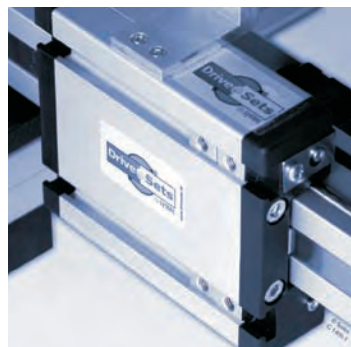




Drive Sets



Готовые к интеграции
Системы позиционирования



Каталог 2008



 systemec

www.drivesets.de

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные установки Позиционирование объектов Устройства наблюдения Ультразвуковая техника 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3748.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 17 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Tool Center Point B: Mounting Bracket</p> <p>G 4094.1 © Systec</p> <p>Legend: Option S Stroke D DriveSet - Space L Length</p>	<p>comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	384	424	2,4									
1	250	474	514	2,5									
2	320	544	584	2,6									
3	400	624	664	2,7									
4	500	724	764	2,8									
5	630	854	894	3,0									
6	800	1024	1064	3,2									
7	1000	1224	1264	3,5									
8	-	-	-	-									
9	-	-	-	-									
Max.	1000	1224	1264	3,5									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные установки Позиционирование объектов Устройства наблюдения Ультразвуковая техника 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V1 ²)

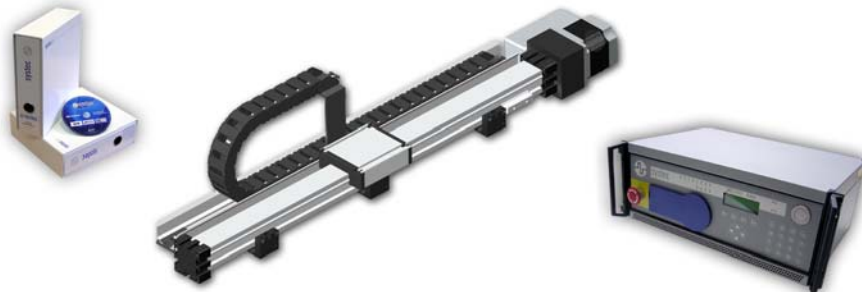


Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3638.2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

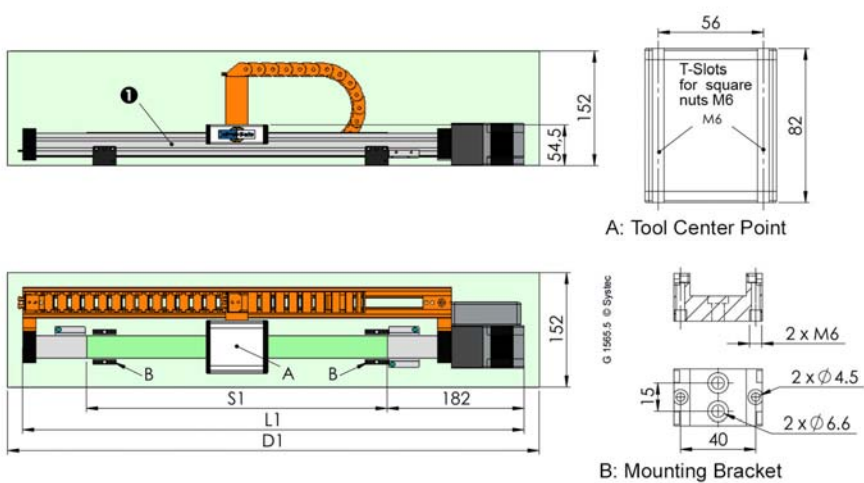
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,04 (0,025 ³) m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

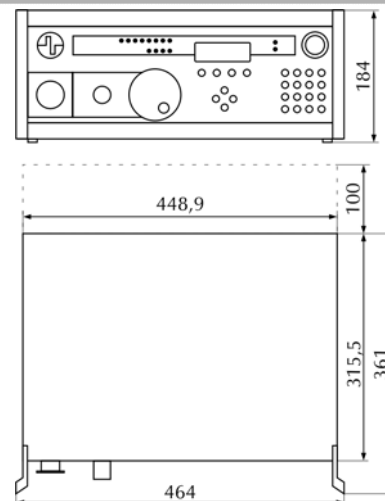
Кинематика

Управление

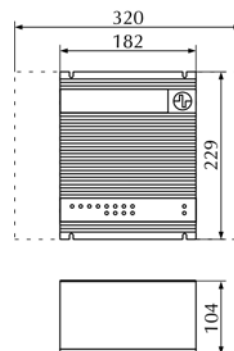


Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]								
0	160	420	460	2,3							
1	250	510	550	2,4							
2	320	580	620	2,6							
3	400	660	700	2,7							
4	500	760	800	2,8							
5	630	890	930	3,0							
6	800	1060	1100	3,3							
7	1000	1260	1300	3,6							
8	1250	1510	1550	4,0							
9	1500	1760	1800	4,4							
Max.	1500	1760	1800	4,4							

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции			
<ul style="list-style-type: none"> Фокусировка камер Выращивание кристаллов Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Позиционирование объектов Ультразвуковая техника 	<p>горизонтально (H¹)</p>			
	<p>вертикально (V¹)</p>			

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ³); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ³);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ⁴)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

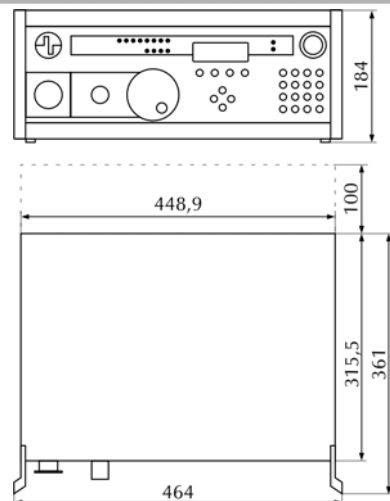
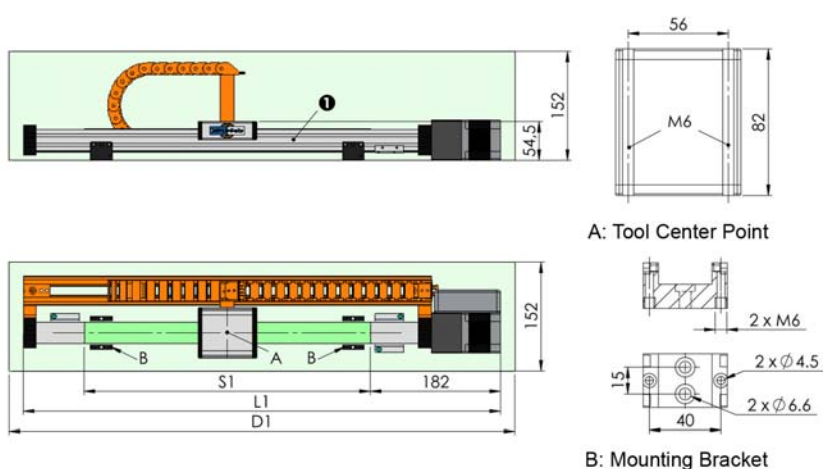
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 120 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,04 (0,025 ³) m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

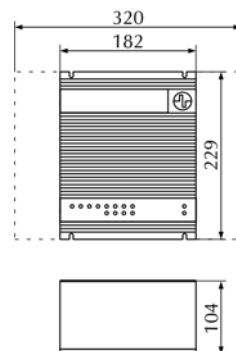
Размеры

Кинематика

Управление



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

G 4235.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length

Код	Ось ❶				G1 [кг]							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]								
0	160	420	460	2,2								
1	250	510	550	2,3								
2	320	580	620	2,4								
3	400	660	700	2,6								
4	500	760	800	2,7								
5	630	890	930	2,9								
6	800	1060	1100	3,2								
7	1000	1260	1300	3,5								
8	1250	1510	1550	3,9								
9	1500	1760	1800	4,3								
Max.	1500	1760	1800	4,3								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	0,4 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Напыление Обработка изображений Печать Измерительная техника Позиционирование объектов 	<p>горизонтально (H¹)</p>
	<p>Illustration displays optional equipment.</p> <p>© Systec G 3751.2</p>

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при простой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

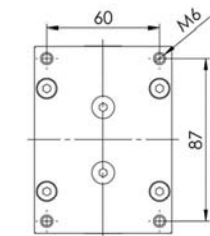
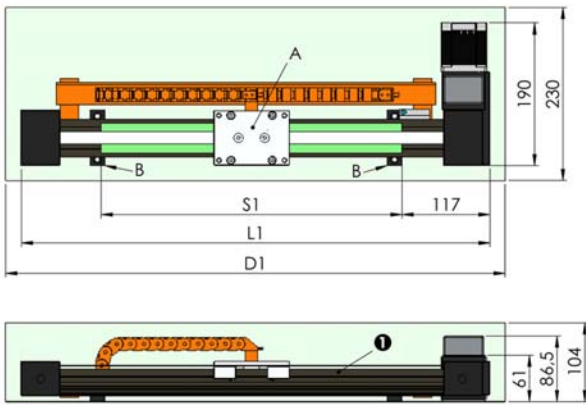
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg / 8 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ❶	$F_I = 300 \text{ N}$ $F_J = 4800 \text{ N}$ $F_K = 4800 \text{ N}$	$M_I = 96 \text{ Nm}$ $M_J = 170 \text{ Nm}$ $M_K = 170 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

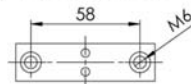
Размеры

Кинематика

Управление



A: Tool Center Point

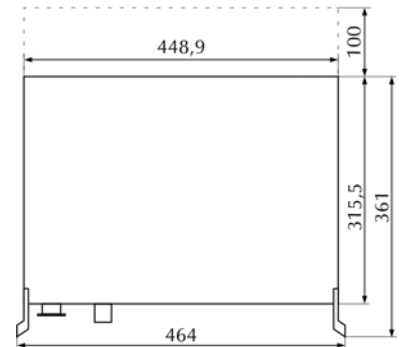
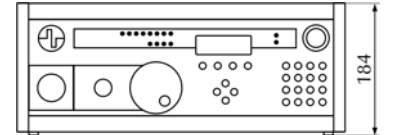


B: Mounting Bracket

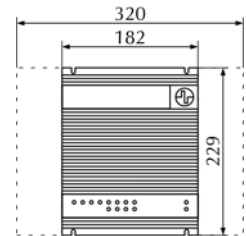
G 4326.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	384	424	1,2									
1	250	474	514	1,4									
2	320	544	584	1,5									
3	400	624	664	1,6									
4	500	724	764	1,7									
5	630	854	894	1,9									
6	800	1024	1064	2,1									
7	1000	1224	1264	2,4									
8	-	-	-	-									
9	-	-	-	-									
Max.	1000	1224	1264	2,4									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Напыление Обработка изображений Печать Измерительная техника Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)

