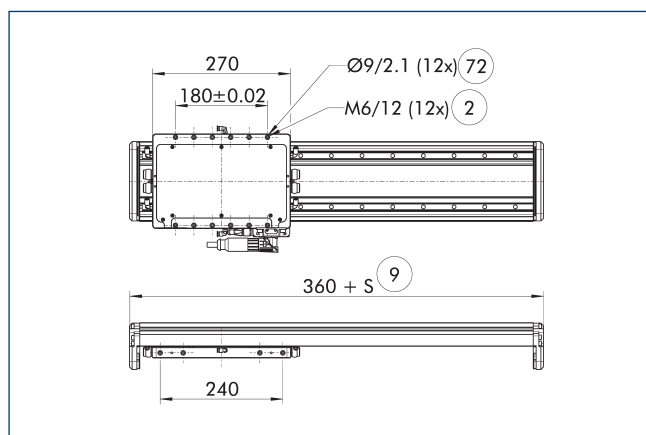


El eje lineal, puede sujetarse opcionalmente por la carcasa base o por el carro. De igual forma, es posible sujetar la estructura de forma opcional en la carcasa base o la corredera. Esta vista, muestra el montaje del eje por la carcasa base y la fijación de la estructura al carro.

- (2) Conexión de montaje
- (9) Carrera nominal
- (31) Conector del motor
- (72) Índice del muelle
- (80) Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centrado
- (81) No incluido con el material suministrado
- (90) Válido para todos los casquillos de centrado
- (91) Conexión para freno neumático

Denominación	ID	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

Versión con dos unidades de motor (SLD 12)

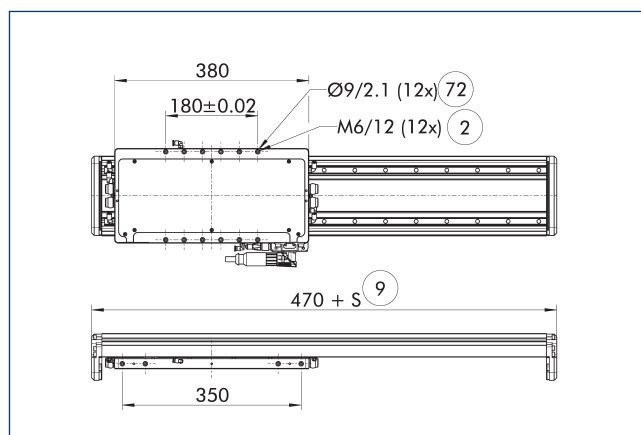


② Conexión de montaje

⑦② Índice del muelle

⑨ Carrera nominal

Versión con tres unidades de motor (SLD 13)

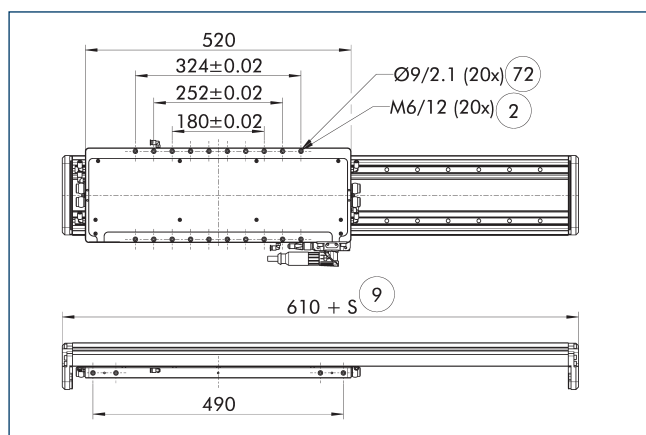


② Conexión de montaje

⑦② Índice del muelle

⑨ Carrera nominal

Versión con cuatro unidades de motor (SLD 14)

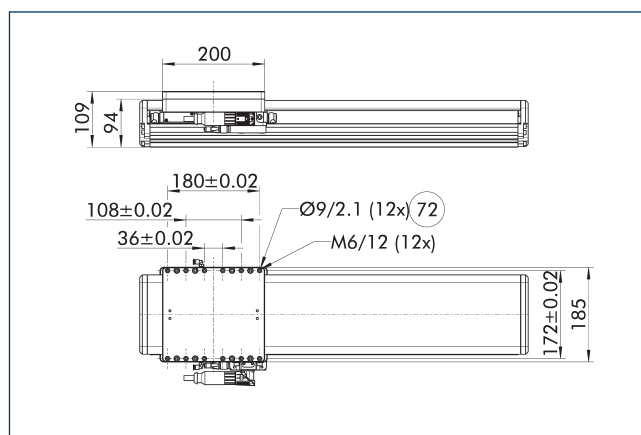


② Conexión de montaje

⑦② Índice del muelle

⑨ Carrera nominal

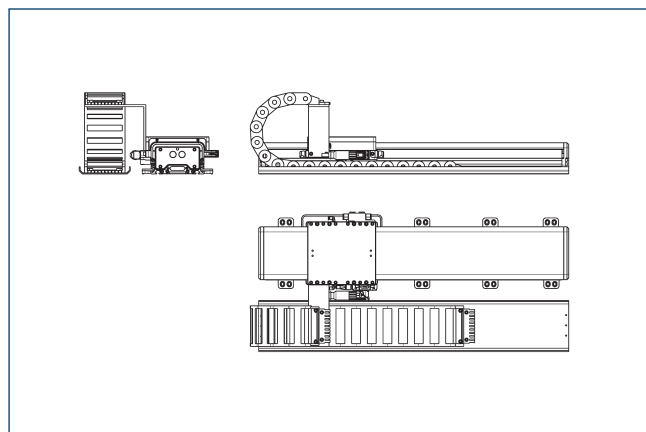
Versión con protector



⑦② Índice del muelle

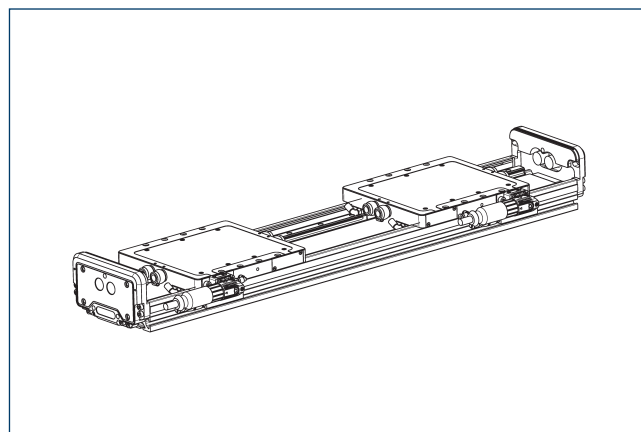
La vista muestra la altura del eje SLD y el esquema de unión roscada con la cubierta disponible opcionalmente.

