

Auslegungsdatenblatt

Kontaktdaten

Firma _____
 Adresse _____
 Ansprechpartner _____
 Telefon _____
 Mail _____

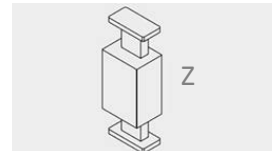
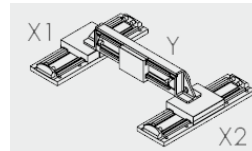
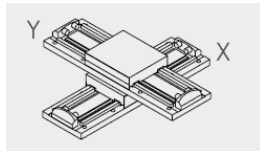
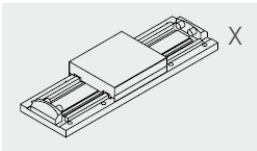
Bedarf

Ausblick Systeme/Jahr _____
 Anwendung _____
 Angebot bis _____
 Angebotsstaffel _____
 Budgetierte Kosten/System _____

Antriebsart

Linearmotor Kugelgewinde Zahnriemen Sonstiges _____

Aufbau



Sie benötigen einen **Torquemotor**? Bitte wenden Sie sich direkt per Mail an uns office@kml-technology.com

	X1/ (X2)	Y	Z	
Allgemein				
Einbaulage (hor./vert.)	_____	_____	_____	
Betriebsdauer pro Tag	_____	_____	_____	[h]

	X1/ (X2)	Y	Z	
Bewegung				
Gesamtverfahrweg	_____	_____	_____	[mm]
Verfahrweg/Arbeitszyklus	_____	_____	_____	[mm]
Verfahrzeit/Arbeitszyklus	_____	_____	_____	[s]
Geschwindigkeit max.	_____	_____	_____	[m/s]
Geschwindigkeit min.	_____	_____	_____	[m/s]
Beschleunigung max.	_____	_____	_____	[m/s ²]
Verzögerung max.	_____	_____	_____	[m/s ²]
Stillstandzeit	_____	_____	_____	[s]

	X1/ (X2)	Y	Z	
Genauigkeit				
Messsystem (abs./inkr.)	_____	_____	_____	
Ausgangssignal [1Vss, TTL...]	_____	_____	_____	
Wiederholgenauigkeit	_____	_____	_____	[µm]
Positioniergenauigkeit	_____	_____	_____	[µm]

Belastung

	X1/ (X2)	Y	Z	
Kundenmasse	_____	_____	_____	[kg]
Kraft in Bewegungsrichtung	_____	_____	_____	[N]
Kraft gegen Bew.richtung	_____	_____	_____	[N]

Umgebungsbedingungen

	X1/ (X2)	Y	Z	
Umgebungstemperatur	_____	_____	_____	[°C]
Abdeckung	_____	_____	_____	[j/n]
Reinraumbedingungen	_____	_____	_____	[ISO]

Servoregler

	X1/ (X2)	Y	Z	
Ansteuerung	_____	_____	_____	
Anschlussspannung (1-/s-phasig) [VAC/VDC]	_____	_____	_____	

Energie- & Sensorleitungen

	X1/ (X2)	Y	Z	
Motorkabel (steckerfertig)	_____	_____	_____	[j/n]
Encoderkabel (steckerfertig)	_____	_____	_____	[j/n]
Energiekette	_____	_____	_____	[j/n]
Endschalter	_____	_____	_____	[j/n]

Bemerkungen/Skizze/Zyklusbeschreibung*

Beispiel für Zyklusbeschreibung: x von 0 auf 100 mm in 100 ms, dann...