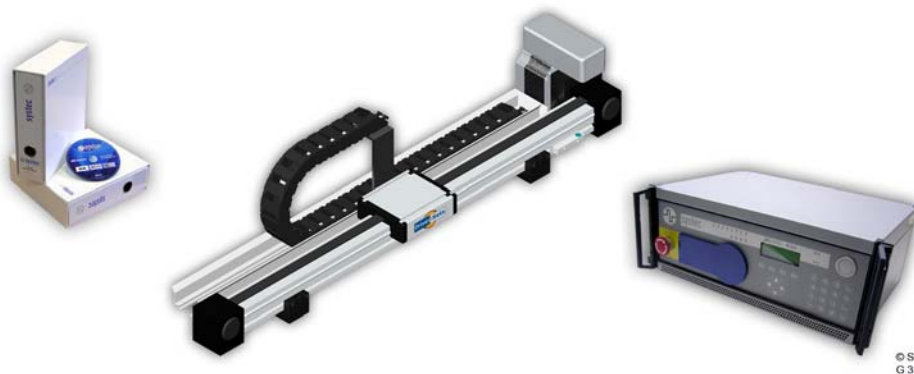


Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала ²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R ²)	eco (S ¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

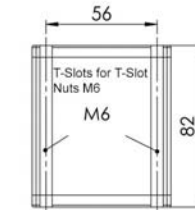
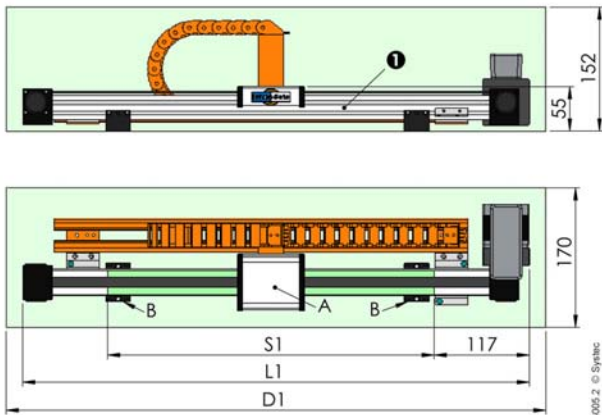
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 25 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 200 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 10 Nm M _J = 13 Nm M _K = 14 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика

Управление



A: Tool Center Point

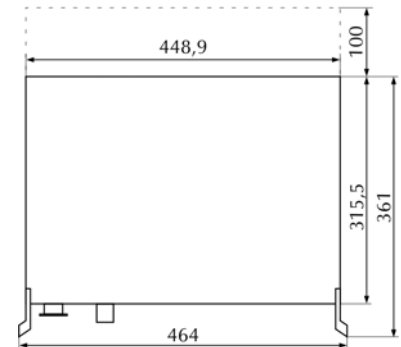
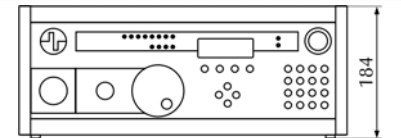


B: Mounting Bracket

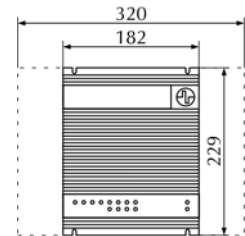
G 4005-2 © Syntec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	381	421	2,3									
1	250	471	511	2,4									
2	320	541	581	2,5									
3	400	621	661	2,6									
4	500	721	761	2,7									
5	630	851	891	2,9									
6	800	1021	1061	3,1									
7	1000	1221	1261	3,4									
8	1250	1471	1511	3,7									
9	1500	1721	1761	4,0									
Max.	2000	2221	2261	4,7									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Фокусировка камер Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Позиционирование объектов Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>
	<p>вертикально (V¹)</p>

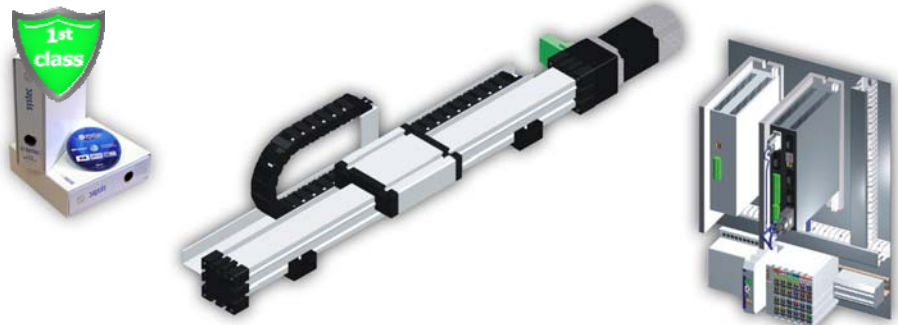


Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3613.1

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 20x50 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, порядка 160 Вт, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ⁴), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ³);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

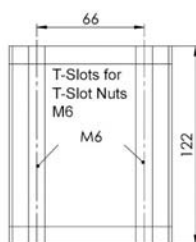
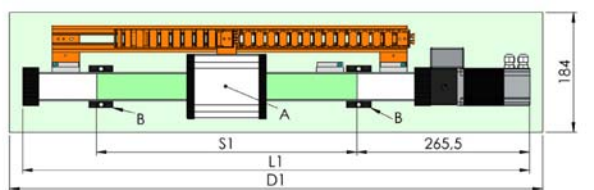
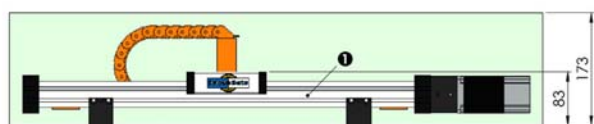
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 120 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_i = 1500 \text{ N}$	$M_i = 25 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s		$F_j = 1200 \text{ N}$	$M_j = 32 \text{ Nm}$	
Класс точности	0,025 mm		$F_k = 900 \text{ N}$	$M_k = 35 \text{ Nm}$	
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

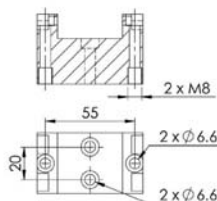
Размеры

Кинематика

Управление



A: Tool Center Point

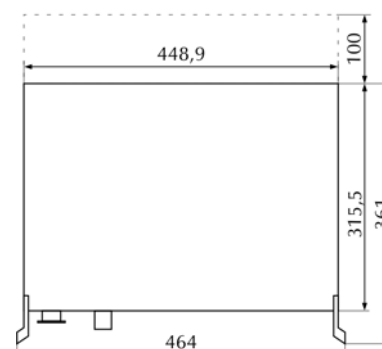
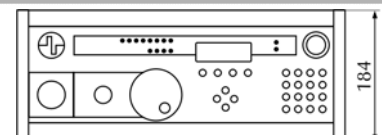


B: Mounting Bracket

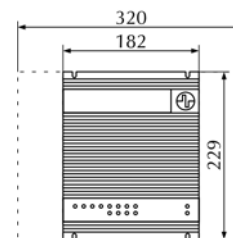
G 4010.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]								
0	160	603	643	9,5							
1	250	693	733	10,3							
2	320	763	803	10,9							
3	400	843	883	11,6							
4	500	943	983	12,5							
5	630	1073	1113	13,7							
6	800	1243	1283	15,2							
7	1000	1443	1483	17,0							
8	1250	1693	1733	19,2							
9	1500	1943	1983	21,4							
Max.	1500	1943	1983	21,4							

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Маркировка Автоматизация лабораторных установок Подъемно-транспортные устройства Позиционирование объектов Проверочные установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3796.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью при простой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищенный жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

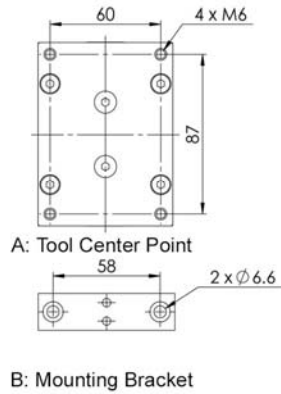
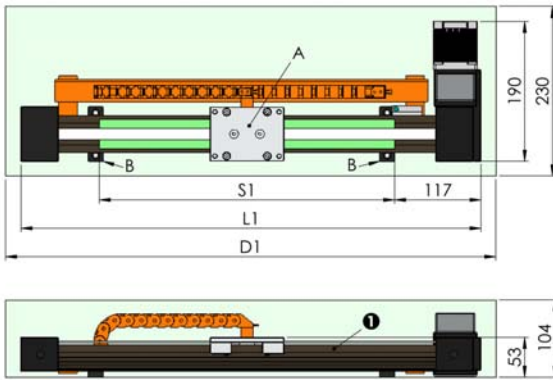
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg / 7 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 300 \text{ N}$ $F_J = 4800 \text{ N}$ $F_K = 4800 \text{ N}$	$M_I = 96 \text{ Nm}$ $M_J = 170 \text{ Nm}$ $M_K = 170 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

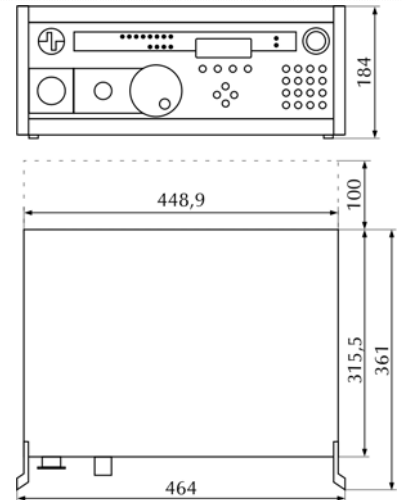
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

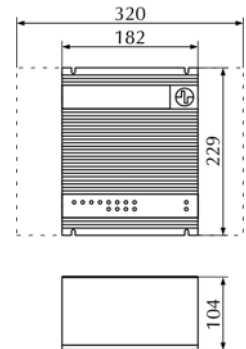


G 4085.1 © Systec

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]									
0	160	404	444	2,8								
1	250	494	534	2,9								
2	320	564	604	3,0								
3	400	644	684	3,1								
4	500	744	784	3,3								
5	630	874	914	3,4								
6	800	1044	1084	3,7								
7	1000	1244	1284	4,0								
8	-	-	-	-								
9	-	-	-	-								
Max.	1000	1244	1284	4,0								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Маркировка Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные установки Подъемно-транспортные устройства 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V1 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3635.3

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ⁴)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

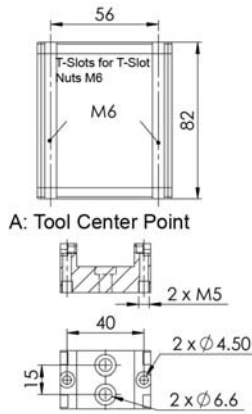
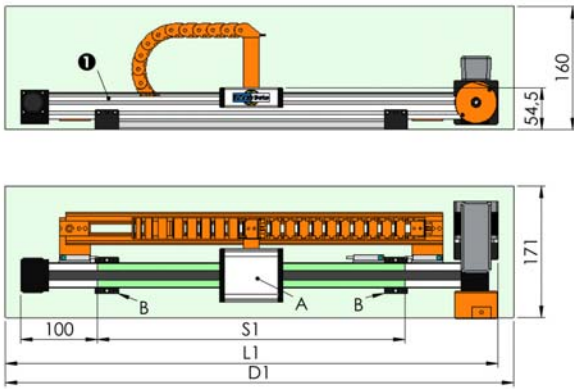
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 200 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 10 Nm M _J = 13 Nm M _K = 14 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

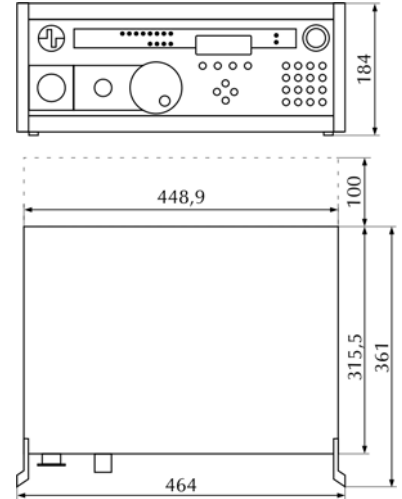
Кинематика	Управление
------------	------------