Cadena de arrastre



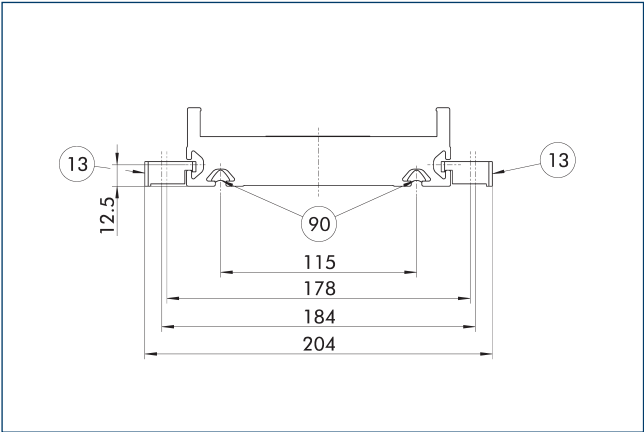
Como accesorios, hay disponibles guías de cables a juego para los ejes lineales. (Similares a los de la ilustración). Estos se adaptan a la carrera efectiva correspondiente, suministrados con el material de montaje y, en caso necesario, premontados.

Segunda corredera



El eje lineal puede equiparse opcionalmente con múltiples carros activos. La salida del conector del motor está en el lado izquierdo de forma estándar, pero opcionalmente se puede elegir en el lado derecho. Póngase en contacto con nosotros para obtener más detalles.

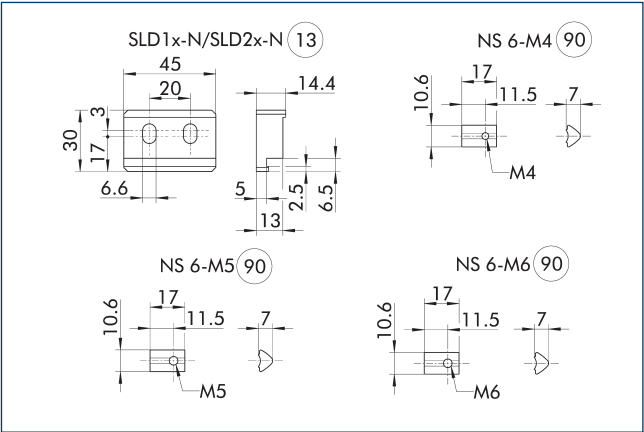
Montaje



13 Regleta de fijación 90 Tuercas en forma de T

El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Elemento de fijación

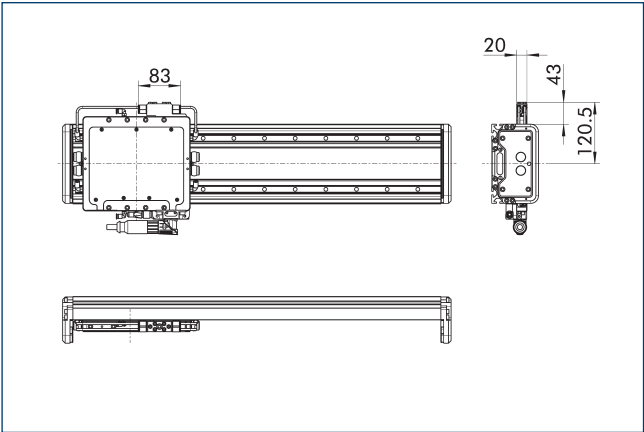


13 Regleta de fijación 90 Tuercas en forma de T

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.

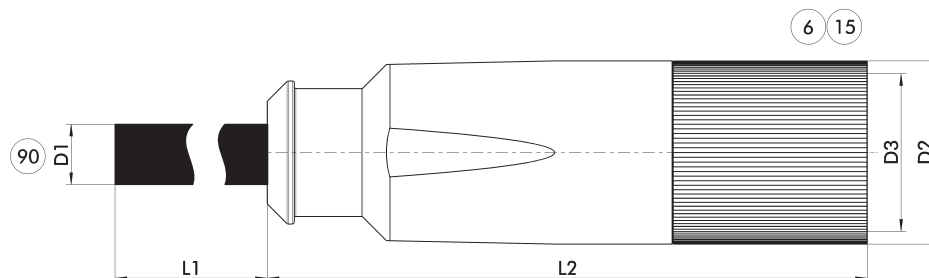
Denominación	ID	
Regleta de fijación		
SLD1x-N/SLD2x-N	1548171	
Tuercas en forma de T		
NS 6-M4	1548130	
NS 6-M5	1548166	
NS 6-M6	1548170	

Adaptador de lubricación



La vista muestra las dimensiones del adaptador de lubricación de acoplamiento disponible opcionalmente.

Cable de alimentación



Los cables de conexión, como los cables de alimentación y del codificador, se han diseñado expresamente para conectar los productos de SCHUNK con las unidades de control de accionamiento. Estaremos encantados de ayudarle a elegir los cables de conexión adecuados.

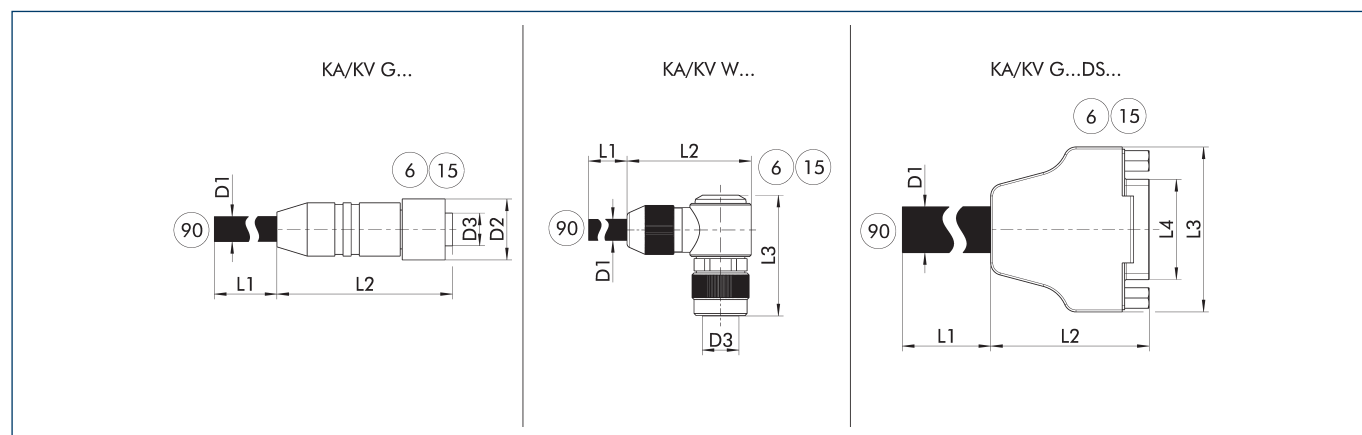
⑥ Conexión del lado del módulo
⑮ Conexión hembra

⑨ Prefabricado para la conexión con los componentes de nivel superior

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en Siemens SINAMICS con DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portables						
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Cable del codificador



KA/KV G... cable del codificador con conector recto

KA/KV W... cable del codificador con conector angular

KA/KV G...DS... Cable del codificador Sub D

⑥ Conexión del lado del módulo

⑮ Conexión hembra

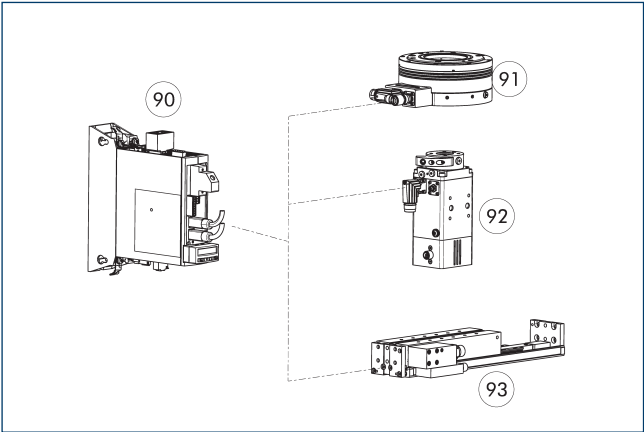
⑨⑩ Prefabricado para la conexión con el controlador de accionamiento

