



## Lineáris motor adatbekérő lap

Tengelyek száma (X,Y,Z) ?		db
Melyik tengelyen van az egység /ha csak egy tengely van/ (X,Y vagy Z)		
Függőleges vagy vízszintes az egység pozíciója		
Ciklusidő	t=	s
Visszaállási pontosság		mm
Teher tömege:	m=	kg
X tengelyre nehezedő erő	Fx=	N
Y tengelyre nehezedő erő	Fy=	N
Z tengelyre nehezedő erő	Fz=	N
X tengelyre nehezedő nyomaték	Mx=	Nm
Y tengelyre nehezedő nyomaték	My=	Nm
Z tengelyre nehezedő nyomaték	Mz=	Nm
Hx távolság	hx=	mm
Hy távolság	hy=	mm
Hz távolság	hz=	mm
Lökethossz	h=	mm
Maximum mozgási sebesség	vmax=	m/s
Gyorsulás az X tengelyen	a=	m/s <sup>2</sup>
Gyorsulás felfutása	s=	∞mm
Gyorsulás ideje	t=	∞s
Gyorsulás az Y tengelyen	ay=	m/s <sup>2</sup>
Gyorsulás a Z tengelyen	az=	m/s <sup>2</sup>
A rendszer dinamikus biztonsági tényezője	fd=	
Szervó vezérlő betáp feszültsége	<input type="checkbox"/> 48Vdc <input type="checkbox"/> 60Vdc <input type="checkbox"/> 115AC <input type="checkbox"/> 230AC <input type="checkbox"/> 400AC	
Hall szinkronizálás érzékelője	<input type="checkbox"/> van <input type="checkbox"/> analóg <input type="checkbox"/> digitális <input type="checkbox"/> nincs	
Konfiguráció (lásd a 2. oldalon)		

001



002



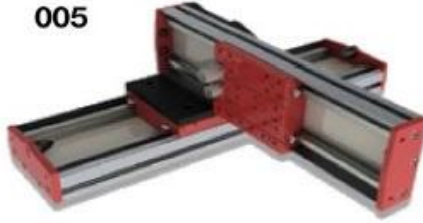
003



004



005



006



007



008



009