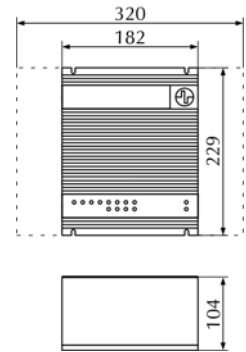
B: Mounting Bracket

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]									
0	160	431	471	2,7								
1	250	521	561	2,8								
2	320	591	631	2,9								
3	400	671	711	3,0								
4	500	771	811	3,1								
5	630	901	941	3,3								
6	800	1071	1111	3,5								
7	1000	1271	1311	3,7								
8	1250	1521	1561	4,1								
9	1500	1771	1811	4,4								
Max.	2000	2271	2311	5,0								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	1 kg	1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Микропозиционирование объектов Проверка электронных узлов Автоматизация лабораторных установок Сборочные автоматы с высокой тактовой частотой 	<p>горизонтально (H1¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>
	<p>вертикально (V2³)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3645 4

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из азростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+ - 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте². Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Статор линейного двигателя	
Тип привода	Прямой привод	
Двигатель	2-фазный линейный серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ³	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ³); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

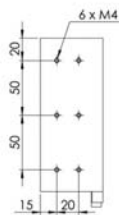
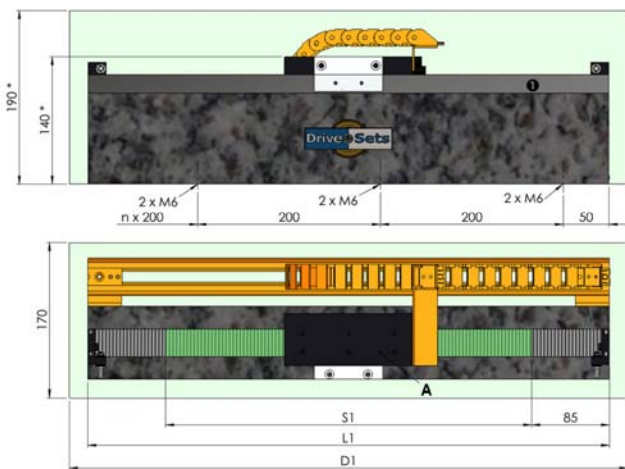
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 15 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ①	F _I = 300 N F _J = 20 N F _K = 42 N	M _I = 1 Nm M _J = 5 Nm M _K = 3 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



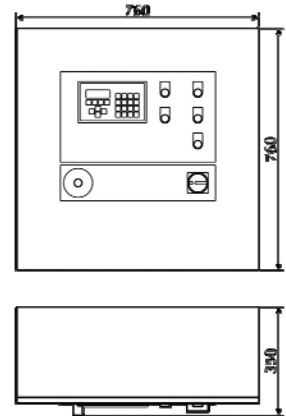
* 50mm longer, if L1 > 1m

A: Forcer Linear Motor

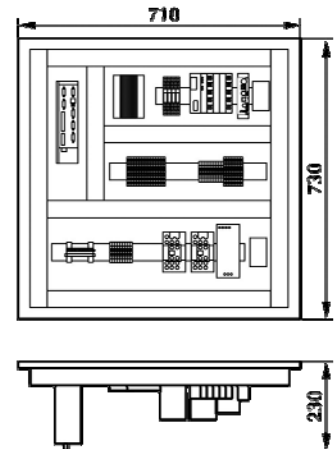
G 4194.3 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①											
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]								
0	160	330	370	1,4								
1	250	420	460	1,8								
2	320	490	530	2,1								
3	400	570	610	2,5								
4	500	670	710	3,0								
5	630	800	840	3,6								
6	800	970	1010	4,4								
7	-	-	-	-								
8	-	-	-	-								
9	-	-	-	-								
Max.	800	970	1010	4,4								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Обработка изображений Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment.
© Systec G 3748.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с малой скоростью при простой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 60 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

Технические данные

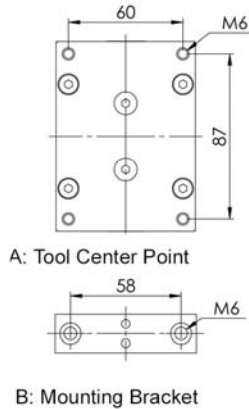
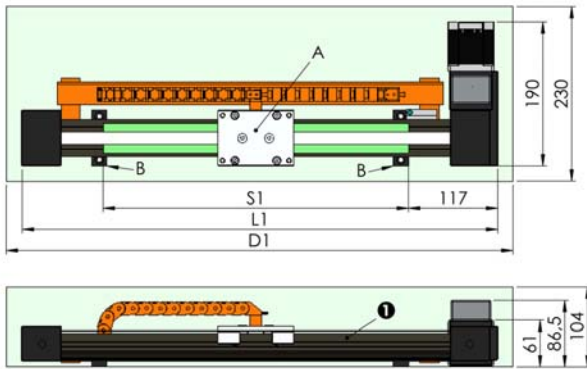
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 17 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,12 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика

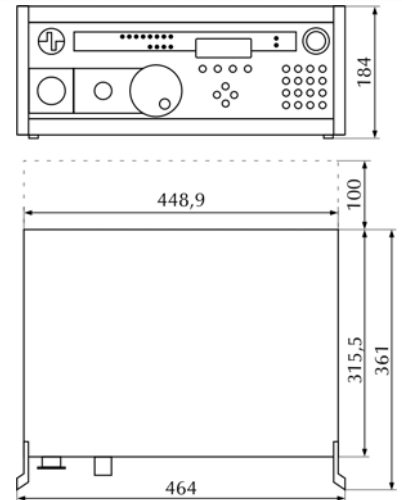
Управление



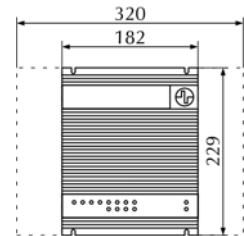
G 4090.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	384	424	2,7									
1	250	474	514	2,8									
2	320	544	584	2,9									
3	400	624	664	3,0									
4	500	724	764	3,1									
5	630	854	894	3,3									
6	800	1024	1064	3,6									
7	1000	1224	1264	3,8									
8	-	-	-	-									
9	-	-	-	-									
Max.	1000	1224	1264	3,8									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Обработка изображений Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V1 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3654.2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 60 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

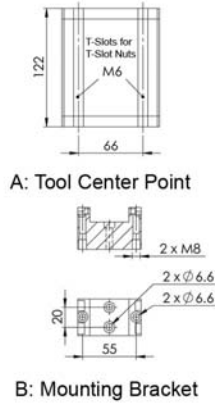
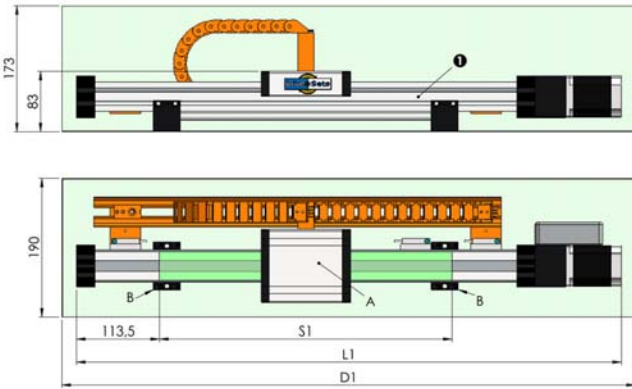
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,12 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

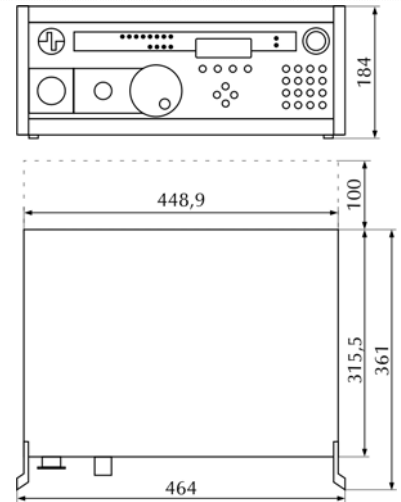
Кинематика	Управление
------------	------------



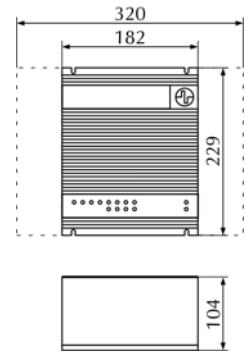
G 4345.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]								
0	160	505	545	4,2								
1	250	595	635	4,5								
2	320	665	705	4,8								
3	400	745	785	5,1								
4	500	845	885	5,5								
5	630	975	1015	5,9								
6	800	1145	1185	6,6								
7	1000	1345	1385	7,3								
8	1250	1595	1635	8,2								
9	1500	1845	1885	9,2								
Max.	1500	1845	1885	9,2								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции	
<ul style="list-style-type: none"> Фокусировка камер Измерительные устройства Позиционирование объектов Проверочно-тестирующая техника 	 горизонтально (H ¹)	
	 вертикально (V1 ²)	

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 60 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления	 	
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

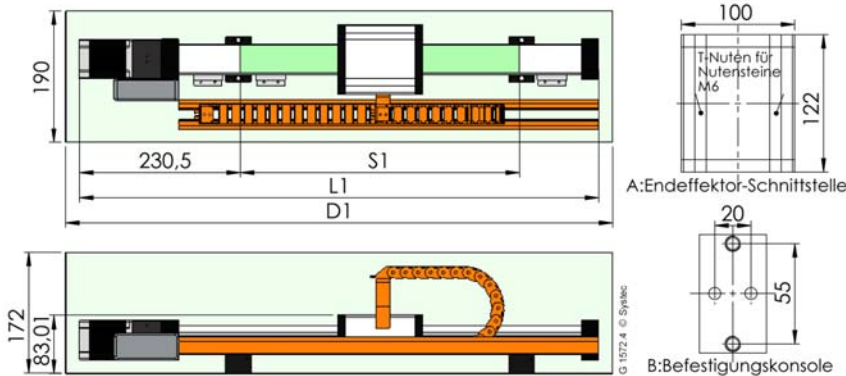
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

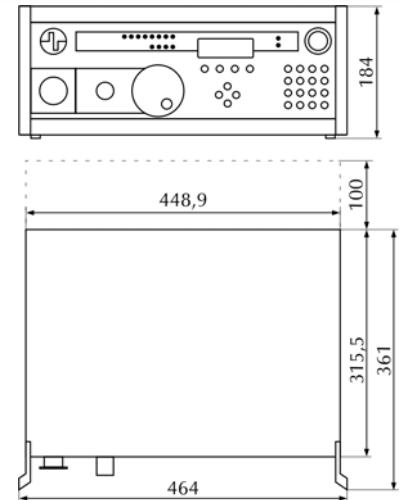
Нагрузка/Сила	5 kg/ 315 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

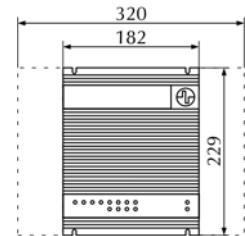
Кинематика	Управление
------------	------------