Los cables de conexión, como los cables de alimentación y del codificador, se han diseñado expresamente para conectar los productos de SCHUNK con las unidades de control de accionamiento. Estaremos encantados de ayudarle a elegir los cables de conexión adecuados.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable del codificador para BOSCH IndraDrive A/B/Cs e interfaz de codificador HIPERFACE®, compatible con la cadena de arrastre						
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
Cable maestro para BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx01) e interfaz de codificador n1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (Cxx02)/IndraDrive Cs e interfaz de codificador n1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para SIEMENS Sinamics e interfaz de codificador 1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para Siemens SINAMICS e interfaz de codificador DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portacables						
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Unidad de control IndraDrive Cs de Bosch Rexroth



- 90 Controlador

91 Módulo de giro ERS/ERT, eléctrico
- 92 Unidad de giro ERD

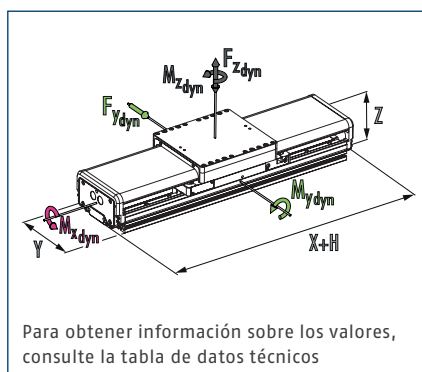
93 Eje lineal compacto ELB

El controlador se puede utilizar para manejar los módulos de giro ERS, ERT y ERD y para los ejes de motores lineales de SCHUNK. Está disponible con las interfaces de comunicación PROFIBUS y Multi-Ethernet (Sercos III, PROFINET, EtherCat, EtherNet/IP).

Denominación	Corriente nominal	Corriente máxima	Comentario
	[A]	[A]	
Controlador			
HCS01.1E-W0008	2.7	8	
HCS01.1E-W0018	7.6	18	

① Estaremos encantados de ayudarlo a seleccionar el controlador más adecuado. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.

Dimensiones y datos de carga



Datos técnicos – sin tapa

Denominación		SLD 21	SLD 22	SLD 23	SLD 24
Concepto de accionamiento		Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal
Carrera útil máx. H	[mm]	5470	5440	5330	5190
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	600	1200	1800	2400
Fuerza nominal	[N]	285	450	665	865
Precisión de repetición	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Velocidad máx.	[m/s]	5	5	5	5
Aceleración máx.	[m/s ²]	100	100	100	100
Corriente máx.	[A]	12	24	36	48
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	4.1	6.5	9.6	12.5
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Peso de la corredera y del motor	[kg]	6.78	8.38	12.2	16.5
Peso de las placas finales	[kg]	1.56	1.56	1.56	1.56
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	1.848	1.848	1.848	1.848
Fuerza Fy dinámica	[N]	70794	70794	106190	106190
Fuerza Fz dinámica	[N]	70794	70794	106190	106190
Momento Mx dinámico	[Nm]	5805	5805	8708	8708
Momento My dinámico	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Momento Mz dinámico	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Momento de inercia geométrico Iy	[mm ⁴]	464000	464000	464000	464000
Momento de inercia geométrico Iz	[mm ⁴]	17220000	17220000	17220000	17220000
Fricción	[N]	60	60	90	90

① Las fuerzas y momentos dinámicos especificados se refieren a la vida útil nominal (L10) basada en 100 km. Puede encontrar valores adicionales para el cálculo de la vida útil en nuestro manual de instrucciones.

Datos técnicos – con tapa

Denominación		SLD 21-C	SLD 22-C	SLD 23-C	SLD 24-C
Concepto de accionamiento		Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal
Carrera útil máx. H	[mm]	2654	2629	2519	2379
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	600	1200	1800	2400
Fuerza nominal	[N]	285	450	665	865
Precisión de repetición	[mm]	0.01	0.01	0.01	0.01
Velocidad máx.	[m/s]	5	5	5	5
Aceleración máx.	[m/s ²]	100	100	100	100
Corriente máx.	[A]	12	24	36	48
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	4.1	6.5	9.6	12.5
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/40	5/40	5/40	5/40
Peso de la corredera y del motor	[kg]	8.28	9.88	13.7	18
Peso de las placas finales	[kg]	1.56	1.56	1.56	1.56
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	2.068	2.068	2.068	2.068
Fuerza Fy dinámica	[N]	70794	70794	106190	106190
Fuerza Fz dinámica	[N]	70794	70794	106190	106190
Momento Mx dinámico	[Nm]	5805	5805	8708	8708
Momento My dinámico	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Momento Mz dinámico	[Nm]	5876	6761	10654	15610
Momento de inercia geométrico Iy	[mm ⁴]	464000	464000	464000	464000
Momento de inercia geométrico Iz	[mm ⁴]	17220000	17220000	17220000	17220000
Fricción	[N]	60	60	90	90

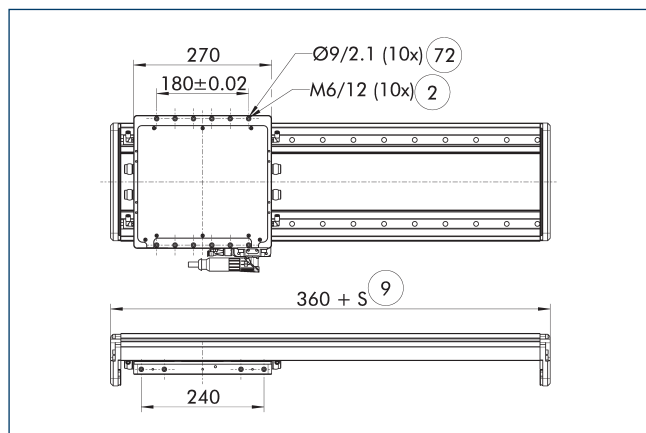
- ① Las fuerzas y momentos dinámicos especificados se refieren a la vida útil nominal (L10) basada en 100 km. Puede encontrar valores adicionales para el cálculo de la vida útil en nuestro manual de instrucciones.

