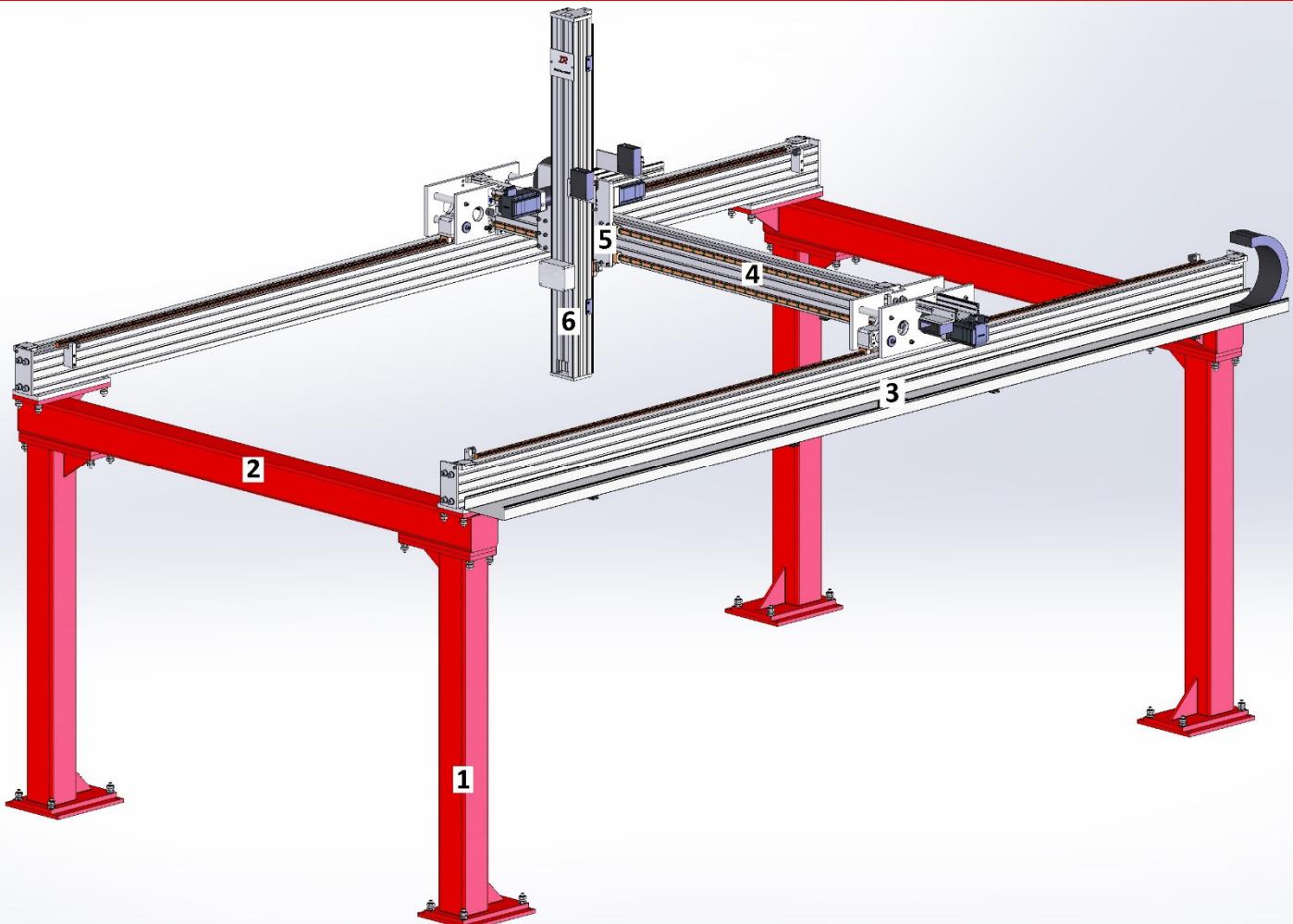


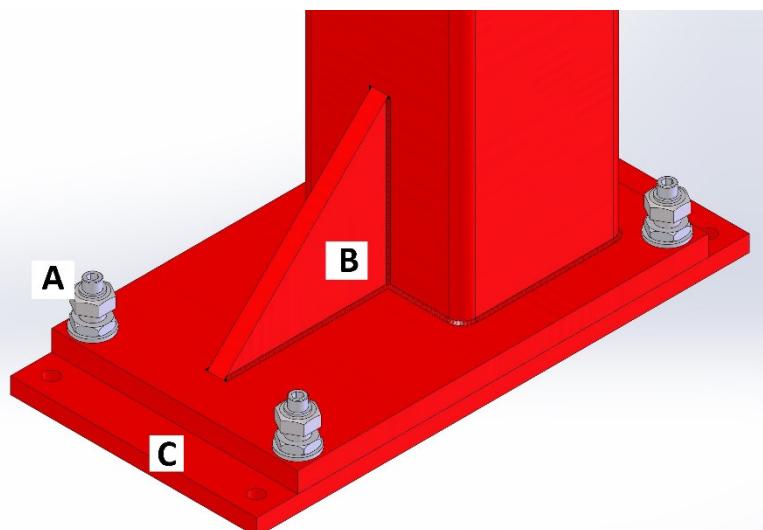
## MOD 21.0

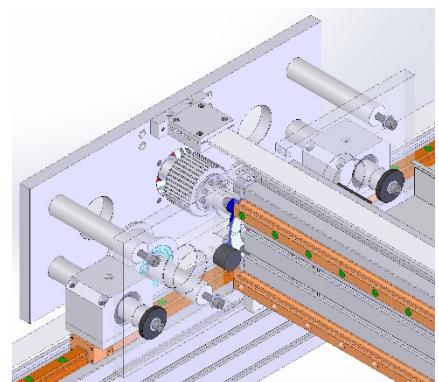
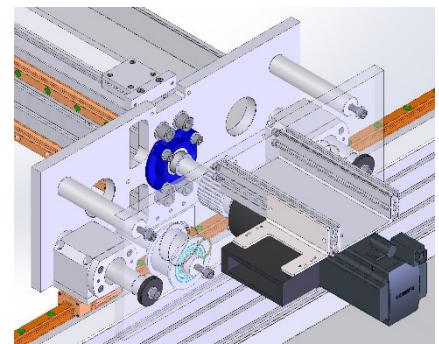
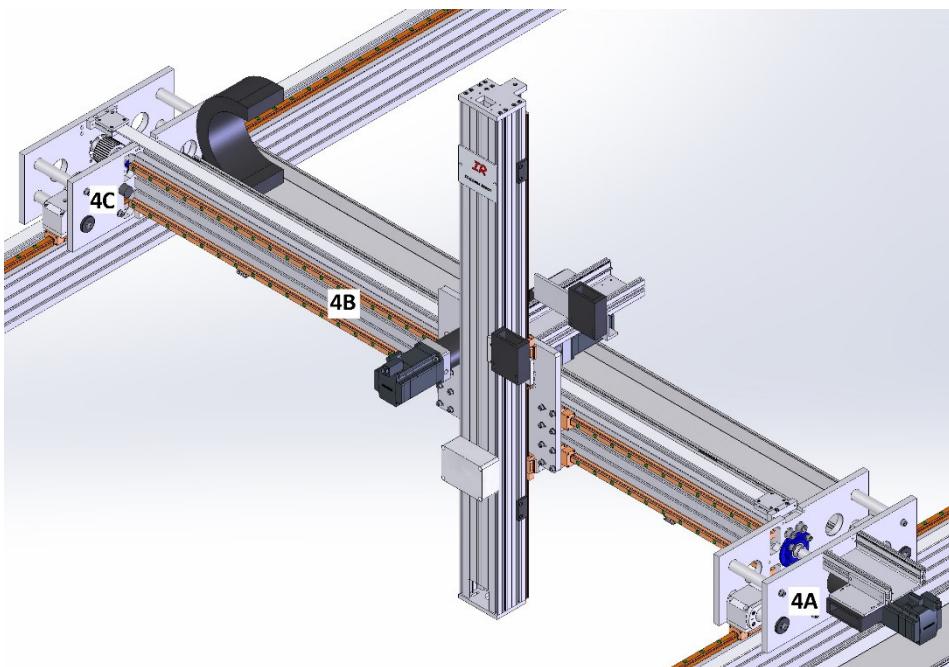


(1) L'**unità di sostegno verticale** è in acciaio, sabbiata e verniciata con polvere epossidica RAL3001 (rosso). Alle estremità sono applicate delle piastre con regolazioni e bloccaggi di tipo concentrico (A). In funzione dei carichi, delle dimensioni e delle velocità possono essere applicate delle nervature (B) di rinforzo e/o aumentate le dimensioni delle piastre di fissaggio (C)

(2) L'**unità di collegamento** è in acciaio, sabbiata e verniciata con polvere epossidica RAL3001 (rosso). Alle estremità sono applicate delle piastre con regolazioni e bloccaggi di tipo concentrico. In funzione dei carichi, delle dimensioni e delle velocità possono essere applicate delle nervature di rinforzo e/o aumentate le dimensioni delle piastre di fissaggio.