- Legende:
- Option
 - S Verfahrenweg
 - D Driveset - Raum
 - L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	505	545	4,2									
1	250	595	635	4,5									
2	320	665	705	4,8									
3	400	745	785	5,1									
4	500	845	885	5,4									
5	630	975	1015	5,9									
6	800	1145	1185	6,5									
7	1000	1345	1385	7,3									
8	1250	1595	1635	8,2									
9	1500	1845	1885	9,1									
Max.	1500	1845	1885	9,1									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	0,4 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Обработка изображений Сборочная техника Маркировка Позиционирование объектов 	<p>горизонтально (H¹)</p>

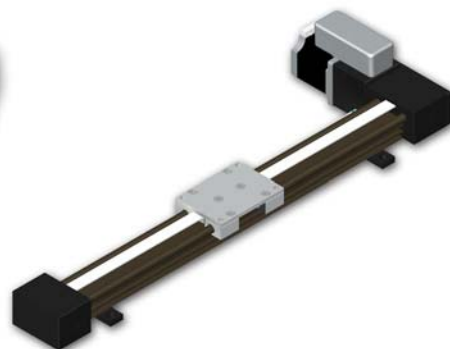


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3810.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при простой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 60 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

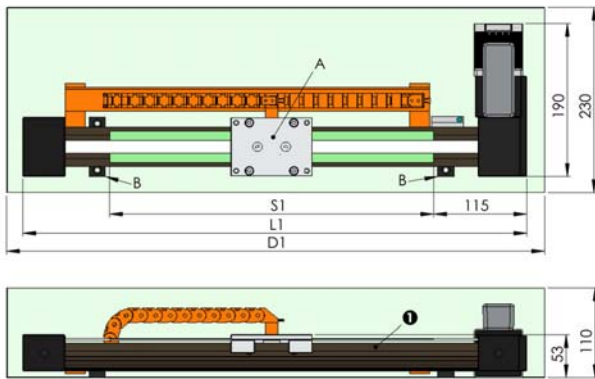
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 9 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



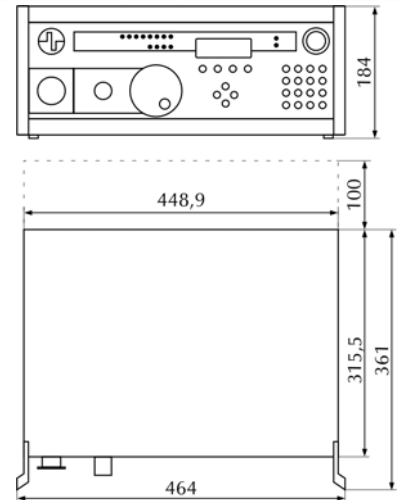
A: Tool Center Point

B: Mounting Bracket

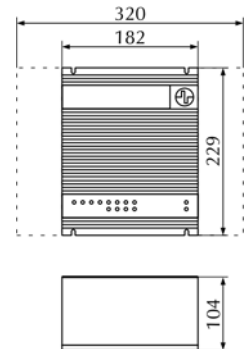
G 4092.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]										
0	160	384	424	3,0									
1	250	474	514	3,1									
2	320	544	584	3,2									
3	400	624	664	3,3									
4	500	724	764	3,4									
5	630	854	894	3,6									
6	800	1024	1064	3,8									
7	1000	1224	1264	4,1									
8	-	-	-	-									
9	-	-	-	-									
Max.	1000	1224	1264	4,1									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Обработка изображений Сборочная техника Позиционирование объектов Проверочная техника 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)

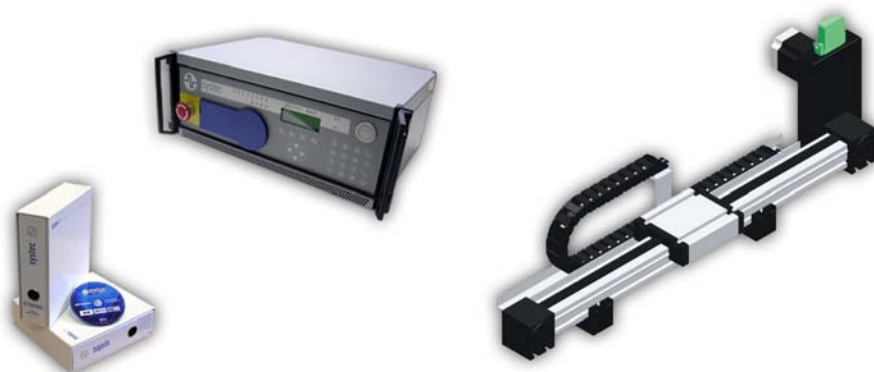


Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 60 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 390 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,6 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Endeffektor-Schnittstelle</p> <p>B: Befestigungskonsolle</p> <p>Legende: Option S Verfahrenweg D DriveSet - Raum L Länge</p>	<p>comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]										
0	160	487	527	4,8									
1	250	577	617	5,0									
2	320	647	687	5,2									
3	400	727	767	5,4									
4	500	827	867	5,6									
5	630	957	997	5,9									
6	800	1127	1167	6,3									
7	1000	1327	1367	6,8									
8	1250	1577	1617	7,4									
9	1500	1827	1867	8,0									
Max.	2000	2327	2367	9,2									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Позиционирование объектов Тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V ^{1,2})

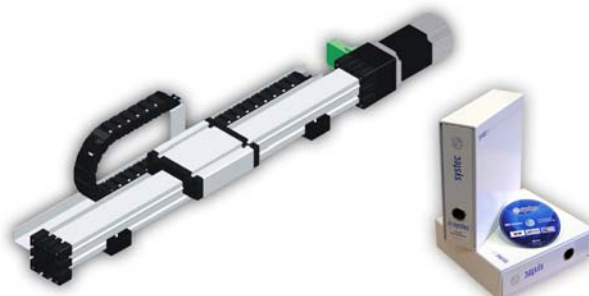


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3632.1

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

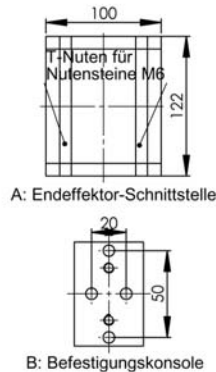
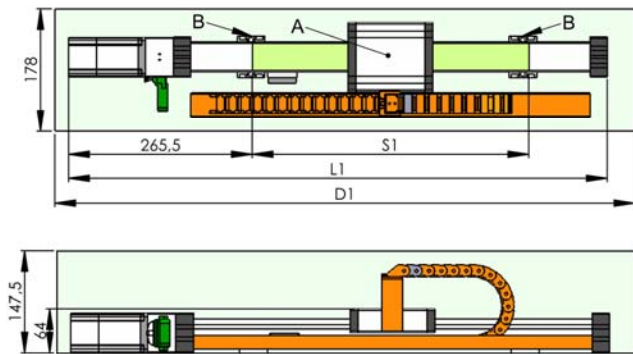
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 170 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 (0,25 ³) m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

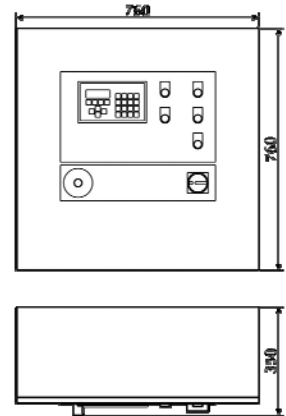
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

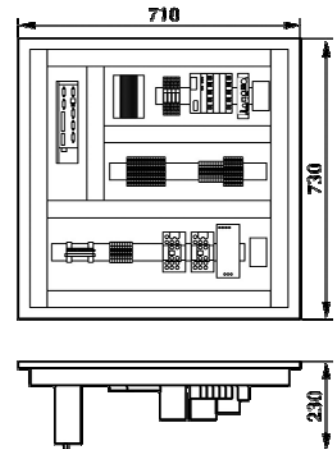


Legende:

- Option
- S Verfahrensweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶											
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]								
0	160	538	578	4,6								
1	250	628	668	4,9								
2	320	698	738	5,2								
3	400	778	818	5,5								
4	500	878	918	5,9								
5	630	1008	1048	6,3								
6	800	1178	1218	7,0								
7	1000	1378	1418	7,7								
8	1250	1628	1668	8,6								
9	1500	1878	1918	9,6								
Max.	1500	1878	1918	9,6								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Сборочная техника Контрольные системы Позиционирование объектов Проверочные установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 4049.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью при простой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹); с простым Online-интерфейсом(S ³); ввод контура(K ²); функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

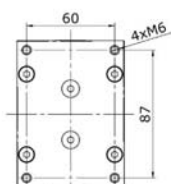
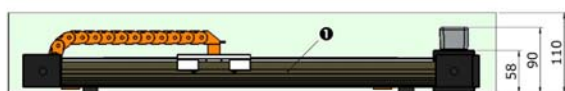
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

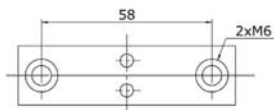
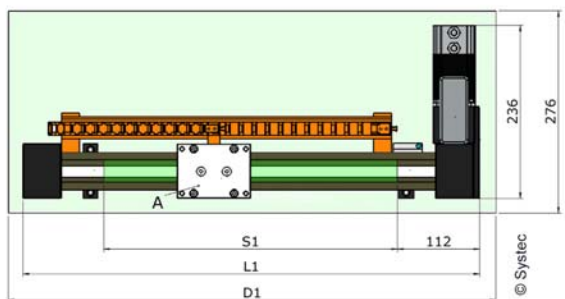
Нагрузка/Сила	5 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ①	$F_I = 300 \text{ N}$ $F_J = 4800 \text{ N}$ $F_K = 4800 \text{ N}$	$M_I = 96 \text{ Nm}$ $M_J = 170 \text{ Nm}$ $M_K = 170 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------







A: Tool Center Point

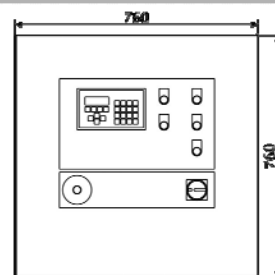


B: Mounting Bracket

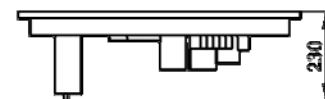
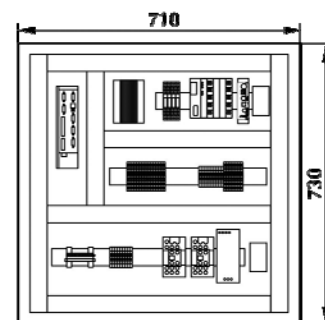
G 4053.1 © Systec

Legend:

-  Option
-  S Stroke
-  D DriveSet - Space
-  L Length



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①										
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]							
0	160	404	444	2,7							
1	250	494	534	2,8							
2	320	564	604	2,9							
3	400	644	684	3,0							
4	500	744	784	3,1							
5	630	874	914	3,3							
6	800	1044	1084	3,6							
7	1000	1244	1284	3,8							
8	-	-	-	-							
9	-	-	-	-							
Max.	1000	1244	1284	3,8							

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Сборочная техника Контрольные системы Позиционирование объектов Проверочные установки 	<p>горизонтально (H1¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>