[illegible]

②	Conexión de montaje	81	No incluido con el material suministrado
9	Carrera nominal	90	Válido para todos los casquillos de centraje
31	Conector del motor	91	Conexión para freno neumático
72	Índice del muelle		
80	Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centraje		

Denominación	ID	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

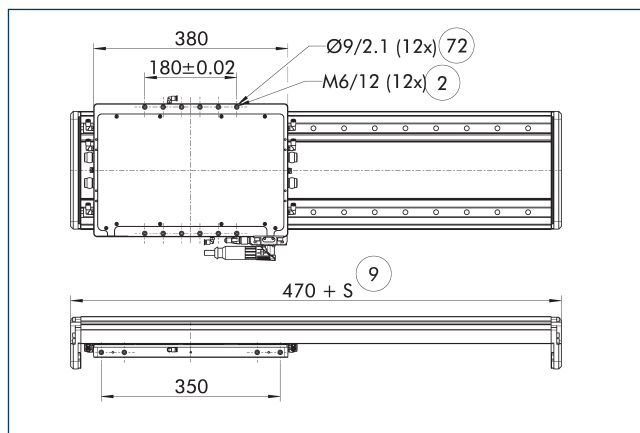
Versión con dos unidades de motor (SLD 22)



- ② Conexión de montaje
⑨ Carrera nominal

72 Índice del muelle

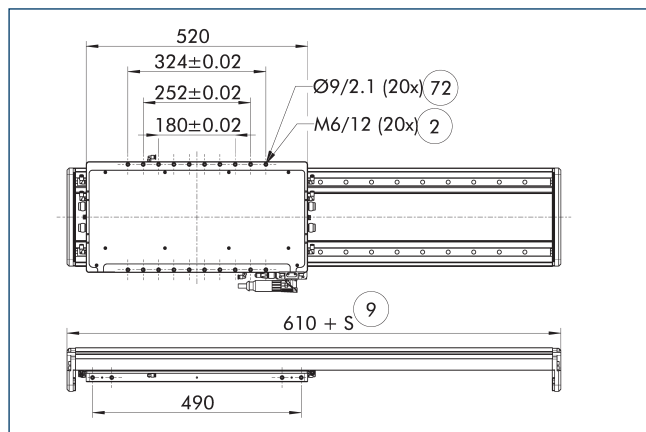
Versión con tres unidades de motor (SLD 23)



- ② Conexión de montaje
⑨ Carrera nominal

72 Índice del muelle

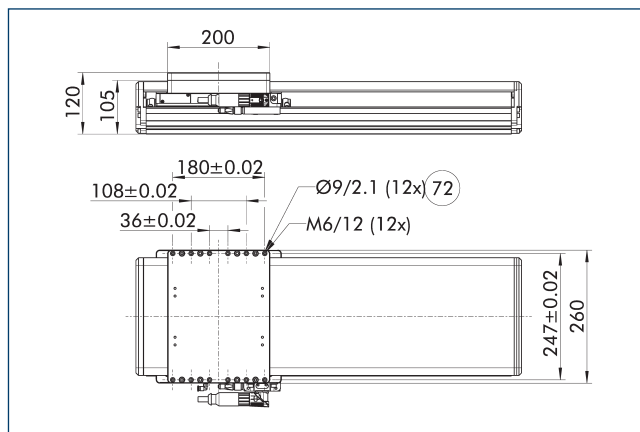
Versión con cuatro unidades de motor (SLD 24)



- ② Conexión de montaje
⑨ Carrera nominal

72 Índice del muelle

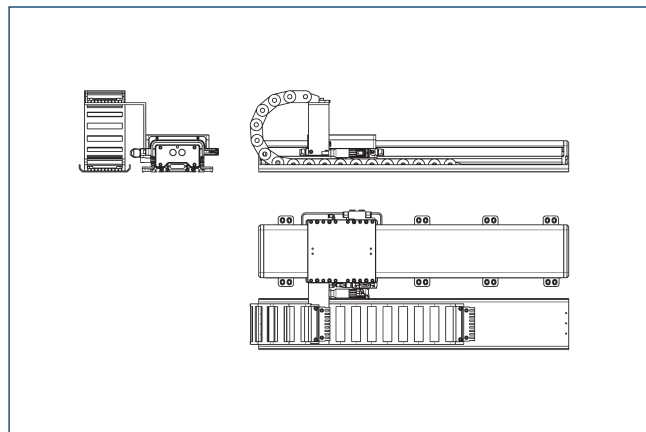
Versión con protector



- 72 Índice del muelle

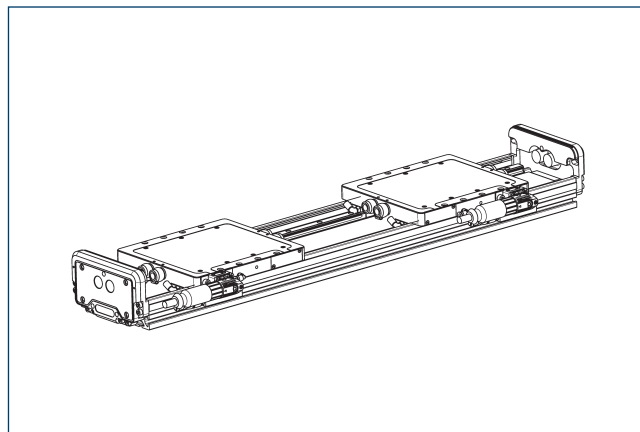
La vista muestra la altura del eje SLD y el esquema de unión roscada con la cubierta disponible opcionalmente.

Cadena de arrastre



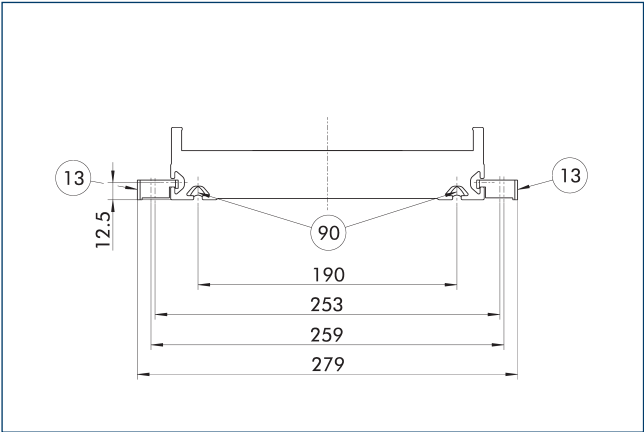
Como accesorios, hay disponibles guías de cables a juego para los ejes lineales. (Similares a los de la ilustración). Estos se adaptan a la carrera efectiva correspondiente, suministrados con el material de montaje y, en caso necesario, premontados.

Segunda corredera



El eje lineal puede equiparse opcionalmente con múltiples carros activos. La salida del conector del motor está en el lado izquierdo de forma estándar, pero opcionalmente se puede elegir en el lado derecho. Póngase en contacto con nosotros para obtener más detalles.