(3) L'**unità di sostegno longitudinale** è realizzata con un doppio profilo in estruso di alluminio in lega EN AW 6060. Sulla struttura sono applicate le guide sagomate in acciaio temprato e rettificato dove scorrono i pattini a ricircolo di sfere con serbatoio del grasso sostituibile e/o rabboccabile, i fermi meccanici positivi, il fissaggio e il tiraggio delle cinghie, le camme di fine corsa. Sulla struttura di riferimento è anche fissata la canalina porta catenaria. La trasmissione del movimento è affidata a due cinghie (una per struttura) dentate e rinforzate con dei trefoli d'acciaio con sistema ad  $\Omega$  per diminuire il pendolamento dell'asse. Questo sistema permette la movimentazione anche con unità molto lunghe (fino a 40m). La cinghia oltre ad essere più silenziosa rispetto alla cremagliera non necessita di manutenzione.

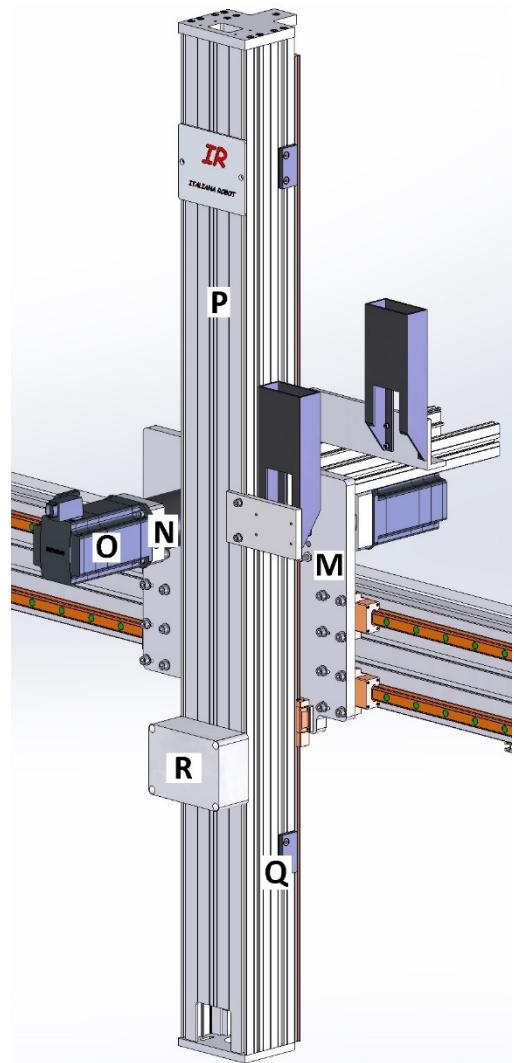




**4) Il Carro di traslazione longitudinale** è realizzato in estruso di alluminio in lega EN AW 6060. Alla prima estremità (**4A**), definita di riferimento, sono applicate due piastre contrapposte in alluminio lega ALU35 rettificato. Sulla piastra esterna è presente il riduttore epicloidale a gioco ridotto ed il motore brushless, all'interno trovano posizione i due pattini a ricircolo di sfere con serbatoio del grasso sostituibile e/o rabboccabile con blocaggi indipendenti, che hanno la possibilità di un'oscillazione trasversale rispetto alle guide. Questa soluzione consente di recuperare eventuali torsioni della struttura. Sulla seconda estremità (**4C**) è realizzata la medesima soluzione che è anche dotata di compensazione automatica del parallelismo). Nella parte centrale (**4B**) sul profilo di alluminio sono presenti le guide sagomate in acciaio temprato e rettificato, i fermi meccanici positivi, la cinghia dentata di trasmissione rinforzata con trefoli d'acciaio, l'albero di trasmissione, le camme di F.C. e la canalina porta catenaria. È possibile montare più carri di traslazione longitudinale anche con la sovrapposizione delle aree di lavoro.