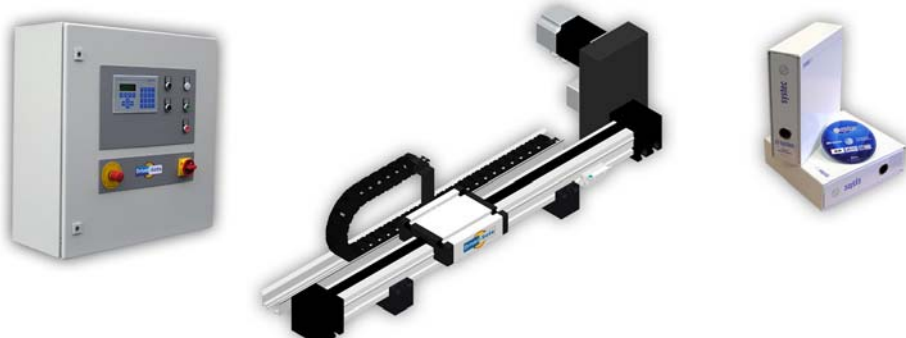


Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	$F_I = 390 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>TCP M1: 2 A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>Legend: Option S Stroke D DriveSet - Space L Length</p> <p>G 4369 2 © Systec</p>	<p>comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось 1												
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	537	577	5,2									
1	250	627	667	5,5									
2	320	697	737	5,6									
3	400	777	817	5,8									
4	500	877	917	6,1									
5	630	1007	1047	6,4									
6	800	1177	1217	6,8									
7	1000	1377	1417	7,3									
8	1250	1627	1667	7,9									
9	1500	1877	1917	8,5									
Max.	2000	2377	2417	9,7									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	5 kg	1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Микропозиционирование объектов Проверка электронных узлов Автоматизация лабораторных установок Сборочные автоматы с высокой тактовой частотой 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3634.3

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из азростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+- 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте². Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Статор линейного двигателя	
Тип привода	Прямой привод	
Двигатель	2-фазный линейный серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала ²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

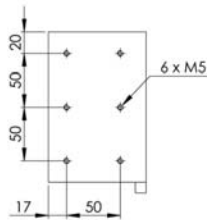
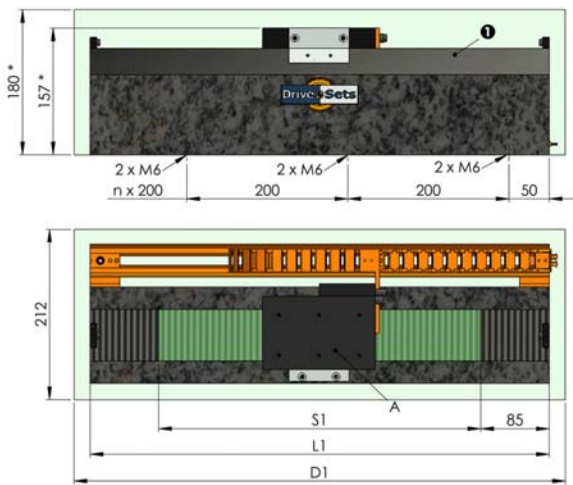
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 90 \text{ N}$ $F_J = 100 \text{ N}$ $F_K = 233 \text{ N}$	$M_I = 6 \text{ Nm}$ $M_J = 15 \text{ Nm}$ $M_K = 4 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



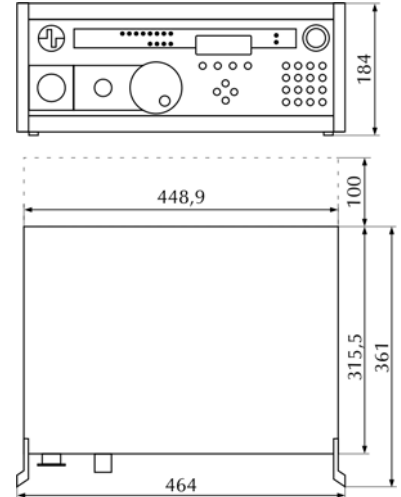
* 50mm longer, if L1 > 1m

A: forcer linear motor

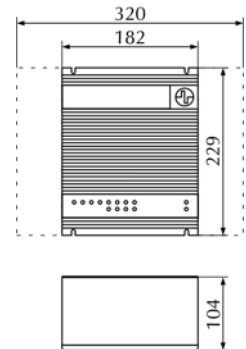
G 4201.1 © Syntec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	330	370	3,9									
1	250	420	460	5,3									
2	320	490	530	6,4									
3	400	570	610	7,7									
4	500	670	710	9,3									
5	630	800	840	11,4									
6	800	970	1010	14,1									
7	1000	1170	1210	17,3									
8	1250	1420	1460	21,3									
9	1500	1670	1710	25,3									
Max.	1500	1670	1710	25,3									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>

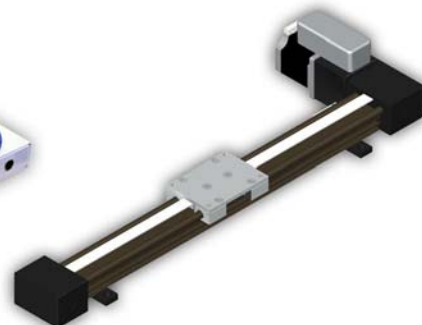


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 4056.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью при простой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 130 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,14 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>G 4058.1 © Systec</p> <p>Legend:</p> <ul style="list-style-type: none"> Option S Stroke D DriveSet - Space L Length 	<p>comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	384	424	2,3									
1	250	474	514	2,4									
2	320	544	584	2,5									
3	400	624	664	2,6									
4	500	724	764	2,7									
5	630	854	894	2,9									
6	800	1024	1064	3,2									
7	1000	1224	1264	3,4									
8	-	-	-	-									
9	-	-	-	-									
Max.	1000	1224	1264	3,4									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3610.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 130 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ³); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

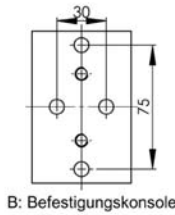
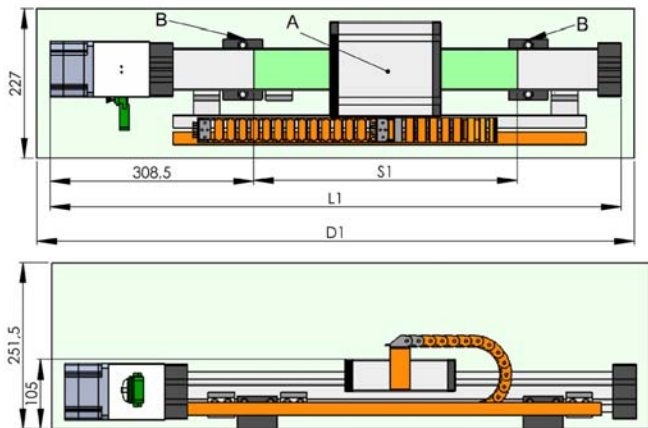
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 170 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 2500 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

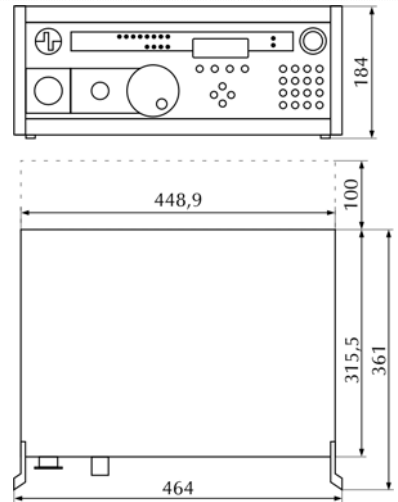
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

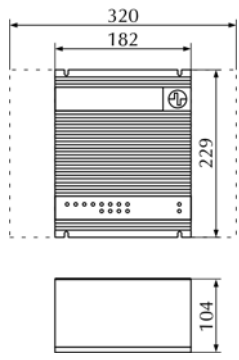


Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый




есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]								
0	160	633	673	11,0							
1	250	723	763	11,8							
2	320	793	833	12,4							
3	400	873	913	13,2							
4	500	973	1013	14,0							
5	630	1103	1143	15,2							
6	800	1273	1313	16,7							
7	1000	1473	1513	18,5							
8	1250	1723	1763	20,7							
9	1500	1973	2013	22,9							
Max.	1500	1973	2013	22,9							

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Обработка изображений Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)


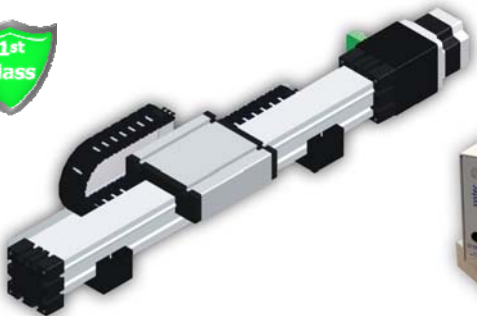


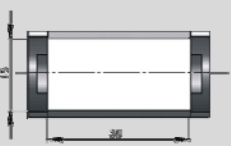
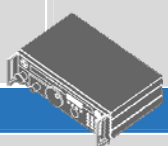
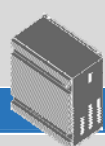
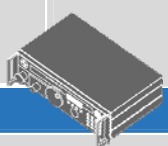
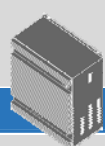





Illustration displays optional equipment.
© Systec G 3630.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 130 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²	  	
Устройство управления	 	
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ³); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ³); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

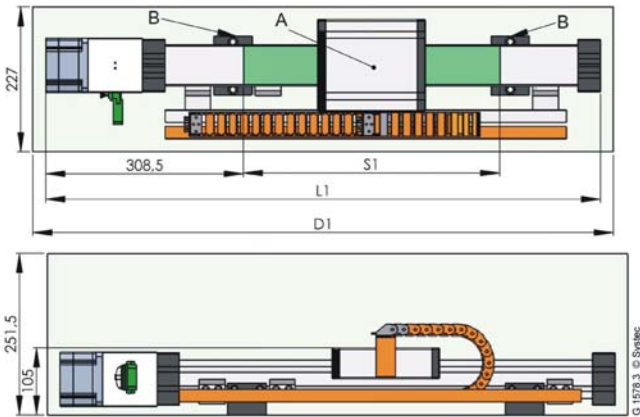
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 760 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 2500 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

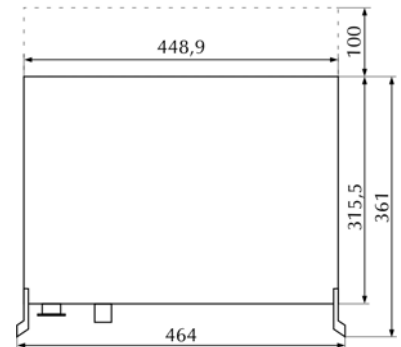
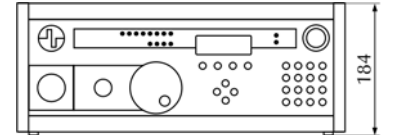


A: Endeffektor-Schnittstelle

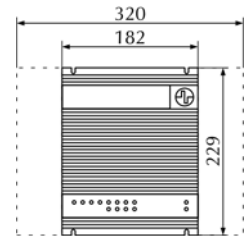
B: Befestigungskonsole

Legende:

- Option
- S Verfahrensweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①											
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]								
0	160	603	643	8,9								
1	250	693	733	9,7								
2	320	763	803	10,3								
3	400	843	883	11,1								
4	500	943	983	11,9								
5	630	1073	1113	13,1								
6	800	1243	1283	14,6								
7	1000	1443	1483	16,4								
8	1250	1693	1733	18,6								
9	1500	1943	1983	20,8								
Max.	1500	1943	1983	20,8								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)