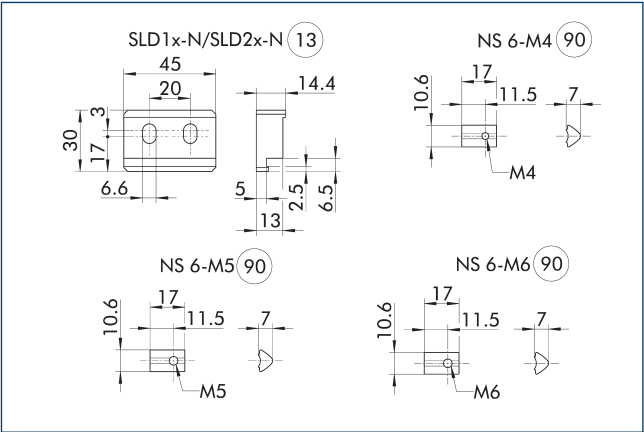
Montaje



13 Regleta de fijación 90 Tuercas en forma de T

El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Elemento de fijación

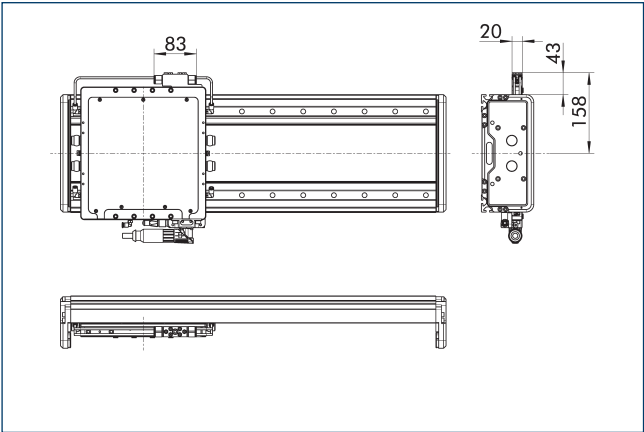


13 Regleta de fijación 90 Tuercas en forma de T

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.

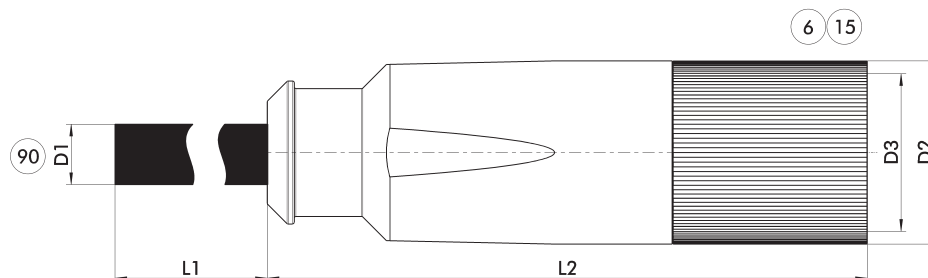
Denominación	ID	
Regleta de fijación		
SLD1x-N/SLD2x-N	1548171	
Tuercas en forma de T		
NS 6-M4	1548130	
NS 6-M5	1548166	
NS 6-M6	1548170	

Adaptador de lubricación



La vista muestra las dimensiones del adaptador de lubricación de acoplamiento disponible opcionalmente.

Cable de alimentación



Los cables de conexión, como los cables de alimentación y del codificador, se han diseñado expresamente para conectar los productos de SCHUNK con las unidades de control de accionamiento. Estaremos encantados de ayudarle a elegir los cables de conexión adecuados.

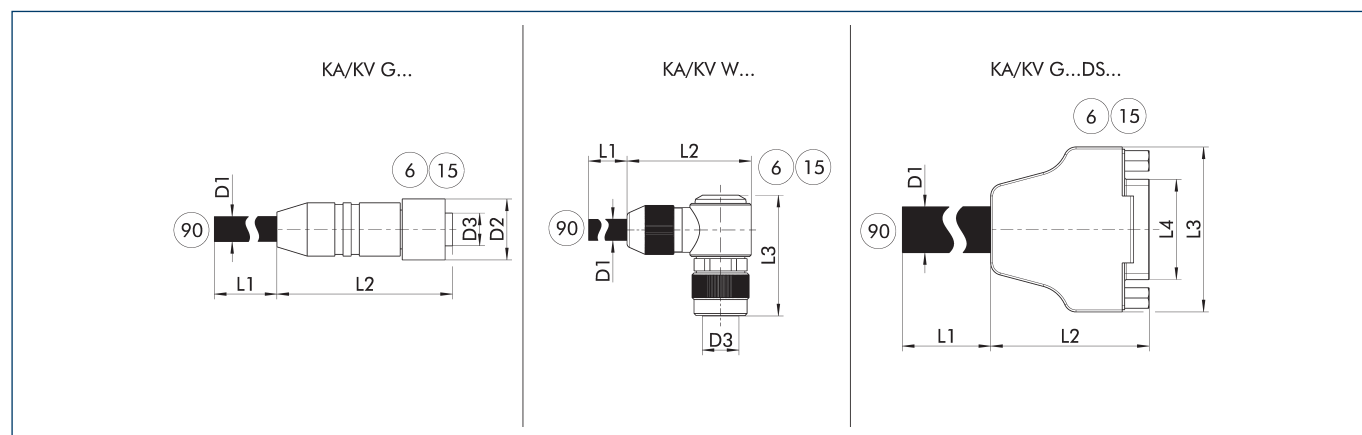
⑥ Conexión del lado del módulo
⑮ Conexión hembra

⑨ Prefabricado para la conexión con los componentes de nivel superior

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en Siemens SINAMICS con DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portacables						
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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en 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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en 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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en 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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en Siemens SINAMICS con DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portacables						
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Cable del codificador



KA/KV G... cable del codificador con conector recto

KA/KV W... cable del codificador con conector angular

KA/KV G...DS... Cable del codificador Sub D

⑥ Conexión del lado del módulo

⑮ Conexión hembra

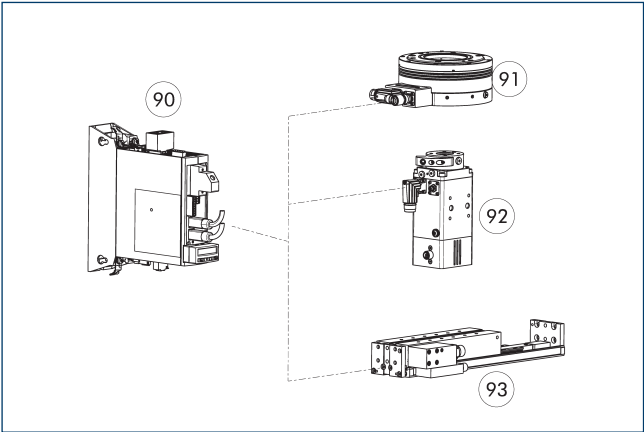
⑨⑩ Prefabricado para la conexión con el controlador de accionamiento

Los cables de conexión, como los cables de alimentación y del codificador, se han diseñado expresamente para conectar los productos de SCHUNK con las unidades de control de accionamiento. Estaremos encantados de ayudarle a elegir los cables de conexión adecuados.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable del codificador para BOSCH IndraDrive A/B/Cs e interfaz de codificador HIPERFACE®, compatible con la cadena de arrastre						
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
Cable maestro para BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx01) e interfaz de codificador n1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (Cxx02)/IndraDrive Cs e interfaz de codificador n1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para SIEMENS Sinamics e interfaz de codificador 1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para Siemens SINAMICS e interfaz de codificador DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portacables						
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Unidad de control IndraDrive Cs de Bosch Rexroth



- 90 Controlador

91 Módulo de giro ERS/ERT, eléctrico
- 92 Unidad de giro ERD

93 Eje lineal compacto ELB

El controlador se puede utilizar para manejar los módulos de giro ERS, ERT y ERD y para los ejes de motores lineales de SCHUNK. Está disponible con las interfaces de comunicación PROFIBUS y Multi-Ethernet (Sercos III, PROFINET, EtherCat, EtherNet/IP).