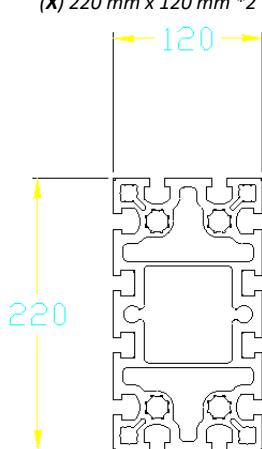
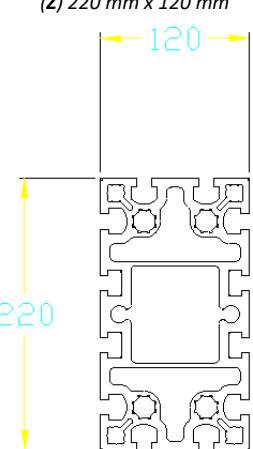
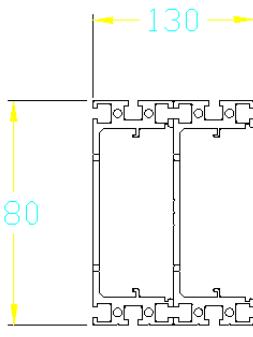
**(5) Il carro di traslazione trasversale** è realizzato utilizzando come "base" una piastra in alluminio lega ALU35 rettificata (**M**) e di grosso spessore. In posizioni contrapposte sono applicati i riduttori epicloidiali ed i motori. I riduttori sono a gioco ridotto e ad alto rendimento (**N**). I motori sono di tipo brushless (**O**) e quello dell'asse verticale è dotato di un freno di stazionamento maggiorato per bloccare l'asse in caso di mancanza di tensione. In caso di grossi carichi è anche possibile affiancare un pistone di bilanciamento del peso. I pattini a ricircolo di sfere con serbatoio del grasso sostituibile e/o rabboccabile sono applicati su entrambe le facce e sono livellabili tramite dei grani di registro. È possibile montare più carri di traslazione trasversale anche con la sovrapposizione delle aree di lavoro.

**(6) L'unità lineare verticale** è realizzata con un profilo in estruso di alluminio (**P**) in lega EN AW 6060. Sulla struttura sono applicate le guide sagomate in acciaio temprato e rettificato dove scorrono i 4 pattini a ricircolo di sfere, i fermi meccanici positivi, il fissaggio e il tiraggio della cinghia, le camme di fine corsa (**Q**). La trasmissione del movimento è affidata ad una cinghia dentata e rinforzata con dei trefoli d'acciaio con sistema ad  $\Omega$  per diminuire il pendolamento dell'asse. Spesso è applicata una scatola di derivazione contenente tutti i collegamenti elettrici della pinza (**R**).



## MOD 21.0

Tutti i dati e le caratteristiche sopra riportate possono essere soggette a variazioni senza preavviso

<b>Velocità assi (in funzione dei carichi)</b>	1050..1900 mm/s		
<b>Acc/Decelerazioni (in funzione dei carichi)</b>	300..1500 ms		
<b>Dimensioni assi Lunghezza massima</b>	40 m		
<b>Ripetibilità</b>	$\pm 0,1$ mm		
<b>Peso applicabile al polso</b>	50 Kg		
<b>Struttura portante in alluminio anodizzato</b>	(X) 220 mm x 120 mm *2	(Z) 220 mm x 120 mm	(Y) 180 mm x 130 mm
<b>Orizzontale (X) Trasversale (Z) Verticale (Y)</b>			
<b>Struttura di sostegno</b>	200 mm x 200 mm x 8 mm in acciaio elettrosaldato verniciato		
<b>Guide</b>	Guide d'acciaio temprato e rettificato		
<b>Supporto di scorrimento</b>	Pattini a 4 ricircoli di sfere col serbatoio grasso intercambiabile (al massimo carico ogni 10.000 Km)		
<b>Capacità di carico dinamica dei supporti</b>	Asse X: 4 supporti per un totale di 13264 Kg Asse Z: 4 supporti per un totale di 13264 Kg Asse Y: 4 supporti per un totale di 6472 Kg		
<b>Trasmissione</b>	Cinghie dentate, rinforzate con trefoli d'acciaio, con un riporto di materiale speciale per ridurre l'attrito ed il rumore		
<b>Riduttori</b>	Riduttori epicicloidali a gioco ridotto e ad alto rendimento (97%) in opzione riduttori a teorico gioco "zero"		
<b>Motori</b>	Motori brushless (400V) con encoder		
<b>Convertitore di potenza</b>	Azione digitale brushless (400V)		
<b>Tipo di controllo</b>	PAC M10 con sistema FULL DIGITAL		
<b>Interfaccia utente</b>	PC industriale con software di supervisione Plancia		
<b>Programmazione</b>	Parametrica con software WIN Box o dedicati		
<b>Componentistica</b>	Vedi Componentistica		
<b>Quadro elettrico</b>	Vedi Quadro elettrico		
<b>Documentazione su PENDRIVE</b>	Schemi elettrici e pneumatici Manuale d'uso (in base al software fornito) Libretto d'istruzione File sorgenti e sistema di sviluppo Documentazione rilasciata dai costruttori dei componenti Video-tutorial su manutenzione e procedure di base		
<b>Altre</b>	Possibilità di carri multipli con anche la sovrapposizione Dispositivo meccanico d'auto allineamento Rotazione pinza ad asse controllato Dispositivo d'anticollisione dei carri		