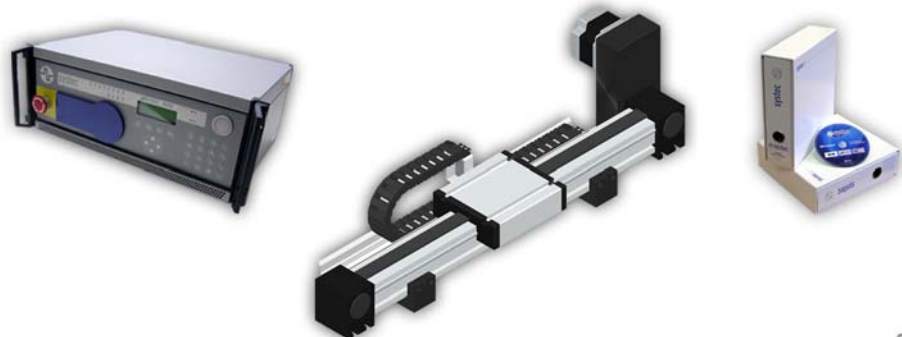


Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 130 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

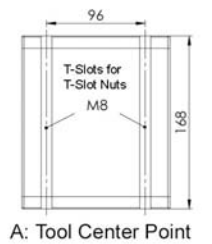
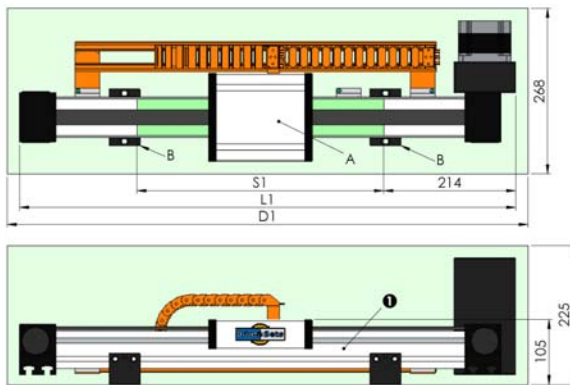
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 70 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 890 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

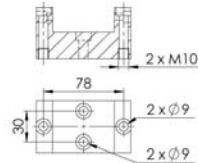
Размеры

Кинематика

Управление



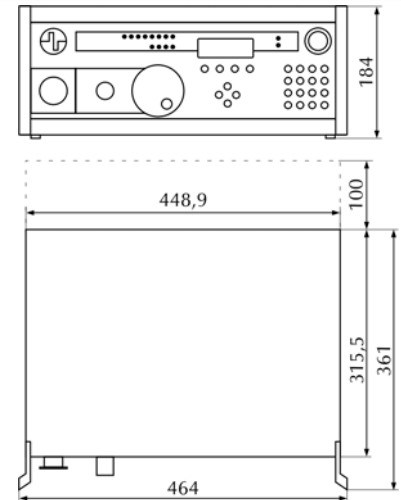
A: Tool Center Point



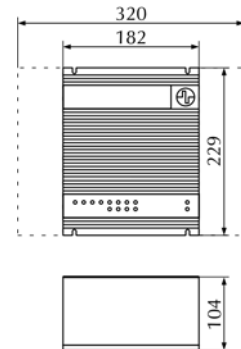
B: Mounting Bracket

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Längst



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]										
0	160	564	604	8,1									
1	250	654	694	8,7									
2	320	724	764	9,1									
3	400	804	844	9,6									
4	500	904	944	10,2									
5	630	1034	1074	11,0									
6	800	1204	1244	12,1									
7	1000	1404	1444	13,3									
8	1250	1654	1694	14,9									
9	1500	1904	1944	16,4									
Max.	2000	2404	2444	19,5									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Измерительная техника Позиционирование объектов Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H1¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3614.2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

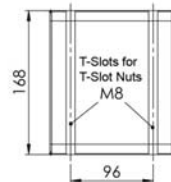
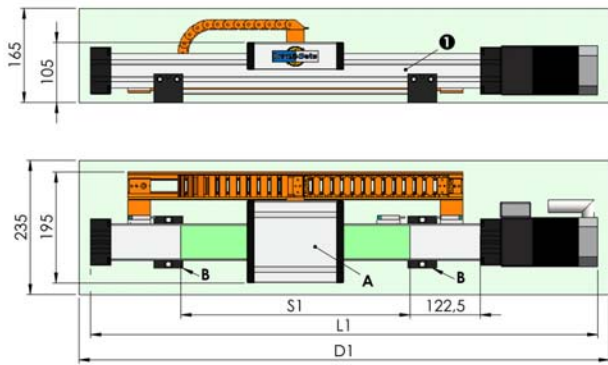
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

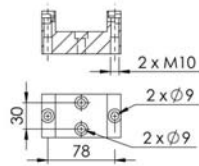
Нагрузка/Сила	15 kg/ 300 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 2500 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

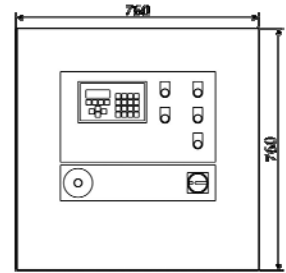


B: Mounting Bracket

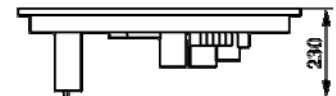
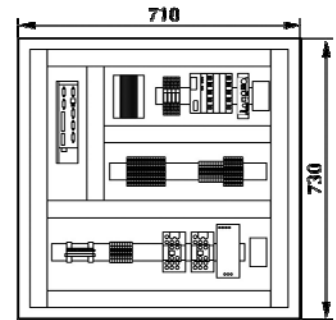
G-4347.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶												
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	645	685	11,2									
1	250	735	775	12,0									
2	320	805	845	12,6									
3	400	885	925	13,3									
4	500	985	1025	14,2									
5	630	1115	1155	15,4									
6	800	1285	1325	16,9									
7	1000	1485	1525	18,7									
8	1250	1735	1775	20,9									
9	1500	1985	2025	23,1									
Max.	1500	1985	2025	23,1									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>
	<p>вертикально (V^{1,2})</p>

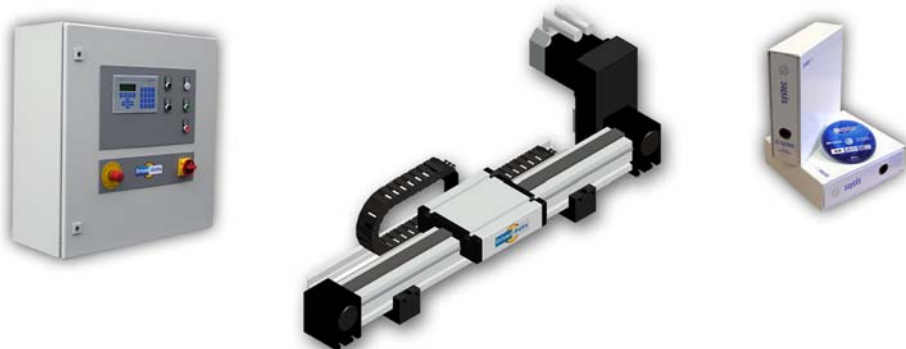


Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов со сверхвысокой скоростью при простой точности Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

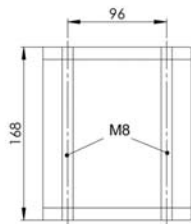
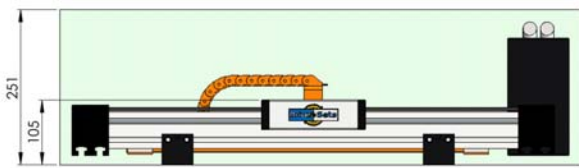
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

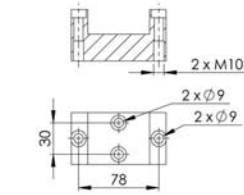
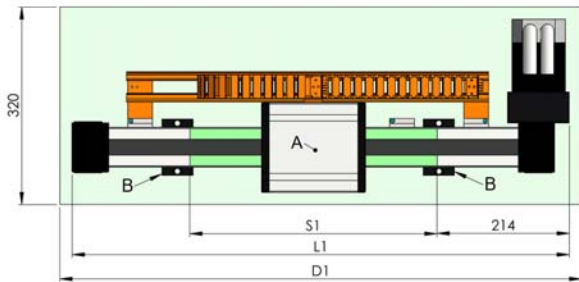
Нагрузка/Сила	15 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	$F_I = 890 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика **Управление**



A: Tool Center Point

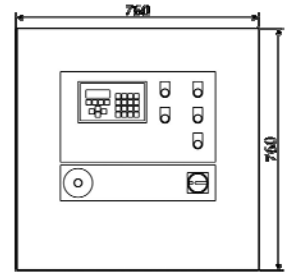


B: Mounting Bracket

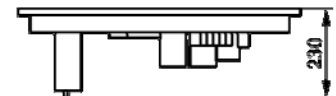
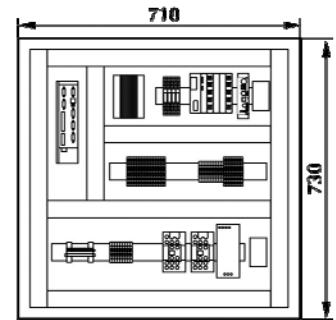
Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length

G 4081.1 © Systec



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				G1 [кг]										
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]												
0	160	614	654	10,6											
1	250	704	744	11,1											
2	320	774	814	11,5											
3	400	854	894	12,0											
4	500	954	994	12,7											
5	630	1084	1124	13,5											
6	800	1254	1294	14,5											
7	1000	1454	1494	15,8											
8	1250	1704	1744	17,3											
9	1500	1954	1994	18,9											
Max.	2000	2454	2494	22,0											

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Микропозиционирование объектов Проверка электронных узлов Автоматизация лабораторных установок Сборочные автоматы с высокой тактовой частотой 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3604 4

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэроэстатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+ - 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте². Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Статор линейного двигателя	
Тип привода	Прямой привод	
Двигатель	2-фазный линейный серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала ²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входов, 1 аналоговый выход	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

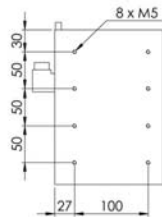
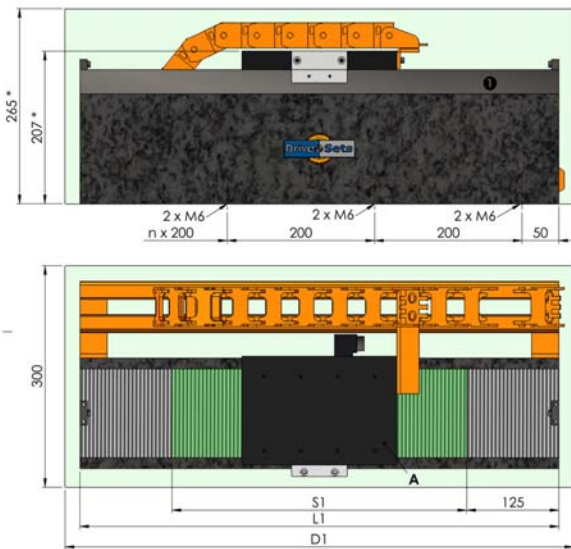
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 150 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Ось 1	$F_I = 270\text{ N}$ $F_J = 200\text{ N}$ $F_K = 350\text{ N}$	$M_I = 9\text{ Nm}$ $M_J = 25\text{ Nm}$ $M_K = 6\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