Denominación	Corriente nominal	Corriente máxima	Comentario
	[A]	[A]	
Controlador			
HCS01.1E-W0018	7.6	18	
HCS01.1E-W0028	11.52	28	

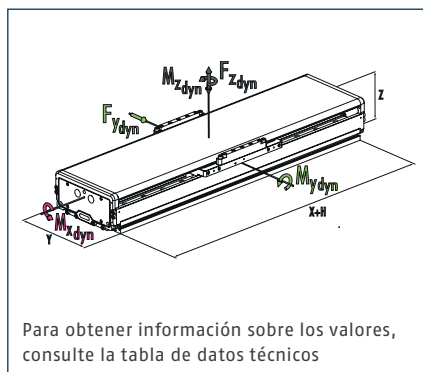
① Estaremos encantados de ayudarlo a seleccionar el controlador más adecuado. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.

SLD 2-H

Eje directo lineal



Dimensiones y cargas máximas



① Las fuerzas y los pares indicados son valores estáticos que se aplican a cada mordaza básica y pueden darse simultáneamente.

Datos técnicos - sin tapa

Denominación		SLD 22-H	SLD 23-H	SLD 24-H
Concepto de accionamiento		Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal
Carrera útil máx. H	[mm]	5310	5210	5070
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	1200	1800	2400
Fuerza nominal	[N]	450	665	865
Precisión de repetición	[mm]	0.01	0.01	0.01
Velocidad máx.	[m/s]	5	5	5
Aceleración máx.	[m/s²]	100	100	100
Corriente máx.	[A]	24	36	48
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	6.5	9.6	12.5
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/40	5/40	5/40
Peso de la corredera y del motor	[kg]	12.5	16.5	23
Peso de las placas finales	[kg]	3.2	3.2	3.2
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	3.6	3.6	3.6
Fuerza Fy dinámica	[N]	146000	184000	276000
Fuerza Fz dinámica	[N]	146000	184000	276000
Momento Mx dinámico	[Nm]	13140	16560	24840
Momento My dinámico	[Nm]	15987	27232	40388
Momento Mz dinámico	[Nm]	15987	27232	40388
Momento de inercia geométrico Iy	[mm⁴]	2905000	2905000	2905000
Momento de inercia geométrico Iz	[mm⁴]	55779000	55779000	55779000
Fricción	[N]	50	50	75
Opciones y características				
Variante de alta velocidad		SLD 22-H-H	SLD 23-H-H	SLD 24-H-H
Fuerza nominal	[N]	353	512	688
Velocidad máx.	[m/s]	10	10	10
Corriente máx.	[A]	56	82	113
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	15.1	21.9	29.4
Fuerza Fy dinámica	[N]	102000	128400	192600
Fuerza Fz dinámica	[N]	102000	128400	192600
Momento Mx dinámico	[Nm]	9180	11556	17334
Momento My dinámico	[Nm]	11169	19003	28183
Momento Mz dinámico	[Nm]	11169	19003	28183

① Las fuerzas y momentos dinámicos especificados se refieren a la vida útil nominal (L10) basada en 100 km. Puede encontrar valores adicionales para el cálculo de la vida útil en nuestro manual de instrucciones.

Datos técnicos - con tapa

Denominación		SLD 22-H-C	SLD 23-H-C	SLD 24-H-C
Concepto de accionamiento		Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal	Accionamiento directo lineal
Carrera útil máx. H	[mm]	2558	2461	2318
Fuerza de accionamiento máx.	[N]	1200	1800	2400
Fuerza nominal	[N]	450	665	865
Precisión de repetición	[mm]	0.01	0.01	0.01
Velocidad máx.	[m/s]	5	5	5
Aceleración máx.	[m/s ²]	100	100	100
Corriente máx.	[A]	24	36	48
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	6.5	9.6	12.5
Temperatura ambiente mín./máx.	[°C]	5/40	5/40	5/40
Peso de la corredera y del motor	[kg]	13	17	23.5
Peso de las placas finales	[kg]	3.2	3.2	3.2
Peso adicional por carrera de 100 mm	[kg]	3.65	3.65	3.65
Fuerza Fy dinámica	[N]	146000	184000	276000
Fuerza Fz dinámica	[N]	146000	184000	276000
Momento Mx dinámico	[Nm]	13140	16560	24840
Momento My dinámico	[Nm]	15987	27232	40388
Momento Mz dinámico	[Nm]	15987	27232	40388
Momento de inercia geométrico Iy	[mm ⁴]	2905000	2905000	2905000
Momento de inercia geométrico Iz	[mm ⁴]	55779000	55779000	55779000
Fricción	[N]	50	50	75
Opciones y características				
Variante de alta velocidad		SLD 22-H-C-H	SLD 23-H-C-H	SLD 24-H-C-H
Fuerza nominal	[N]	353	512	688
Velocidad máx.	[m/s]	10	10	10
Corriente máx.	[A]	56	82	113
Corriente de parada máx. (corriente nominal)	[A]	15.1	21.9	29.4
Fuerza Fy dinámica	[N]	102000	128400	192600
Fuerza Fz dinámica	[N]	102000	128400	192600
Momento Mx dinámico	[Nm]	9180	11556	17334
Momento My dinámico	[Nm]	11169	19003	28183
Momento Mz dinámico	[Nm]	11169	19003	28183

① Las fuerzas y momentos dinámicos especificados se refieren a la vida útil nominal (L10) basada en 100 km. Puede encontrar valores adicionales para el cálculo de la vida útil en nuestro manual de instrucciones.

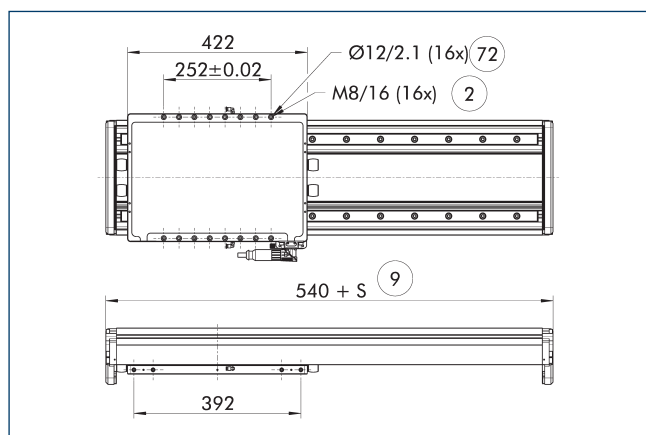
Eje directo lineal

[illegible]

② Conexión de montaje	⑧1 No incluido con el material suministrado
⑨ Carrera nominal	⑨0 Válido para todos los casquillos de centraje
③1 Conector del motor	⑨1 Conexión para freno neumático
⑦2 Índice del muelle	
⑧0 Profundidad de alojamiento en lado opuesto para casquillo de centraje	

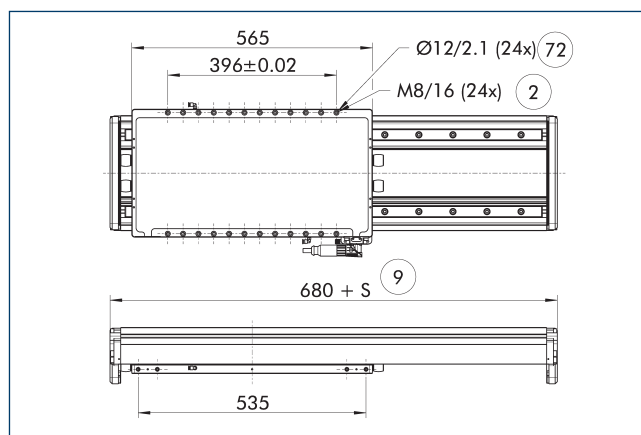
Denominación	ID	A	B	L	L2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
SLD 22-H		325	295	440	213.5
SLD 23-H		422	392	540	262
SLD 24-H		565	535	680	333.5