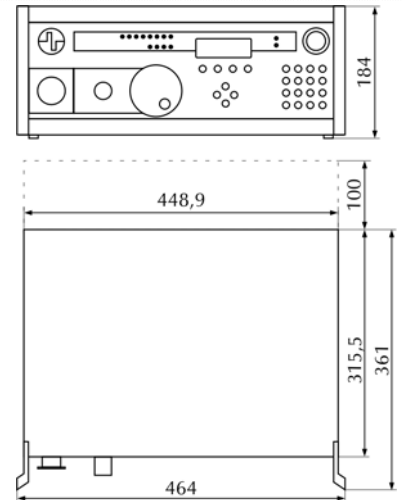
A: Tool Center Point

* 50mm longer, if L1 > 1m

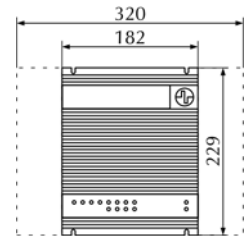
G 4181.2 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]										
0	160	410	450	8,6									
1	250	500	540	11,3									
2	320	570	610	13,4									
3	400	650	690	15,8									
4	500	750	790	18,8									
5	630	880	920	22,7									
6	800	1050	1090	27,8									
7	1000	1250	1290	33,8									
8	1250	1500	1540	41,3									
9	1500	1750	1790	48,8									
Max.	1500	1750	1790	48,8									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	15 kg	5 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment
© Systec G 4301.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов со сверхвысокой скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, высокоточный планетарный механизм и контролирующей позиции серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль с размещёнными внутри рельсовой направляющей и зубчатым ремнём; направляющие салазки опираются на 2 подвижных блока	
Тип привода	Зубчатый ремень; 224 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

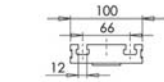
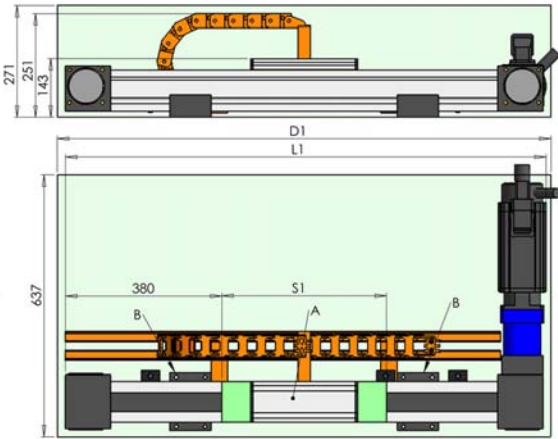
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

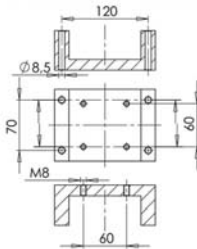
Нагрузка/Сила	15 kg/ 800 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси ❶	$F_I = 4000\text{ N}$	$M_I = 70\text{ Nm}$	
Скорость	5 m/s		$F_J = 916\text{ N}$	$M_J = 197\text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 7146\text{ N}$	$M_K = 197\text{ Nm}$	
Ускорение	50 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

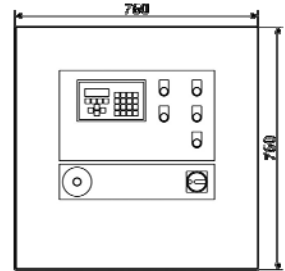


B: Mounting Bracket

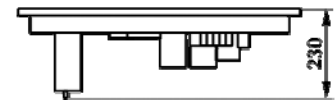
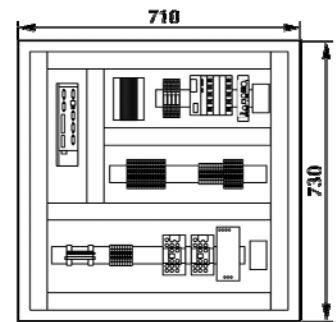
G. 4300.1 © Syntec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶											
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]								
0	160	928	968	23,2								
1	250	1018	1058	24,8								
2	320	1088	1128	26,0								
3	400	1168	1208	27,4								
4	500	1268	1308	29,2								
5	630	1398	1438	31,5								
6	800	1568	1608	34,5								
7	1000	1768	1808	38,0								
8	1250	2018	2058	42,5								
9	1500	2268	2308	46,9								
Max.	2000	2768	2808	55,7								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	40 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Проверочные установки Сварка 	 горизонтально (H ¹)

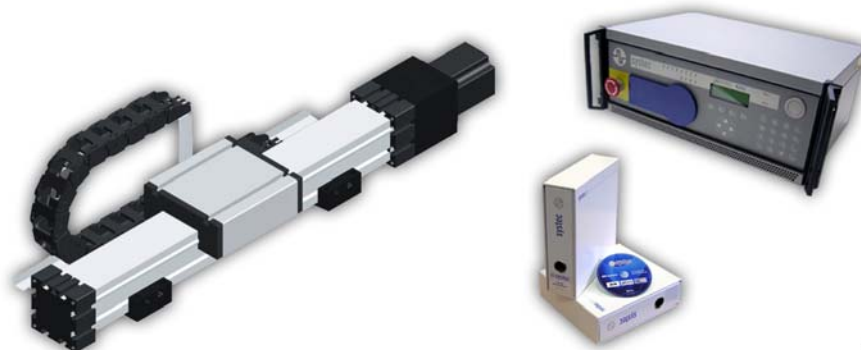


Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3599.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 90 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ³); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 1030 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,12 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>G 1583.3 © Systec</p> <p>170 Nuten für Nutensteine M10 195 A: Endeffektor-Schnittstelle</p> <p>60 100 B: Befestigungskonsolle</p>	<p>448,9 184 100 315,5 361 464</p> <p>comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>320 182 229</p> <p>104</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>
<p>Legende:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Option ■ S Verfahrensweg ■ D DriveSet - Raum L Länge 	

Код	Ось ❶				G1 [кг]							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]								
0	160	709	749	17,7								
1	250	799	839	19,0								
2	320	869	909	20,0								
3	400	949	989	21,2								
4	500	1049	1089	22,7								
5	630	1179	1219	24,6								
6	800	1349	1389	27,1								
7	1000	1549	1589	30,1								
8	1250	1799	1839	33,8								
9	1500	2049	2089	37,5								
Max.	1500	2049	2089	37,5								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	40 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Позиционирование объектов Проверочные установки Сварка 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V ^{1,2})

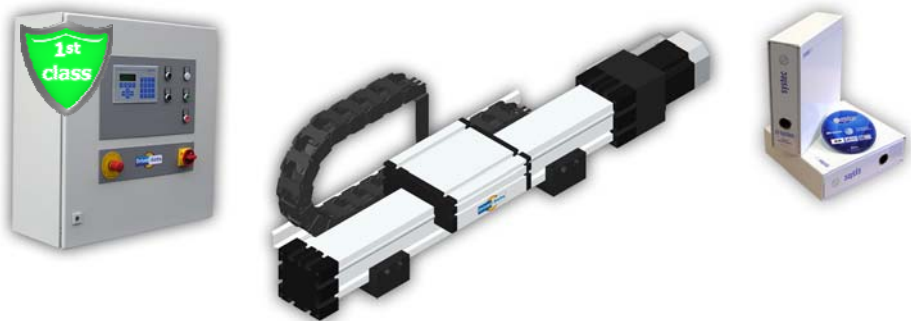


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3629 2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шарикопинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 25x25 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, порядка 200 Вт, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ² ; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ⁴), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ³); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

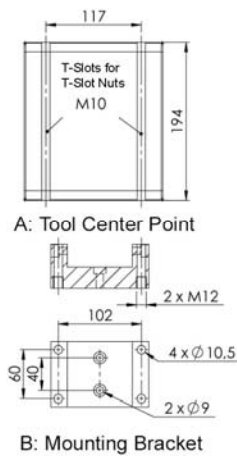
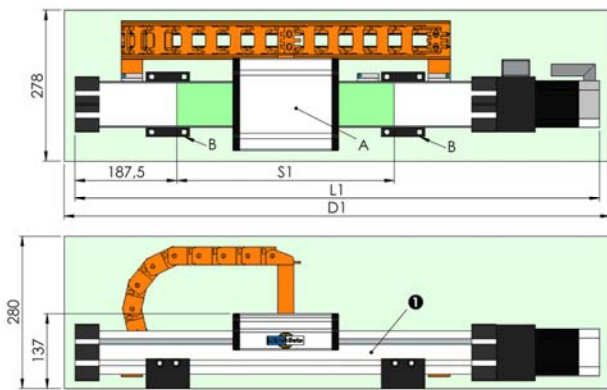
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 1680 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

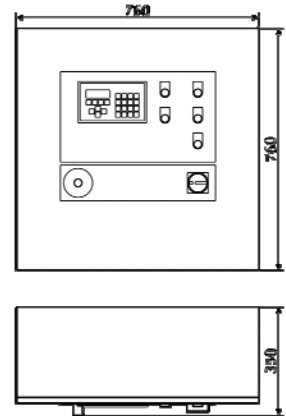
Кинематика	Управление
------------	------------



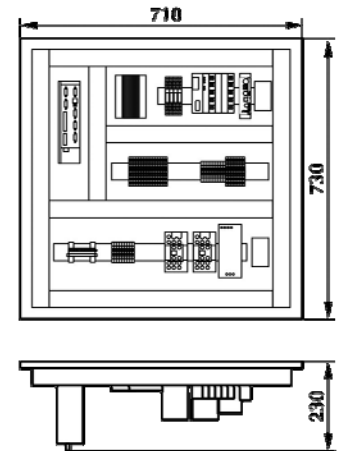
G-4133.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				G1 [кг]								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]										
0	160	709	749	17,6									
1	250	799	839	19,0									
2	320	869	909	20,0									
3	400	949	989	21,2									
4	500	1049	1089	22,7									
5	630	1179	1219	24,6									
6	800	1349	1389	27,1									
7	1000	1549	1589	30,1									
8	1250	1799	1839	33,8									
9	1500	2049	2089	37,5									
Max.	1500	2049	2089	37,5									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	40 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Проверочно-тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3644 2

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецидальную резьбу и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

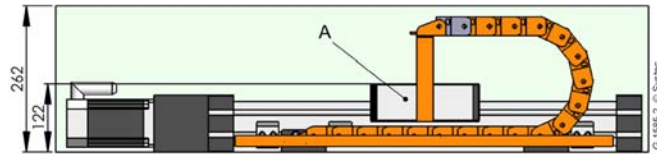
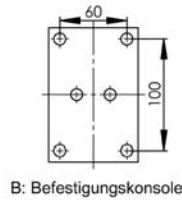
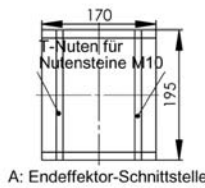
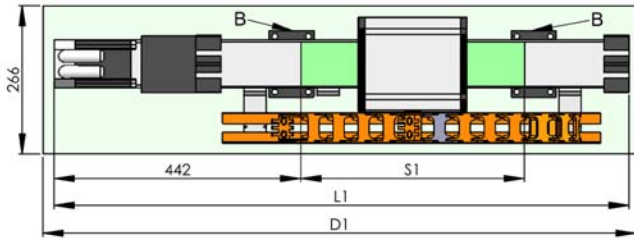
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 540 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ①	$F_I = 5000\text{ N}$	$M_I = 90\text{ Nm}$	
Скорость	0,35 m/s		$F_J = 3000\text{ N}$	$M_J = 110\text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 1700\text{ N}$	$M_K = 150\text{ Nm}$	
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