Versión con tres unidades de motor (SLD 23-H)



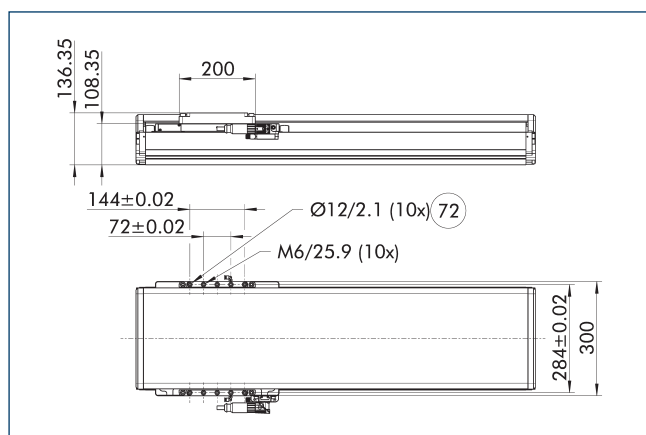
- ② Conexión de montaje
- ⑦② Índice del muelle
- ⑨ Carrera nominal

Versión con cuatro unidades de motor (SLD 24-H)



- ② Conexión de montaje
- ⑦② Índice del muelle
- ⑨ Carrera nominal

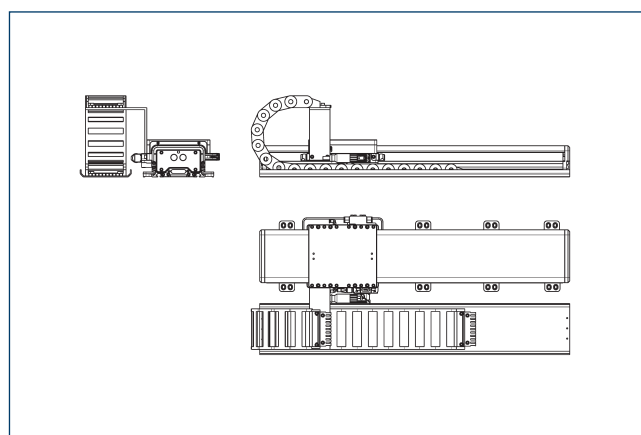
Versión con protector



- ⑦② Índice del muelle

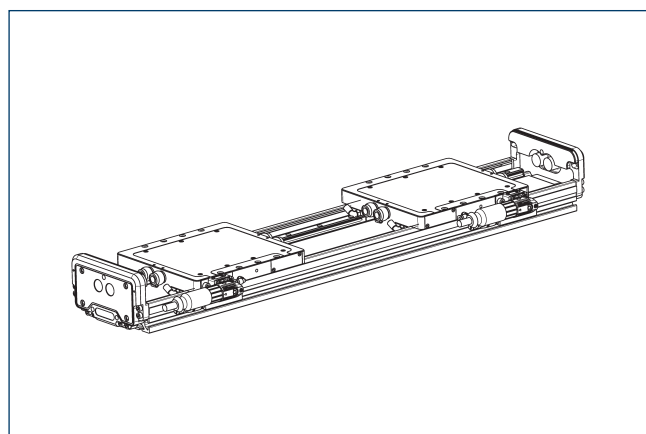
La vista muestra la altura del eje SLD y el esquema de unión roscada con la cubierta disponible opcionalmente.

Cadena de arrastre



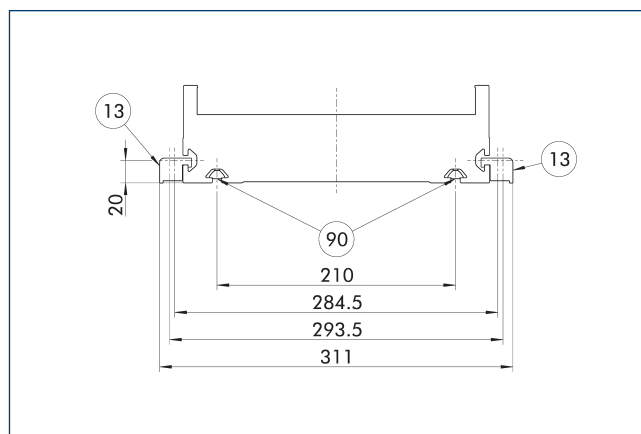
Como accesorios, hay disponibles guías de cables a juego para los ejes lineales. (Similares a los de la ilustración). Estos se adaptan a la carrera efectiva correspondiente, suministrados con el material de montaje y, en caso necesario, premontados.

Segunda corredera



El eje lineal puede equiparse opcionalmente con múltiples carros activos. La salida del conector del motor está en el lado izquierdo de forma estándar, pero opcionalmente se puede elegir en el lado derecho. Póngase en contacto con nosotros para obtener más detalles.

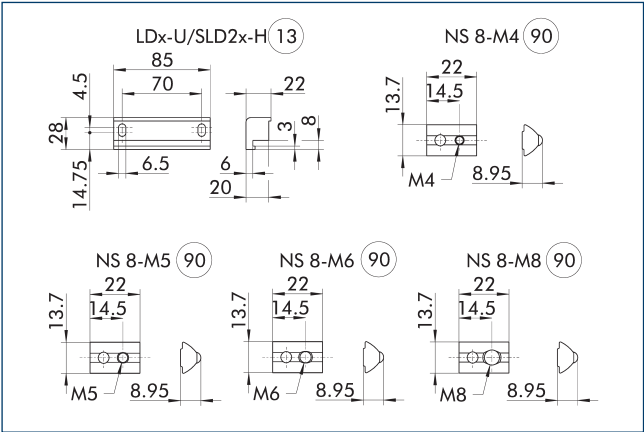
Montaje



- ⑬ Regleta de fijación
- ⑨⑩ Tuercas en forma de T

El dibujo muestra la posición de las opciones de montaje.

Elemento de fijación

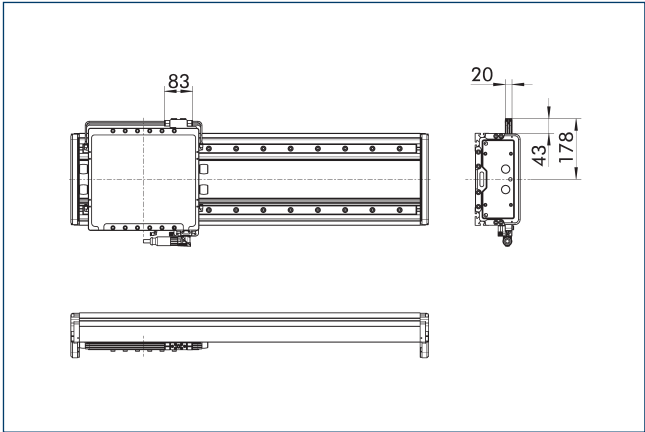


13 Regleta de fijación 90 Tuercas en forma de T

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.

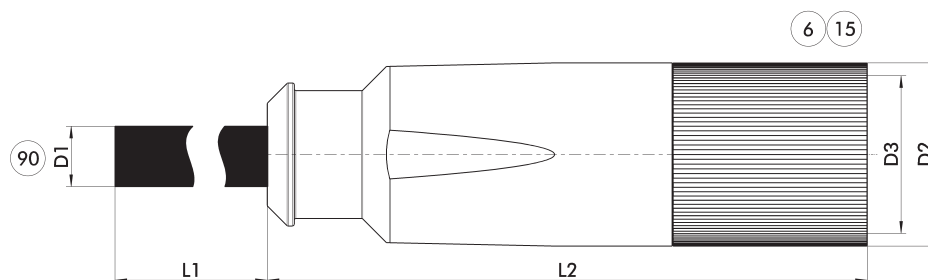
Denominación	ID	
Regleta de fijación		
LDx-U/SLD2x-H	30700231	
Tuercas en forma de T		
NS 8-S-M4	1646017	
NS 8-S-M5	1646019	
NS 8-S-M6	1646031	
NS 8-S-M8	1646033	

Adaptador de lubricación



La vista muestra las dimensiones del adaptador de lubricación de acoplamiento disponible opcionalmente.

Cable de alimentación



Los cables de conexión, como los cables de alimentación y del codificador, se han diseñado expresamente para conectar los productos de SCHUNK con las unidades de control de accionamiento. Estaremos encantados de ayudarle a elegir los cables de conexión adecuados.

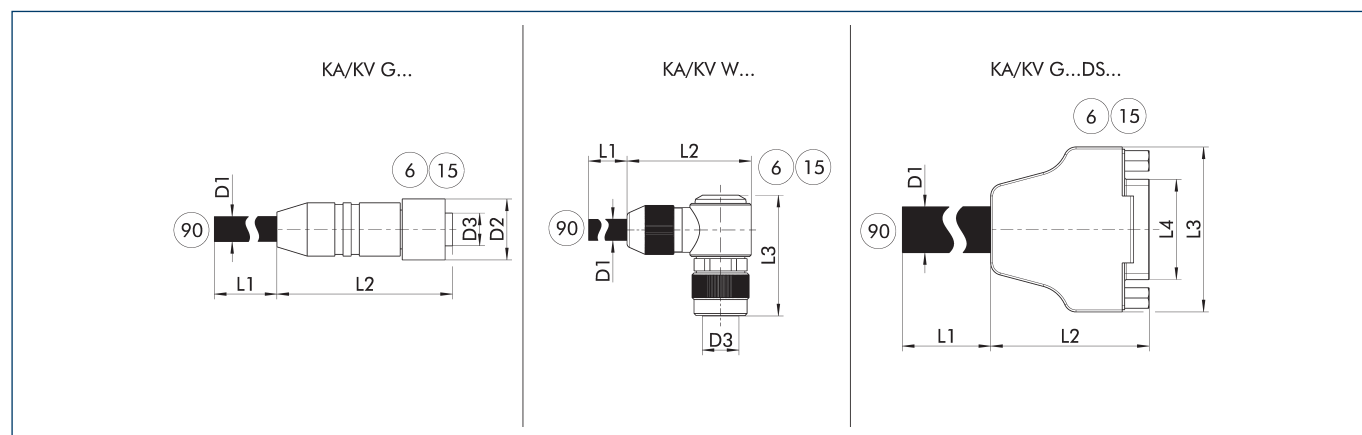
⑥ Conexión del lado del módulo
⑮ Conexión hembra

⑨ Prefabricado para la conexión con los componentes de nivel superior

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en 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
Cable de alimentación para LDx 100-300/SLD 11-14,21,22 en Siemens SINAMICS con DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portacables						
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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en 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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en 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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en 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
Cable de alimentación para LDx 400-600/SLD 22-H-H,23,24 en Siemens SINAMICS con DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portacables						
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Cable del codificador



KA/KV G... cable del codificador con conector recto

KA/KV W... cable del codificador con conector angular

KA/KV G...DS... Cable del codificador Sub D

⑥ Conexión del lado del módulo

⑮ Conexión hembra

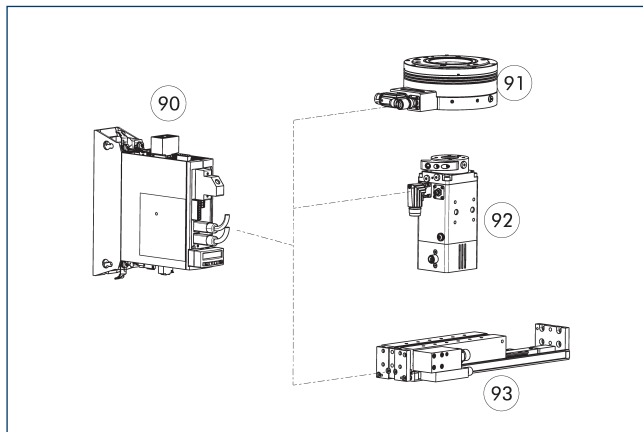
⑨⑩ Prefabricado para la conexión con el controlador de accionamiento

Los cables de conexión, como los cables de alimentación y del codificador, se han diseñado expresamente para conectar los productos de SCHUNK con las unidades de control de accionamiento. Estaremos encantados de ayudarle a elegir los cables de conexión adecuados.

Denominación	ID	L1	D1	L2	D2	D3
		[m]	[mm]	[mm]	[mm]	
Cable del codificador para BOSCH IndraDrive A/B/Cs e interfaz de codificador HIPERFACE®, compatible con la cadena de arrastre						
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
Cable maestro para BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (CSx01) e interfaz de codificador n1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para BOSCH Rexroth IndraDrive A/B (Cxx02)/IndraDrive Cs e interfaz de codificador n1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para SIEMENS Sinamics e interfaz de codificador 1Vss: apropiado para cadena de arrastre						
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
Cable maestro para Siemens SINAMICS e interfaz de codificador DRIVE-CLiQ: compatible con cadena portacables						
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 Se debe respetar el radio de flexión mín. para los cables de cadena de arrastre o el ángulo de torsión máx. para los cables de torsión. Por lo general son 10 veces el diámetro del cable o +/- 180°/m.

Unidad de control IndraDrive Cs de Bosch Rexroth



- 90 Controlador
91 Módulo de giro ERS/ERT, eléctrico
92 Unidad de giro ERD
93 Eje lineal compacto ELB

El controlador se puede utilizar para manejar los módulos de giro ERS, ERT y ERD y para los ejes de motores lineales de SCHUNK. Está disponible con las interfaces de comunicación PROFIBUS y Multi-Ethernet (Sercos III, PROFINET, EtherCat, EtherNet/IP).

Denominación	Corriente nominal	Corriente máxima	Comentario
	[A]	[A]	
Controlador			
HCS01.1E-W0018	7.6	18	
HCS01.1E-W0028	11.52	28	
HCS01.1E-W0054	21	54	

- ① Estaremos encantados de ayudarlo a seleccionar el controlador más adecuado. Si necesita ayuda, por favor, póngase en contacto con nosotros.



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*