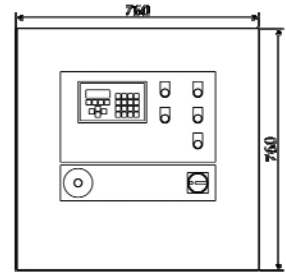
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

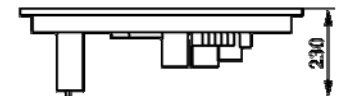
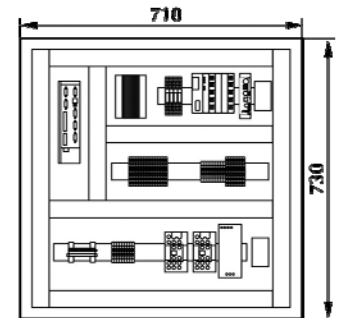


Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				G1 [кг]														
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]																
0	160	763	803	18,4															
1	250	853	893	19,7															
2	320	923	963	20,7															
3	400	1003	1043	21,9															
4	500	1103	1143	23,4															
5	630	1233	1273	25,3															
6	800	1403	1443	27,8															
7	1000	1603	1643	30,8															
8	1250	1853	1893	34,5															
9	1500	2103	2143	38,2															
Max.	1500	2103	2143	38,2															

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	40 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Проверочно-тестирующие установки 	 горизонтально (H1 ¹)

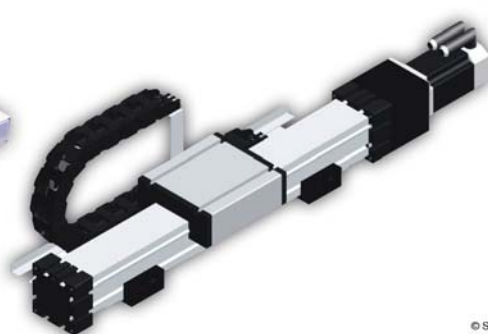


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3651.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(I ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

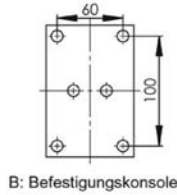
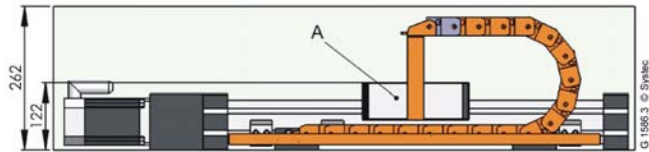
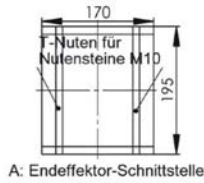
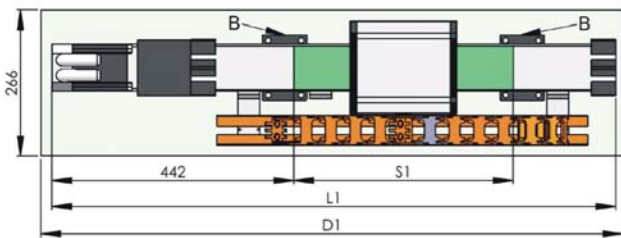
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 1100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ①	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,35 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

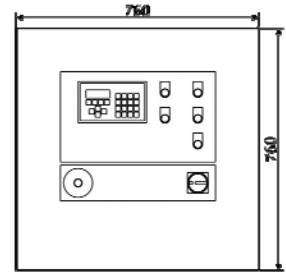
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

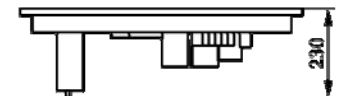
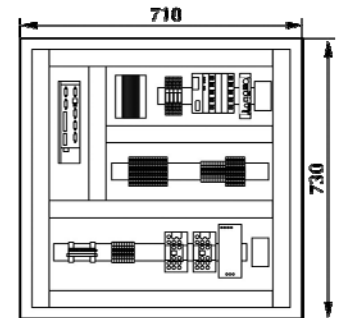


Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				G1 [кг]									
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]										
0	160	763	803	18,4										
1	250	853	893	19,7										
2	320	923	963	20,7										
3	400	1003	1043	21,9										
4	500	1103	1143	23,4										
5	630	1233	1273	25,3										
6	800	1403	1443	27,8										
7	1000	1603	1643	30,8										
8	1250	1853	1893	34,5										
9	1500	2103	2143	38,2										
Max.	1500	2103	2143	38,2										

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	40 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>
	<p>вертикально (V^{1,2})</p>

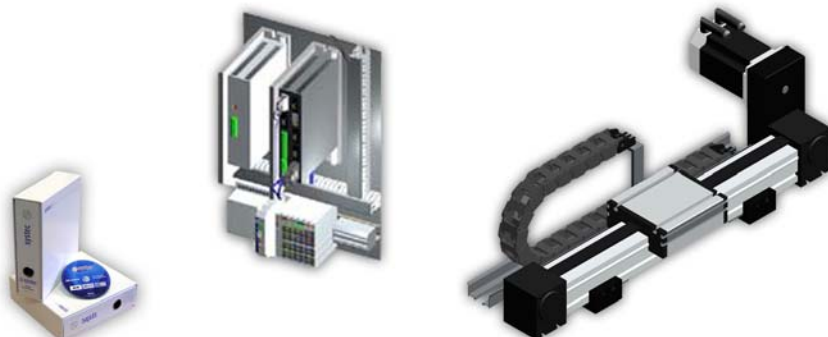


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3657.1

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

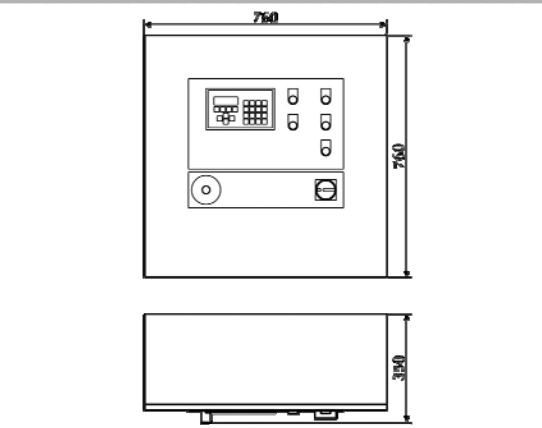
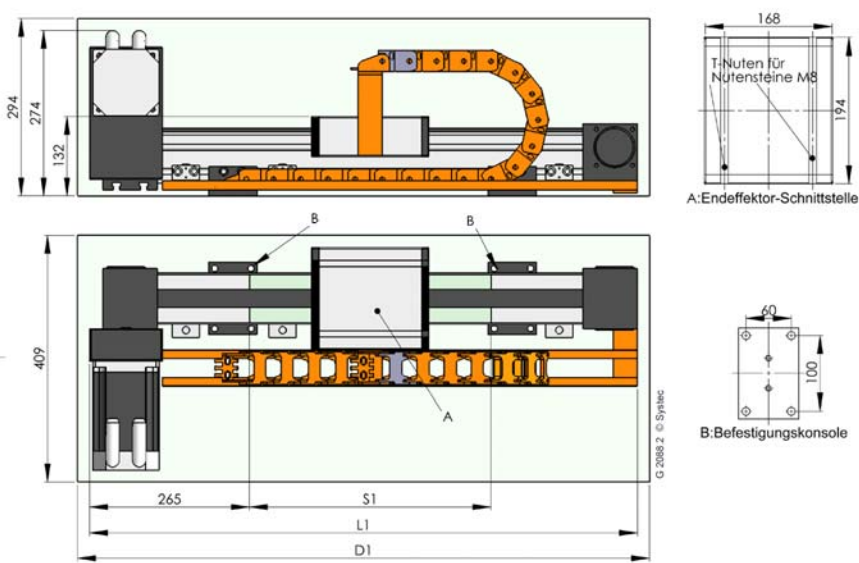
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

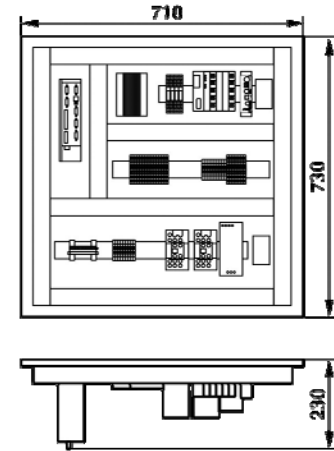
Нагрузка/Сила	40 kg/ 450 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1900 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s		$F_J = 3000 \text{ N}$	$M_J = 110 \text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 1700 \text{ N}$	$M_K = 150 \text{ Nm}$	
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

Код	Ось ❶												
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	687	727	21,7									
1	250	777	817	22,6									
2	320	847	887	23,3									
3	400	927	967	24,1									
4	500	1027	1067	25,1									
5	630	1157	1197	26,4									
6	800	1327	1367	28,1									
7	1000	1527	1567	30,1									
8	1250	1777	1817	32,6									
9	1500	2027	2067	35,1									
Max.	2000	2527	2567	40,1									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Прямая	40 kg	5 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Позиционирование объектов Тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)



Illustration displays optional equipment

© Systec
 G 4409.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов со сверхвысокой скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, высокоточный планетарный механизм и контролирующей позиции серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты.

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль с размещёнными внутри 2-я рельсовыми направляющими и зубчатым ремнём; направляющие салазки опираются на 4 подвижных блока	
Тип привода	Зубчатый ремень; 224 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

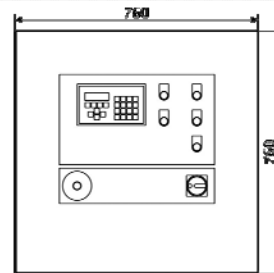
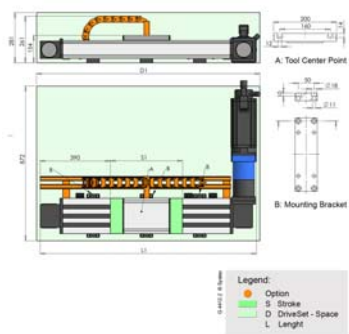
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

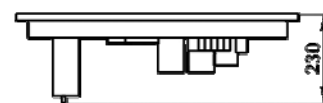
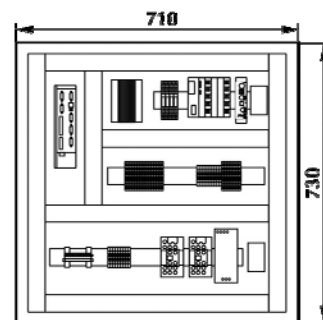
Нагрузка/Сила	40 kg/ 1000 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 2236 \text{ N}$ $F_K = 5278 \text{ N}$	$M_I = 282 \text{ Nm}$ $M_J = 283 \text{ Nm}$ $M_K = 300 \text{ Nm}$	
Скорость	5 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	50 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶												
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]									
0	160	960	1000	37,0									
1	250	1050	1090	39,6									
2	320	1120	1160	41,6									
3	400	1200	1240	44,0									
4	500	1300	1340	46,9									
5	630	1430	1470	50,6									
6	800	1600	1640	55,6									
7	1000	1800	1840	61,4									
8	1250	2050	2090	68,6									
9	1500	2300	2340	75,9									
Max.	2000	2800	2840	90,4									

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом