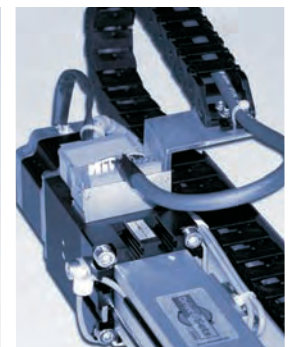
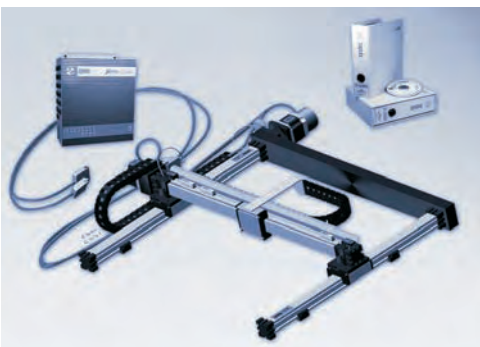
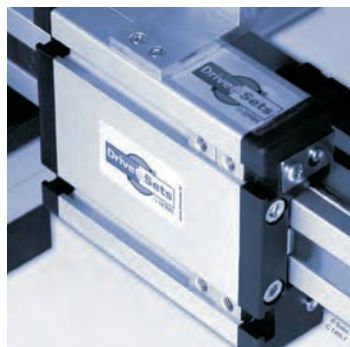




Drive Sets



Готовые к интеграции
Системы позиционирования



Каталог 2008



systemtec

www.drivesets.de

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные установки 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

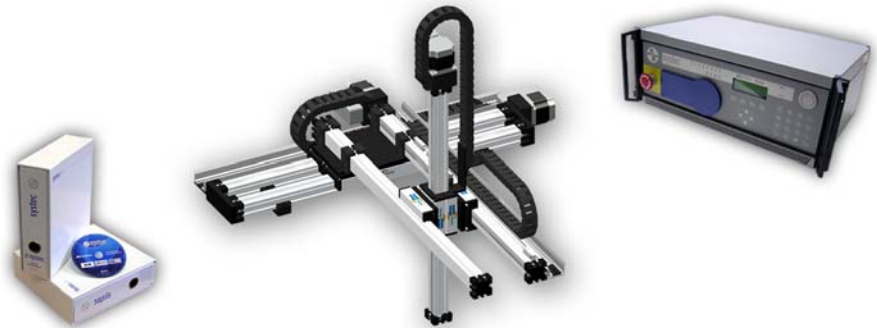


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3593.2

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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

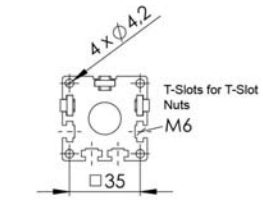
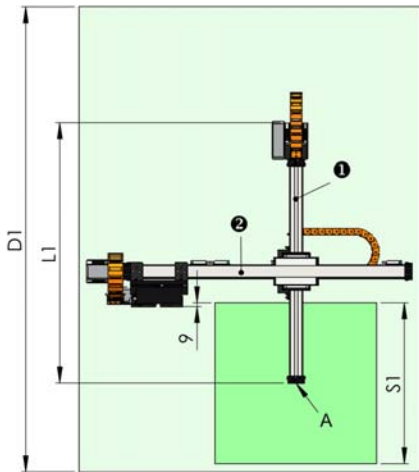
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

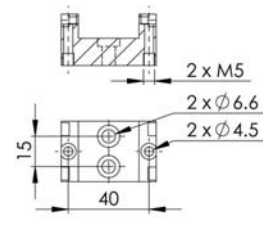
Нагрузка/Сила	1 kg/ 25 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

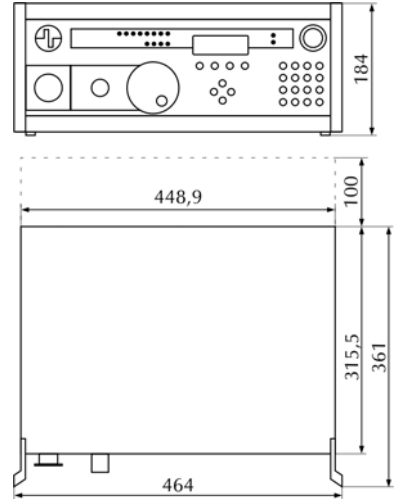
Кинематика	Управление
------------	------------



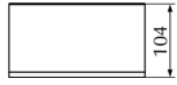
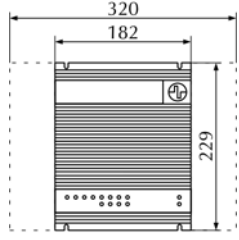
A: Tool Center Point



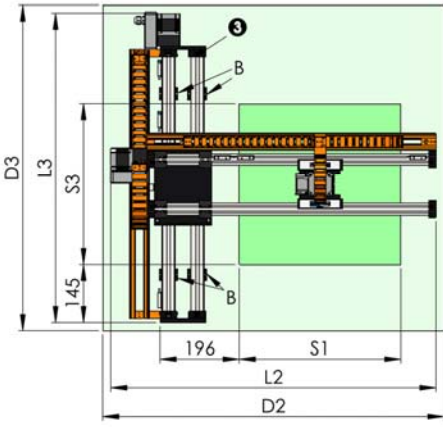
B: Mounting Bracket



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 4243.1 © Syntec

Legend:

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

Код	Ось ❶				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	406	674	1,9	160	565	605	3,1	160	528	568	3,2
1	250	496	854	2,0	250	655	695	3,3	250	618	658	3,4
2	320	566	994	2,1	320	725	765	3,5	320	688	728	3,6
3	400	646	1154	2,3	400	805	845	3,7	400	768	808	3,8
4	-	-	-	-	500	905	945	4,0	500	868	908	4,1
5	-	-	-	-	-	-	-	-	630	998	1038	4,5
6	-	-	-	-	-	-	-	-	800	1168	1208	5,0
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1368	1408	5,5
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1618	1658	6,2
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1868	1908	6,9
Max.	400	646	1154	2,3	500	905	945	4,0	1500	1868	1908	6,9

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Сверление Сборка Контрольно-измерительные системы Ультразвуковая техника 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3626.1

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			

Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)

Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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 ⁴); CANopen (A ⁵)	

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; ввод контура ² ; управление траекторией ²
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

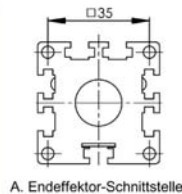
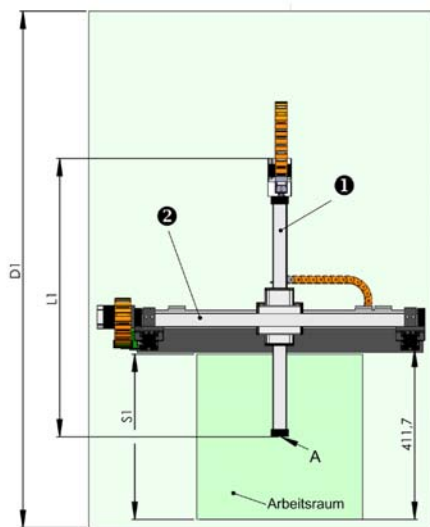
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

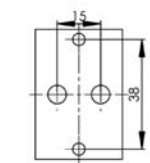
Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 750 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 12 \text{ Nm}$ $M_J = 12 \text{ Nm}$ $M_K = 15 \text{ Nm}$	
Скорость	0,05 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

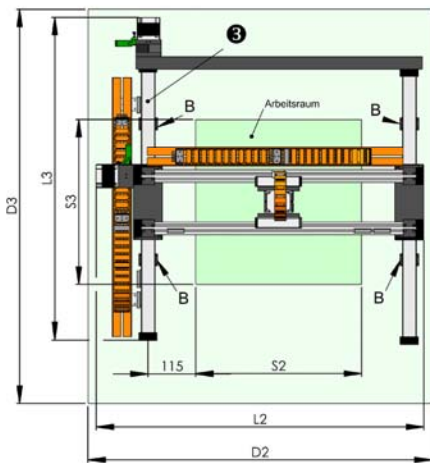
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle



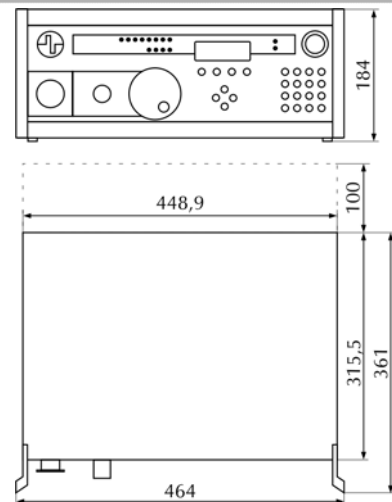
B: Befestigungskonsolle



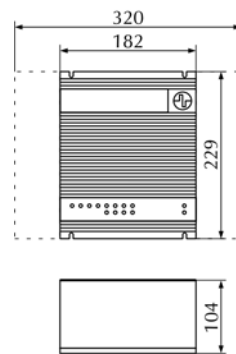
G 303.2 © Bysec

Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- 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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	420	620	2,2	160	550	590	3,9	160	541	581	3,2
1	250	510	800	2,3	250	640	680	4,2	250	631	671	3,5
2	320	580	940	2,5	320	710	750	4,3	320	701	741	3,8
3	400	660	1100	2,6	400	790	830	4,6	400	781	821	4,0
4	500	760	1300	2,7	500	890	930	4,9	500	881	921	4,3
5	-	-	-	-	630	1020	1060	5,2	630	1011	1051	4,8
6	-	-	-	-	800	1190	1230	5,7	800	1181	1221	5,3
7	-	-	-	-	1000	1390	1430	6,3	1000	1381	1421	5,9
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1631	1671	6,7
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1881	1921	7,5
Max.	500	760	1300	2,7	1000	1390	1430	6,3	1500	1881	1921	7,5

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные установки 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

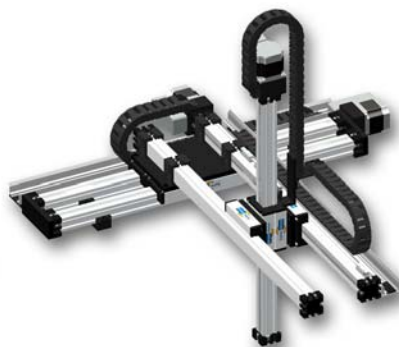


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3597.2

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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

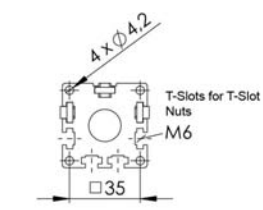
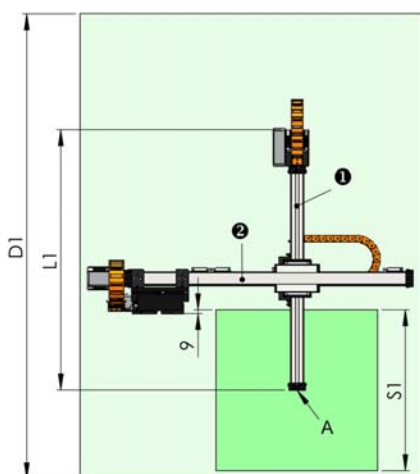
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

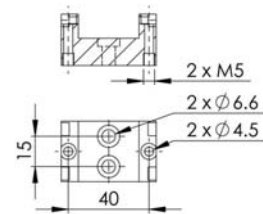
Нагрузка/Сила	1 kg/ 40 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

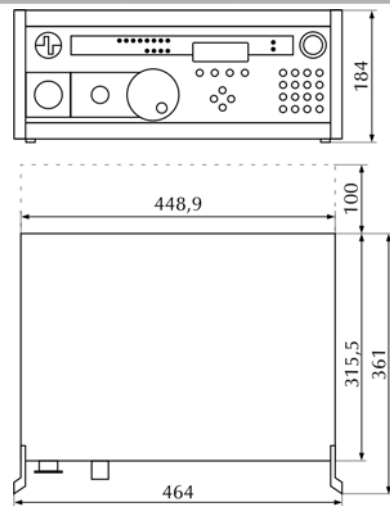
Кинематика	Управление
------------	------------



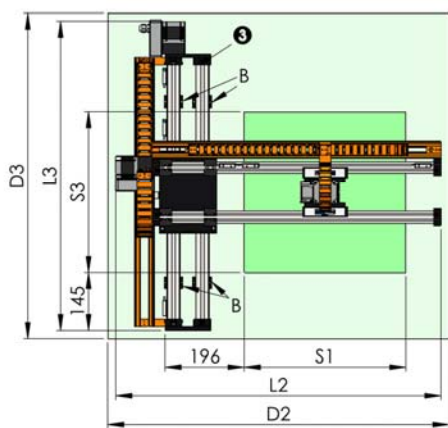
A: Tool Center Point



B: Mounting Bracket



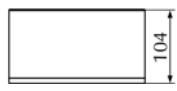
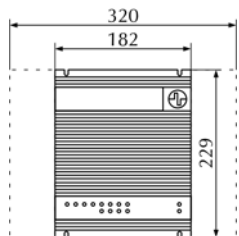
comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



G 4302.1 © Syntec

Legend:

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



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

Код	Ось ❶				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	406	606	1,9	160	565	605	3,1	160	545	585	4,1
1	250	496	786	2,1	250	655	695	3,3	250	635	675	4,3
2	320	566	926	2,2	320	725	765	3,5	320	705	745	4,5
3	400	646	1086	2,3	-	-	-	-	400	785	825	4,7
4	-	-	-	-	-	-	-	-	500	885	925	5,0
5	-	-	-	-	-	-	-	-	630	1015	1055	5,4
6	-	-	-	-	-	-	-	-	800	1185	1225	5,9
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1385	1425	6,4
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1635	1675	7,1
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1885	1925	7,8
Max.	400	646	1086	2,3	320	725	765	3,5	1500	1885	1925	7,8

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Сверление Сборка Контрольно-измерительные системы Ультразвуковая техника 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

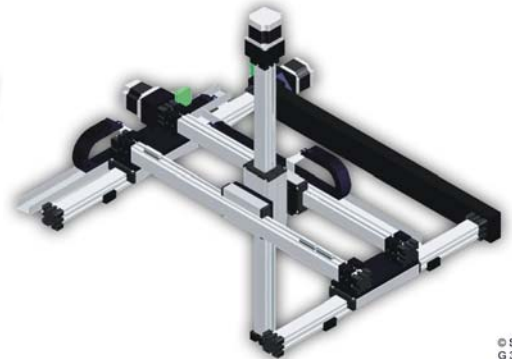


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3650.1

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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

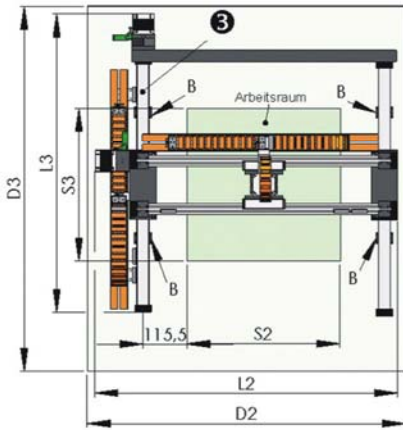
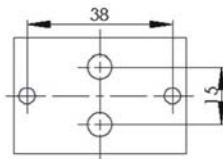
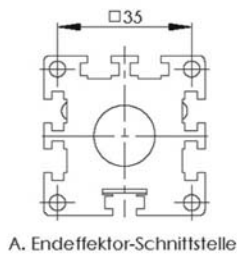
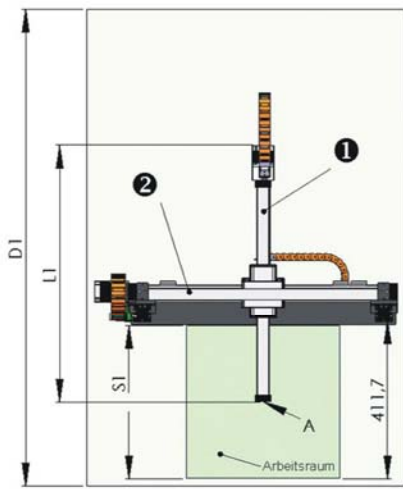
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 60 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 750 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 12 \text{ Nm}$ $M_J = 12 \text{ Nm}$ $M_K = 15 \text{ Nm}$	
Скорость	0,05 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

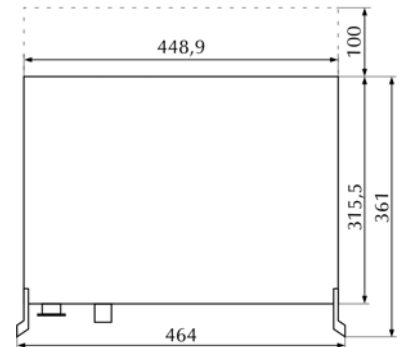
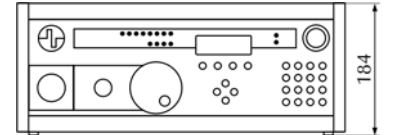
Размеры

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

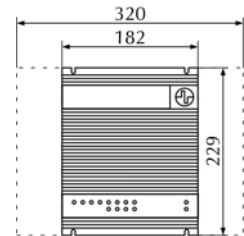


Legende:

- 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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	432	632	2,3	160	550	590	3,9	160	548	588	3,1
1	250	522	812	2,4	250	640	680	4,1	250	638	678	3,4
2	320	592	952	2,5	320	710	750	4,3	320	708	748	3,6
3	400	672	1112	2,6	400	790	830	4,6	400	788	828	3,9
4	500	772	1312	2,8	500	890	930	4,8	500	888	928	4,2
5	-	-	-	-	630	1020	1060	5,2	630	1018	1058	4,6
6	-	-	-	-	800	1190	1230	5,7	800	1188	1228	5,1
7	-	-	-	-	1000	1390	1430	6,2	1000	1388	1428	5,8
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1638	1678	6,6
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1888	1928	7,4
Max.	500	772	1312	2,8	1000	1390	1430	6,2	1500	1888	1928	7,4

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Сверление Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Лазерная техника Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)

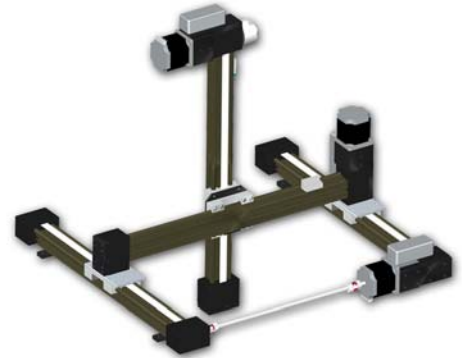


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3820.2

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Оснащена кабель-каналами. Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C ³)		
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 ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией		
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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы Подъёмно-транспортные устройства 	<p>вертикально (V1²)</p>
	<p>вертикально (V2²)</p>

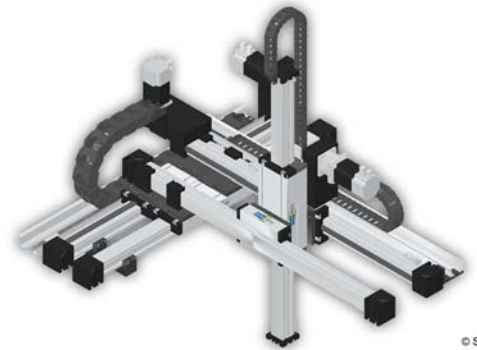


Illustration displays optional equipment

© Systec G 4071.1

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M308
 RSNN (K)



Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	F _I = 390 N F _J = 1200 N F _K = 900 N	M _I = 25 Nm M _J = 32 Nm M _K = 35 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
<p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>Legend: Option S Stroke D DriveSet - Space L Length</p> <p>G 4034.1 © Systec</p>	<p>comfort-система (R²): Комплектный 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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	554	754	5,0	160	748	788	6,5	160	639	679	6,6
1	250	644	934	5,2	250	838	878	6,9	250	729	769	7,1
2	320	714	1074	5,4	320	908	948	7,3	320	799	839	7,4
3	400	794	1234	5,6	400	988	1028	7,6	400	879	919	7,8
4	-	-	-	-	500	1088	1128	8,1	500	979	1019	8,2
5	-	-	-	-	630	1218	1258	8,7	630	1109	1149	8,9
6	-	-	-	-	800	1388	1428	9,5	800	1279	1319	9,7
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1479	1519	10,6
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1729	1769	11,8
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1979	2019	12,9
Max.	400	794	1234	5,6	800	1388	1428	9,5	3000	3479	3519	20,0

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Сверление Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Лазерная техника Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3612.1

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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

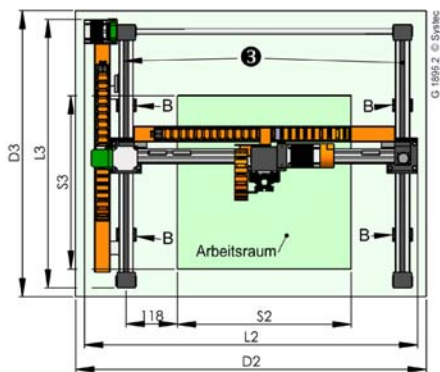
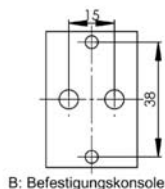
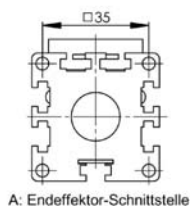
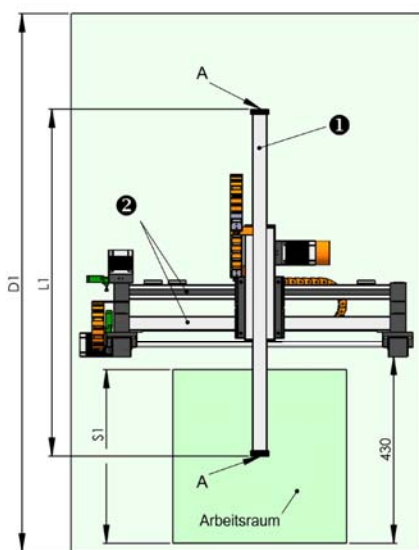
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ❶	$F_I = 200 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 10 \text{ Nm}$ $M_J = 13 \text{ Nm}$ $M_K = 14 \text{ Nm}$	
Скорость	0,35 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

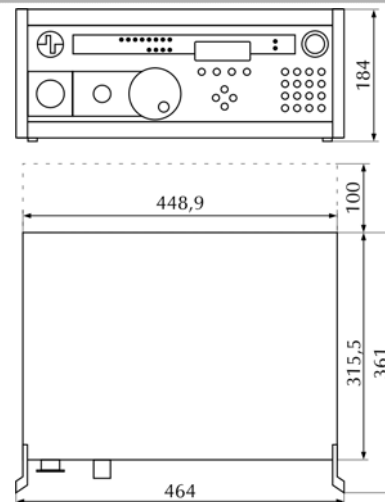
Размеры

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

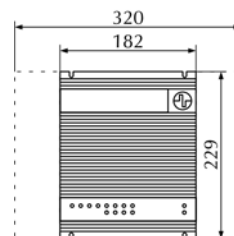


Legende:

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



comfort-система (R²): 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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	560	760	3,5	160	452	492	3,4	160	381	421	3,4
1	250	650	940	3,7	250	542	582	3,6	250	471	511	3,6
2	320	720	1080	3,8	320	612	652	3,8	320	541	581	3,8
3	400	800	1240	3,9	400	692	732	4,0	400	621	661	4,0
4	500	900	1440	4,1	500	792	832	4,2	500	721	761	4,2
5	-	-	-	-	630	922	962	4,6	630	851	891	4,6
6	-	-	-	-	800	1092	1132	5,0	800	1021	1061	5,0
7	-	-	-	-	1000	1292	1332	5,5	1000	1221	1261	5,5
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1471	1511	6,2
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1721	1761	6,8
Max.	500	900	1440	4,1	1000	1292	1332	5,5	1500	1721	1761	6,8

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные установки 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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

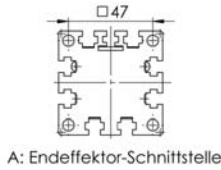
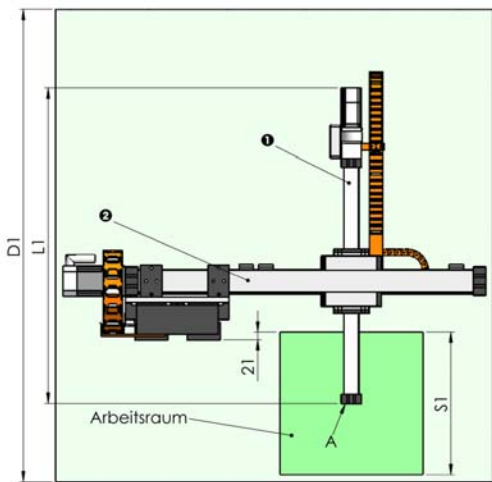
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

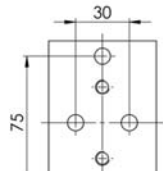
Нагрузка/Сила	1 kg/ 40 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси 1	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

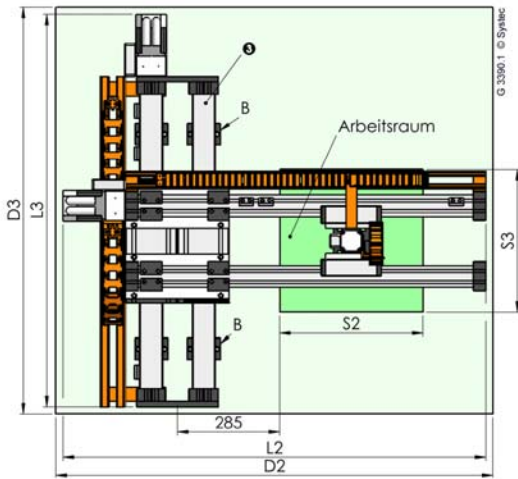
Кинематика



A: Endeffektor-Schnittstelle



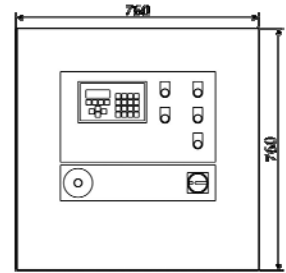
B: Befestigungskonsolle



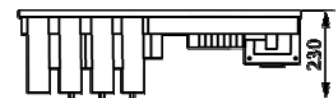
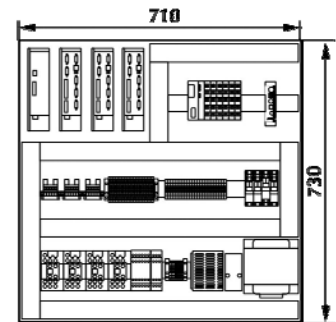
Legende:

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

Управление



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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	644	844	5,0	160	935	975	13,5	160	855	895	12,2
1	250	734	1024	5,3	250	1025	1065	14,3	250	945	985	13,0
2	320	804	1164	5,5	320	1095	1135	14,9	320	1015	1055	13,6
3	400	884	1324	5,8	400	1175	1215	15,6	400	1095	1135	14,4
4	-	-	-	-	-	-	-	-	500	1195	1235	15,2
5	-	-	-	-	-	-	-	-	630	1325	1365	16,4
6	-	-	-	-	-	-	-	-	800	1495	1535	17,9
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1695	1735	19,7
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1945	1985	21,9
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	2195	2235	24,1
Max.	400	884	1324	5,8	400	1175	1215	15,6	1500	2195	2235	24,1

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы Подъёмно-транспортные устройства 	<p>вертикально (V¹)</p>

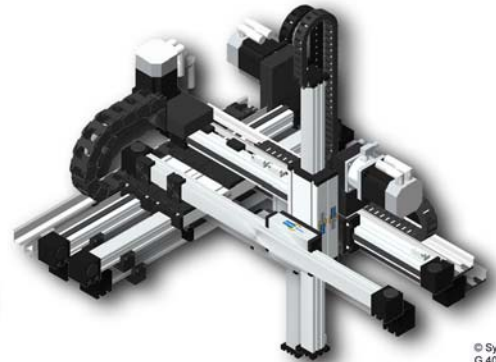


Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 4041.2

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M314
RSSN (K)



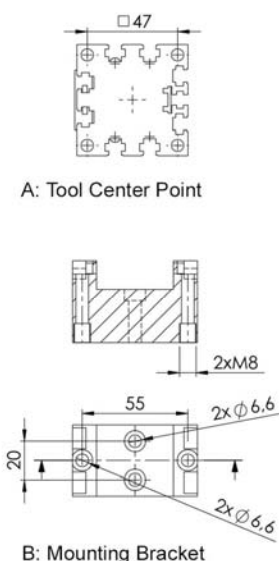
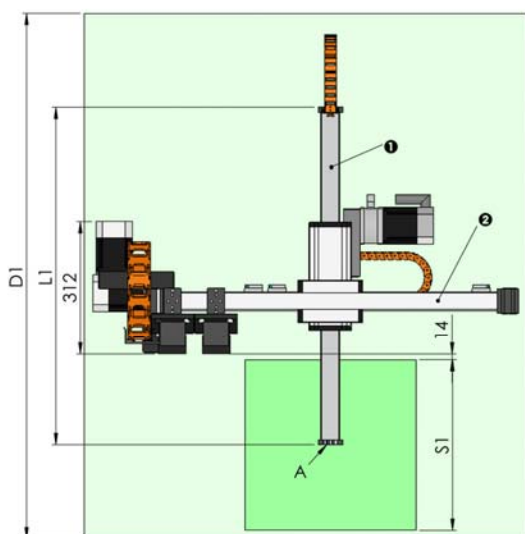
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

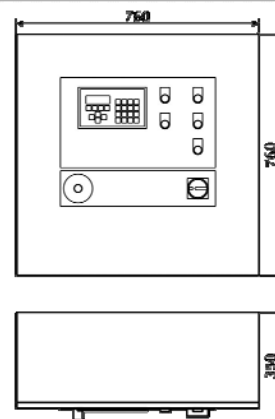
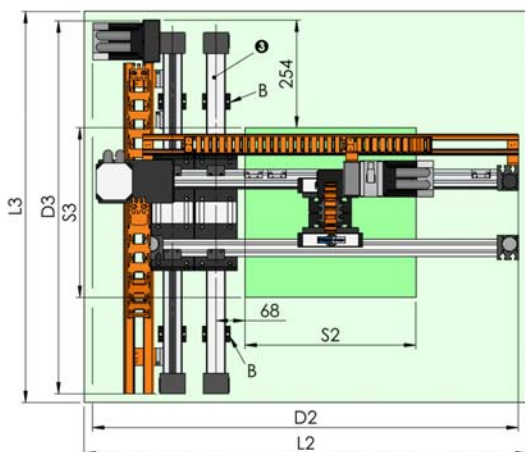
Нагрузка/Сила	1 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_1 = 390\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

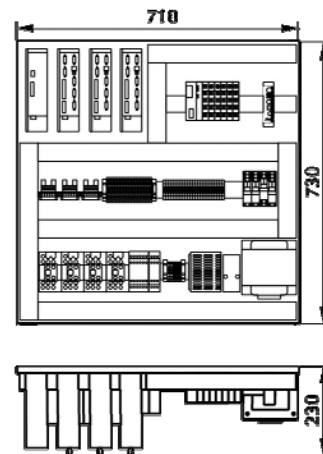
Кинематика **Управление**



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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	554	754	6,1	160	753	793	7,7	160	639	679	7,8
1	250	644	934	6,3	250	843	883	8,1	250	729	769	8,3
2	320	714	1074	6,5	320	913	953	8,5	320	799	839	8,6
3	400	794	1234	6,7	400	993	1033	8,8	400	879	919	9,0
4	-	-	-	-	500	1093	1133	9,3	500	979	1019	9,4
5	-	-	-	-	630	1223	1263	9,9	630	1109	1149	10,1
6	-	-	-	-	800	1393	1433	10,7	800	1279	1319	10,9
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1479	1519	11,8
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1729	1769	13,0
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1979	2019	14,1
Max.	400	794	1234	6,7	800	1393	1433	10,7	3000	3479	3519	21,2

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

3-осевая система для позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип			
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (С ³)		
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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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

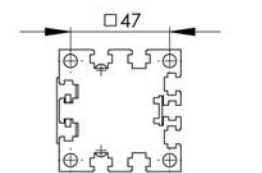
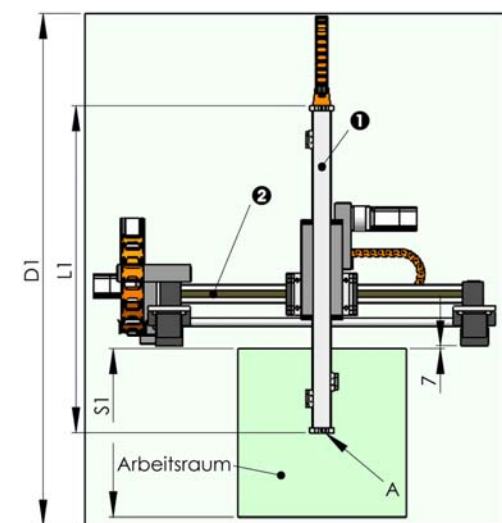
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

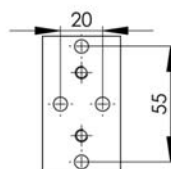
Нагрузка/Сила	1 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 390 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

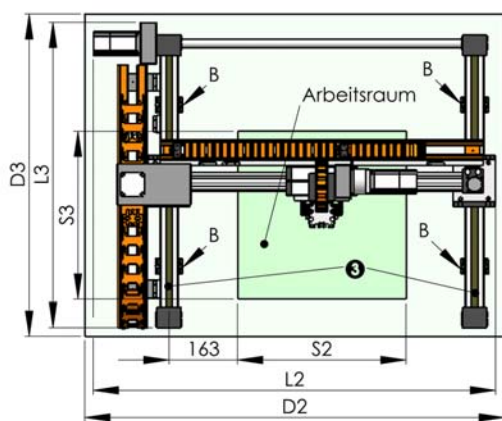
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle



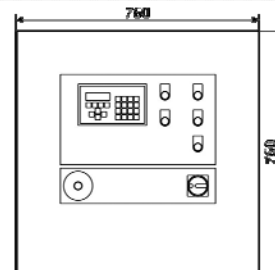
B: Befestigungskonsole



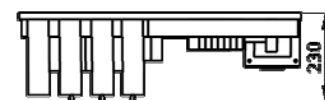
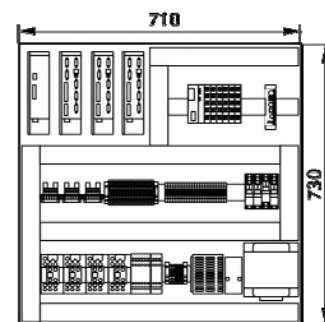
G 3023.2 © Syntec

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- 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.



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

Код	Ось ❶				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	588	788	6,2	160	753	793	5,4	160	537	577	10,1
1	250	678	968	6,4	250	843	883	5,6	250	627	667	10,6
2	320	748	1108	6,6	320	913	953	5,8	320	697	737	10,9
3	400	828	1268	6,8	400	993	1033	6,0	400	777	817	11,3
4	500	928	1468	7,0	500	1093	1133	6,2	500	877	917	11,8
5	-	-	-	-	630	1223	1263	6,5	630	1007	1047	12,4
6	-	-	-	-	800	1393	1433	7,0	800	1177	1217	13,2
7	-	-	-	-	1000	1593	1633	7,4	1000	1377	1417	14,2
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1627	1667	15,4
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1877	1917	16,6
Max.	500	928	1468	7,0	1000	1593	1633	7,4	2000	2377	2417	19,0

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация Управление Подъёмно-транспортные устройства Позиционирование объектов Проверочные установки 	<p>вертикально (V¹)</p>
	<p>Abbildung enthält optionale Ausstattung</p>

3-осевая система для позиционирования средних грузов с малой скоростью
 Die Kinematik (Achssystem) besteht aus Lineareinheiten mit Antrieb über Trapezgewindespindel und passendem Schrittmotor. Die 2. und 3. Achse bestehen aus je einem angetriebenen und einem mitlaufenden Stützprofil. Die Energiezuführung² ist fertig montiert. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich, die C-Variante² erlaubt auch Bahnbetrieb (konstante Bahngeschwindigkeit). Achtung: Die max. Geschwindigkeit ist kleiner als die Klassengeschwindigkeit!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C ³)		
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 ³)		
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; ввод контура ³ ; управление траекторией ²		
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

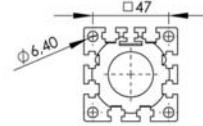
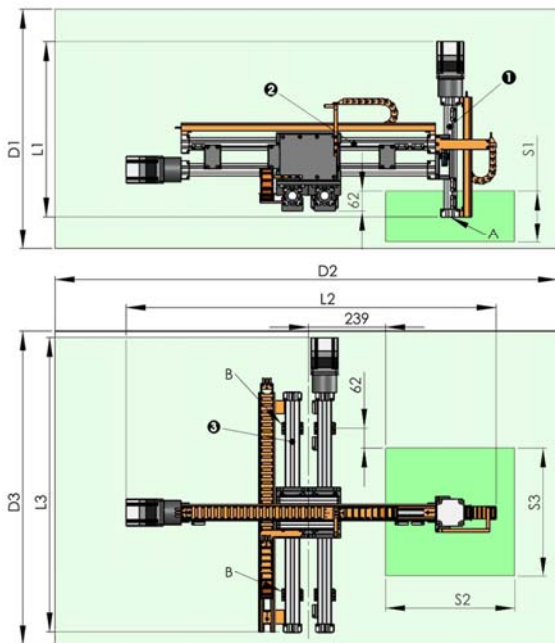
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

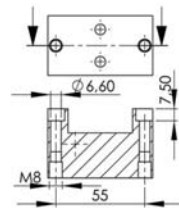
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ❶	F _I = 1200 N F _J = 700 N F _K = 650 N	M _I = 20 Nm M _J = 18 Nm M _K = 25 Nm	
Скорость	0,1 (0,05 ³) m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



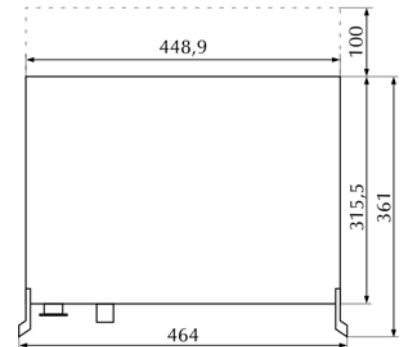
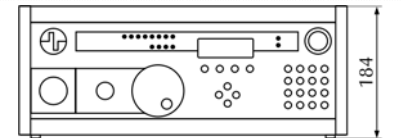
A: Endeffektor-Schnittstelle



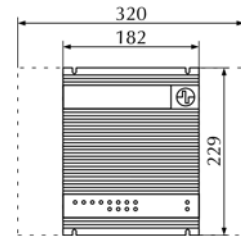
B: Befestigungskonsole

Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- 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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	555	795	7,0	160	631	711	10,6	160	588	668	8,9
1	250	645	975	7,3	250	721	801	11,1	250	678	758	9,5
2	-	-	-	-	320	791	871	11,6	320	748	828	9,9
3	-	-	-	-	400	871	951	12,0	400	828	908	10,4
4	-	-	-	-	500	971	1051	12,6	500	928	1008	11,0
5	-	-	-	-	-	-	-	-	630	1058	1138	11,7
6	-	-	-	-	-	-	-	-	800	1228	1308	12,8
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1428	1508	14,0
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1678	1758	15,5
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	1928	2008	17,0
Max.	250	645	975	7,3	500	971	1051	12,6	1500	1928	2008	17,0

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3594.1

3-осевая система для позиционирования средних грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C ³)		
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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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/ 210 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	$F_i = 1500 \text{ N}$ $F_j = 1200 \text{ N}$ $F_k = 900 \text{ N}$	$M_l = 25 \text{ Nm}$ $M_j = 32 \text{ Nm}$ $M_k = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика

B: Befestigungskonsolle

A: Endeffektor-Schnittstelle

G 1772.2 © Syntec

Legende:

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

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)

Код	Ось 1				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	505	705	4,4	160	627	667	5,3	160	545	585	6,2
1	250	595	885	4,7	250	717	757	5,7	250	635	675	6,9
2	320	665	1025	5,0	320	787	827	5,9	320	705	745	7,4
3	400	745	1185	5,3	400	867	907	6,2	400	785	825	8,0
4	500	845	1385	5,7	500	967	1007	6,6	500	885	925	8,7
5	630	975	1645	6,1	630	1097	1137	7,1	630	1015	1055	9,7
6	-	-	-	-	800	1267	1307	7,7	800	1185	1225	10,9
7	-	-	-	-	1000	1467	1507	8,4	1000	1385	1425	12,4
8	-	-	-	-	1250	1717	1757	9,4	1250	1635	1675	14,3
9	-	-	-	-	1500	1967	2007	10,3	1500	1885	1925	16,1
Max.	630	975	1645	6,1	1500	1967	2007	10,3	1500	1885	1925	16,1

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Автоматизация производства Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

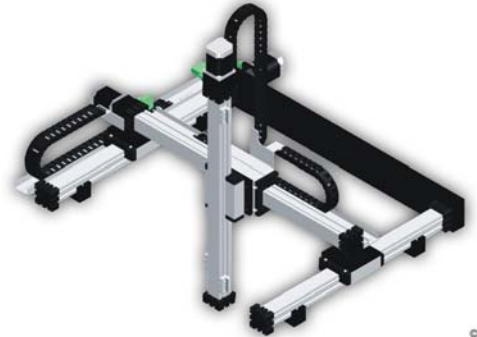


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3595.1

3-осевая система для позиционирования средних грузов с малой скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C ³)		
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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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/ 300 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
<p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	507	707	3,9	160	604	644	5,1	160	556	596	6,7
1	250	597	887	4,2	250	694	734	5,4	250	646	686	7,3
2	320	667	1027	4,5	320	764	804	5,7	320	716	756	7,9
3	400	747	1187	4,8	400	844	884	5,9	400	796	836	8,4
4	500	847	1387	5,1	500	944	984	6,3	500	896	936	9,2
5	630	977	1647	5,6	630	1074	1114	6,8	630	1026	1066	10,1
6	-	-	-	-	800	1244	1284	7,4	800	1196	1236	11,4
7	-	-	-	-	1000	1444	1484	8,2	1000	1396	1436	12,9
8	-	-	-	-	1250	1694	1734	9,1	1250	1646	1686	14,7
9	-	-	-	-	1500	1944	1984	10,0	1500	1896	1936	16,6
Max.	630	977	1647	5,6	1500	1944	1984	10,0	1500	1896	1936	16,6

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Лазерная резка Контрольно-измерительные системы 	<p>вертикально (V1²)</p>

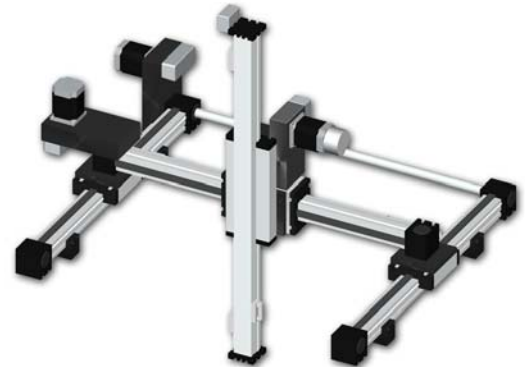


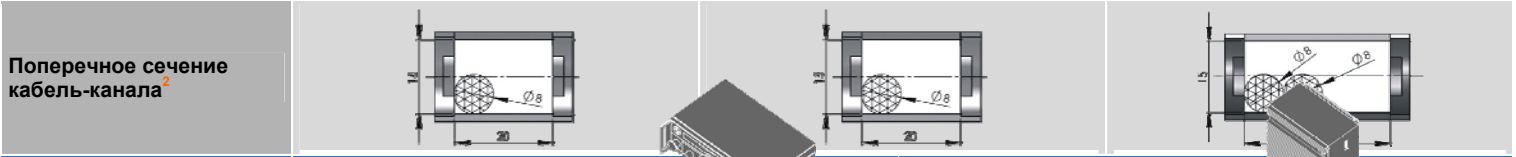
Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3811.1

3-осевая система для позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при нормальной точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)



Устройство управления

Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
-----	--------------------------------	----------------------------

Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²
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

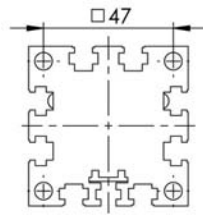
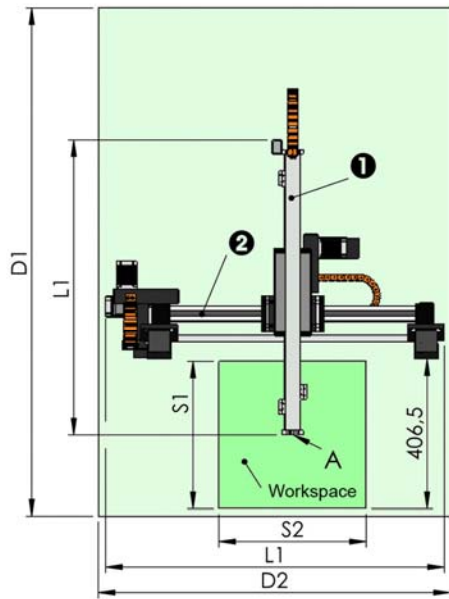
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

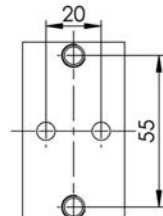
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ❶	$F_I = 390\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

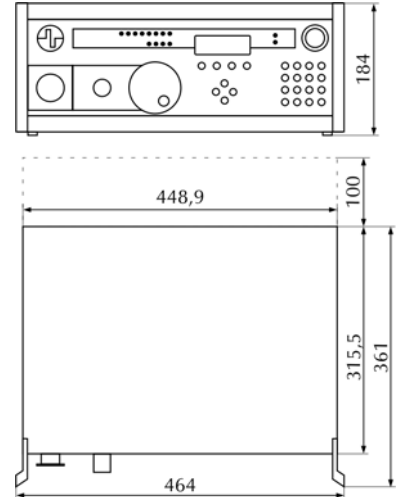
Кинематика	Управление
------------	------------



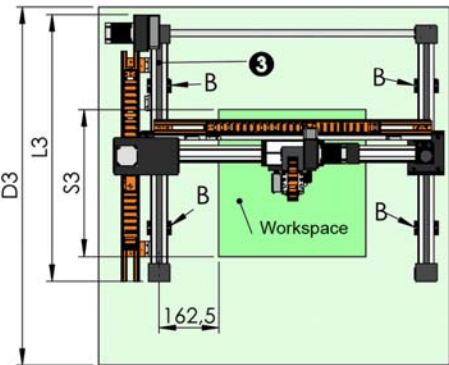
A: Tool Center Point



B: Mounting Bracket



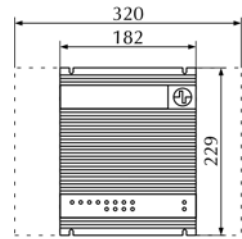
comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



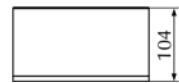
G 4295.1 © Systec

Legend:

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



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



Код	Ось ❶				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	538	738	4,9	160	670	710	4,9	160	487	527	7,2
1	250	628	918	5,1	250	760	800	5,1	250	577	617	7,6
2	320	698	1058	5,3	320	830	870	5,3	320	647	687	7,9
3	400	778	1218	5,5	400	910	950	5,5	400	727	767	8,3
4	-	-	-	-	500	1010	1050	5,7	500	827	867	8,8
5	-	-	-	-	630	1140	1180	6,0	630	957	997	9,4
6	-	-	-	-	800	1310	1350	6,5	800	1127	1167	10,2
7	-	-	-	-	1000	1510	1550	6,9	1000	1327	1367	11,2
8	-	-	-	-	1250	1760	1800	7,5	1250	1577	1617	12,4
9	-	-	-	-	1500	2010	2050	8,1	1500	1827	1867	13,6
Max.	400	778	1218	5,5	1500	2010	2050	8,1	2000	2327	2367	16,0

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Лазерная резка Контрольно-измерительные системы 	<p>вертикально (V1²)</p>

3-осевая система для позиционирования средних грузов с нормальной скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁵		
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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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

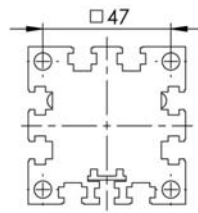
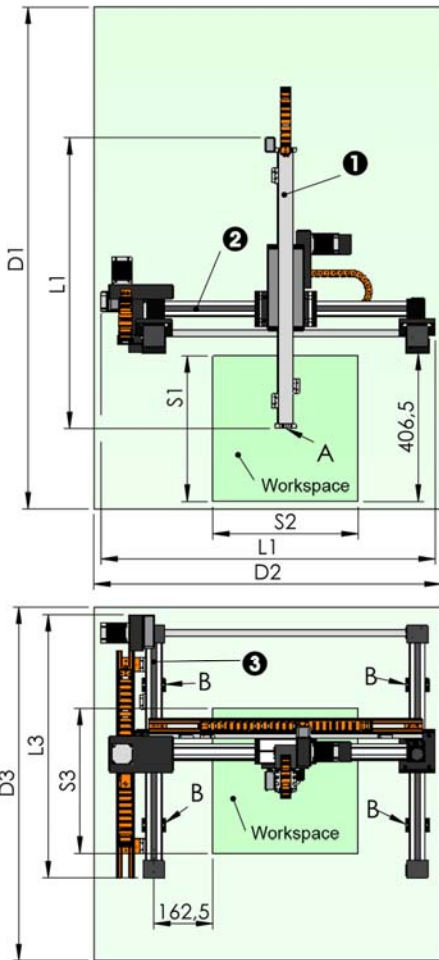
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

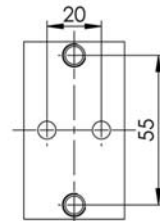
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 390 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



A: Tool Center Point

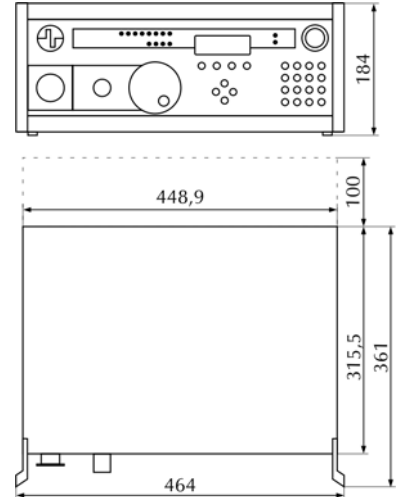


B: Mounting Bracket

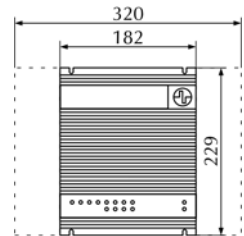
G 4294.1 © Systec

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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	538	738	4,9	160	670	710	5,6	160	487	527	7,6
1	250	628	918	5,1	250	760	800	5,8	250	577	617	8,1
2	320	698	1058	5,3	320	830	870	6,0	320	647	687	8,4
3	400	778	1218	5,5	400	910	950	6,2	400	727	767	8,8
4	500	878	1418	5,7	500	1010	1050	6,4	500	827	867	9,3
5	630	1008	1678	6,0	630	1140	1180	6,7	630	957	997	9,9
6	-	-	-	-	800	1310	1350	7,1	800	1127	1167	10,7
7	-	-	-	-	1000	1510	1550	7,6	1000	1327	1367	11,7
8	-	-	-	-	1250	1760	1800	8,2	1250	1577	1617	12,9
9	-	-	-	-	1500	2010	2050	8,8	1500	1827	1867	14,1
Max.	630	1008	1678	6,0	1500	2010	2050	8,8	1500	1827	1867	14,1

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы Подъёмно-транспортные устройства 	<p>вертикально (V1²)</p>

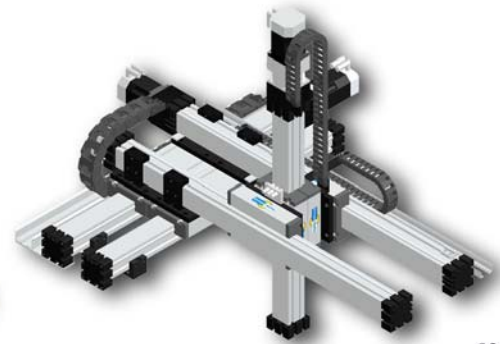


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 4065.1

3-осевая система для позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала³			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M334
RMNP (K)



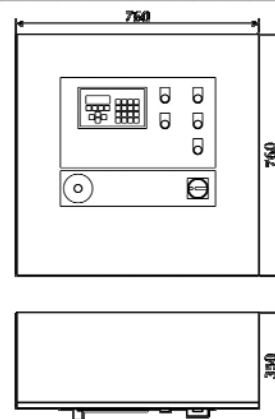
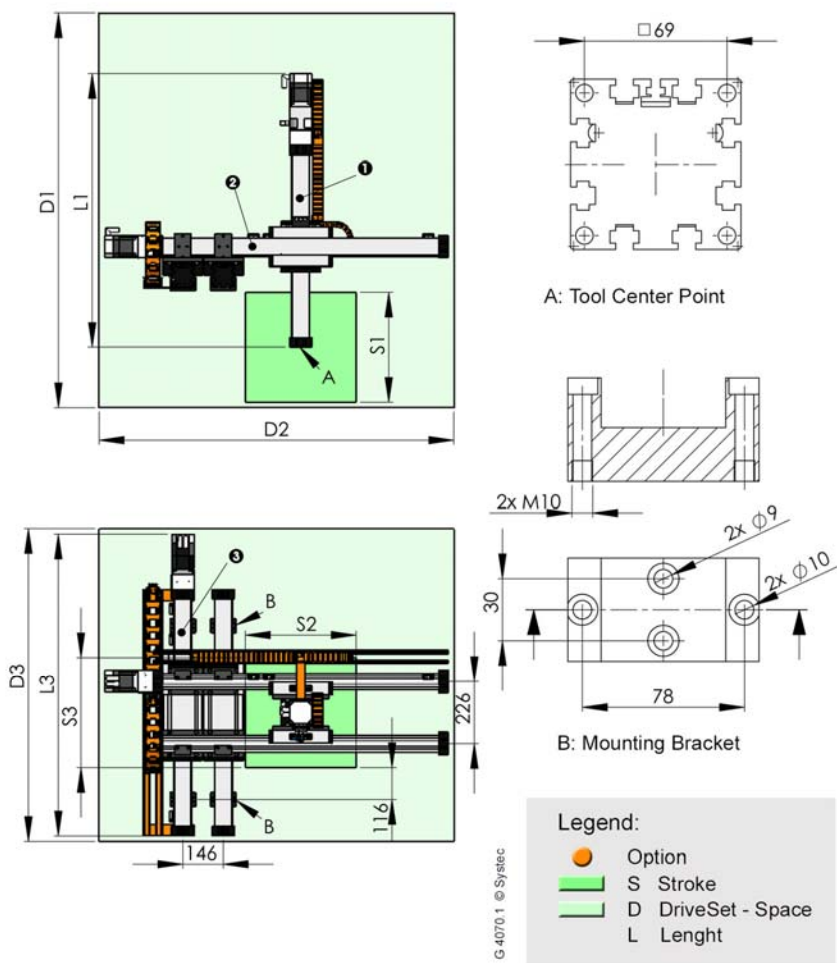
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

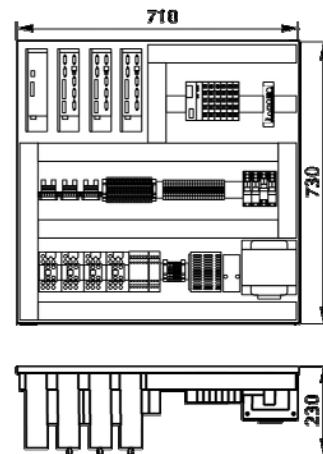
Нагрузка/Сила	5 kg/ 60 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 2500\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 67\text{ Nm}$ $M_J = 90\text{ Nm}$ $M_K = 120\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

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



comfort-система (R²): Полный 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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	750	950	11,2	160	1002	1042	19,8	160	857	897	26,6
1	250	840	1130	12,0	250	1092	1132	21,1	250	947	987	28,7
2	320	910	1270	12,7	320	1162	1202	22,2	320	1017	1057	30,4
3	400	990	1430	13,4	400	1242	1282	23,4	400	1097	1137	32,3
4	-	-	-	-	500	1342	1382	24,9	500	1197	1237	34,7
5	-	-	-	-	-	-	-	-	630	1327	1367	37,8
6	-	-	-	-	-	-	-	-	800	1497	1537	41,9
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1697	1737	46,7
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1947	1987	52,6
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	2197	2237	58,6
Max.	400	990	1430	13,4	500	1342	1382	24,9	3000	3697	3737	94,5

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Лазерная резка Обработка материалов Контрольно-измерительные системы 	<p>вертикально (V1²)</p>

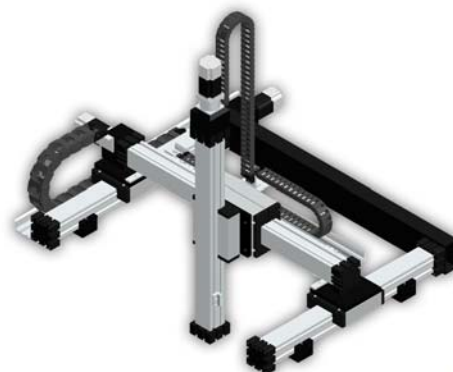


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3659.1

3-осевая система для позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала³			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M335
 RMNP (P)



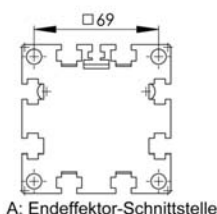
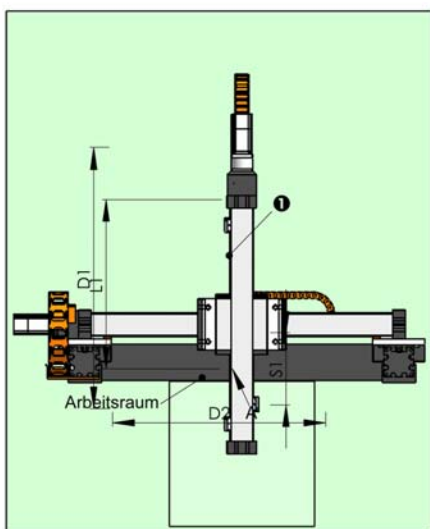
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

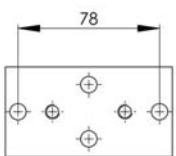
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_I = 2500\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 67\text{ Nm}$ $M_J = 90\text{ Nm}$ $M_K = 120\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²				
Тип эксплуатации		S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)			

Размеры

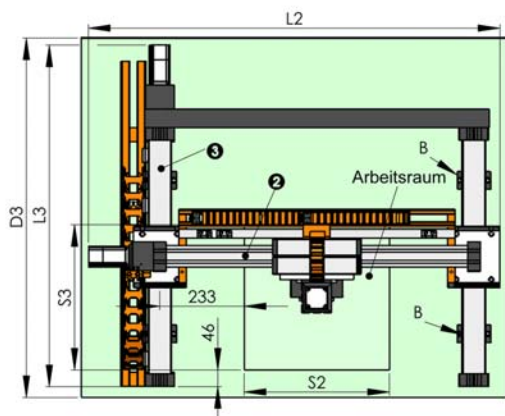
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle

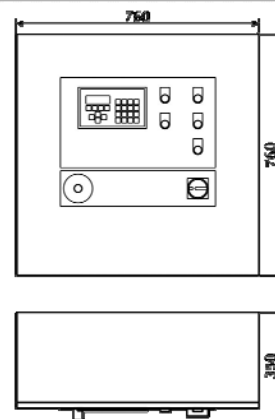


B: Befestigungskonsole

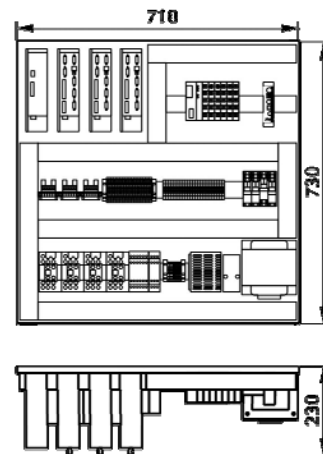


Legende:

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



comfort-система (R²): Полный 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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	686	886	9,9	160	825	865	10,9	160	690	730	16,5
1	250	776	1066	10,7	250	915	955	11,7	250	780	820	18,1
2	320	846	1206	11,4	320	985	1025	12,3	320	850	890	19,3
3	400	926	1366	12,1	400	1065	1105	13,0	400	930	970	20,8
4	-	-	-	-	500	1165	1205	13,9	500	1030	1070	22,5
5	-	-	-	-	630	1295	1335	15,1	630	1160	1200	24,8
6	-	-	-	-	800	1465	1505	16,6	800	1330	1370	27,9
7	-	-	-	-	1000	1665	1705	18,4	1000	1530	1570	31,4
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1780	1820	35,9
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	2030	2070	40,3
Max.	400	926	1366	12,1	1000	1665	1705	18,4	1500	2030	2070	40,3

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы 	<p>вертикально (V1²)</p>

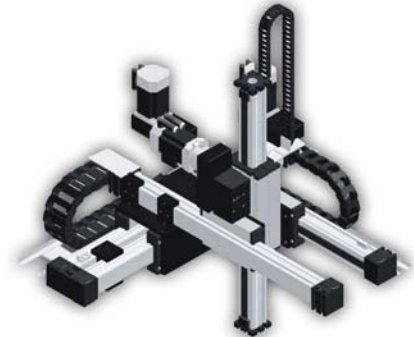


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3588.3

3-осевая система для позиционирования средних грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M338
 RMSN (K)



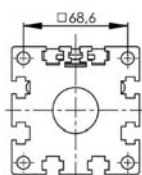
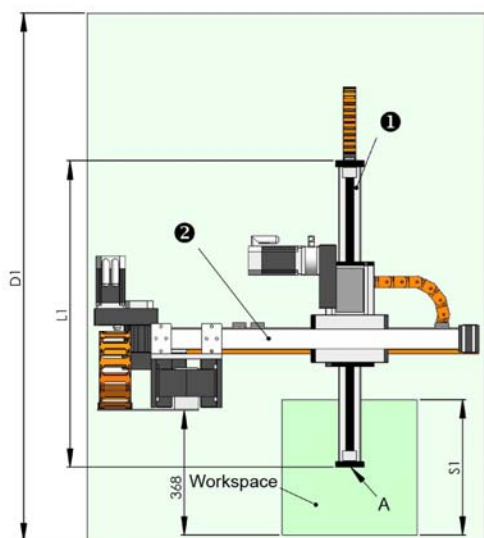
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

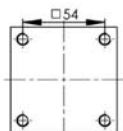
Нагрузка/Сила	5 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 894 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

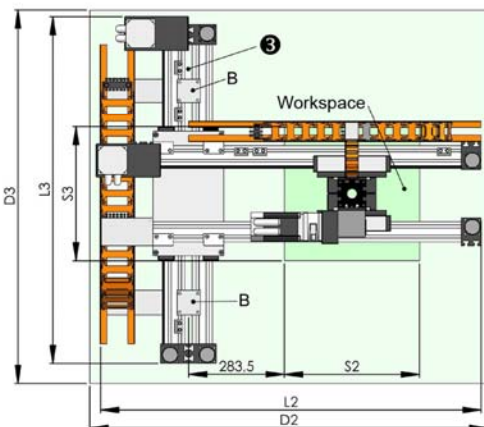
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

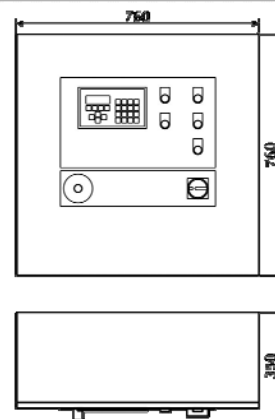


B: Mounting Bracket

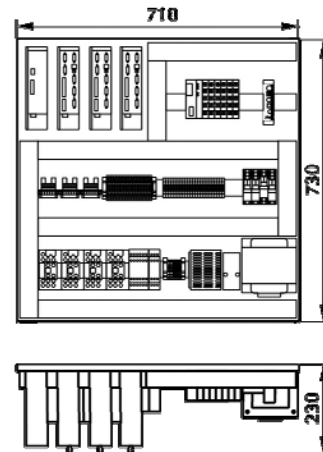


G 4283.1 © Systec

- 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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	670	870	7,9	160	899	939	9,9	160	790	830	11,2
1	250	760	1050	8,1	250	989	1029	10,3	250	880	920	11,6
2	320	830	1190	8,3	320	1059	1099	10,6	320	950	990	11,9
3	400	910	1350	8,5	400	1139	1179	11,0	400	1030	1070	12,3
4	500	1010	1550	8,7	500	1239	1279	11,5	500	1130	1170	12,8
5	630	1140	1810	9,0	630	1369	1409	12,1	630	1260	1300	13,4
6	800	1310	2150	9,4	800	1539	1579	12,9	800	1430	1470	14,2
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1630	1670	15,1
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1880	1920	16,3
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	2130	2170	17,5
Max.	800	1310	2150	9,4	800	1539	1579	12,9	1500	2130	2170	17,5

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Лазерная резка Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)
	 вертикально (V3 ²)

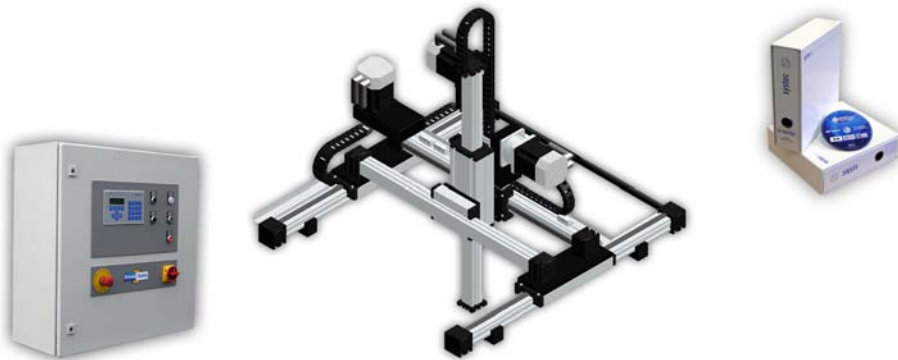


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3646 2

3-осевая система для позиционирования средних грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M339
 RMSN (P)



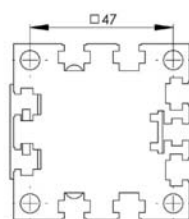
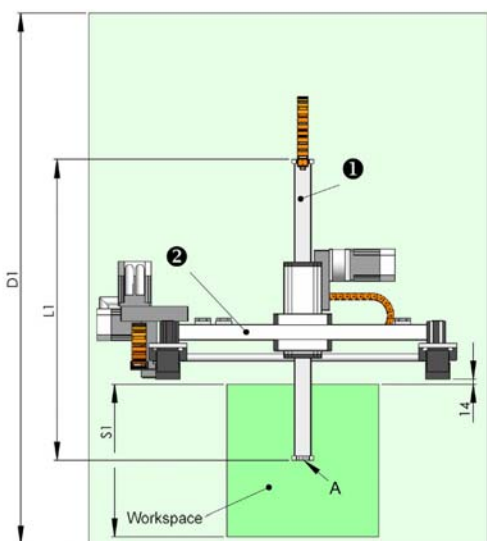
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

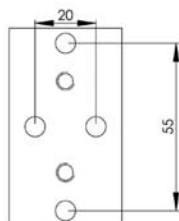
Нагрузка/Сила	5 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	F ₁ = 390 N F _J = 1200 N F _K = 900 N	M _I = 25 Nm M _J = 32 Nm M _K = 35 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

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



A: Tool Center Point

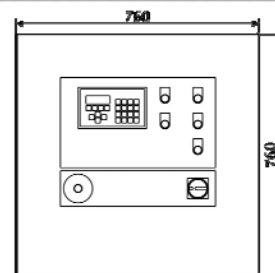
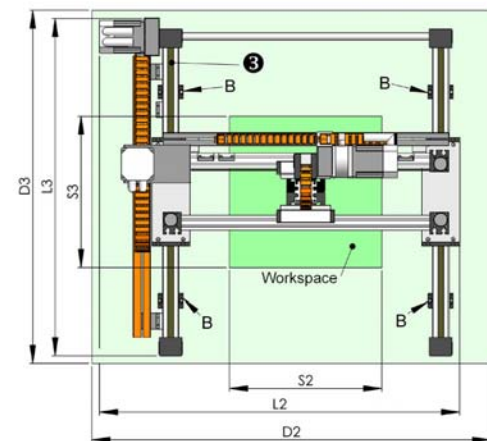


B: Mounting Bracket

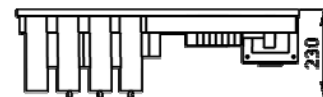
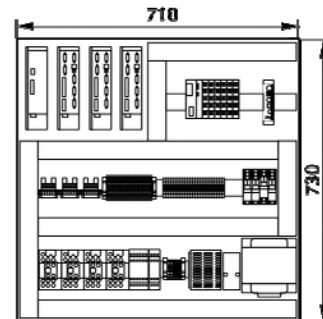
G 4029.1 © Syntec

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 1				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	510	710	5,7	160	790	830	7,8	160	661	701	8,7
1	250	600	890	5,9	250	880	920	8,2	250	751	791	9,1
2	320	670	1030	6,0	320	950	990	8,5	320	821	861	9,4
3	400	750	1190	6,2	400	1030	1070	8,9	400	901	941	9,8
4	500	850	1390	6,5	500	1130	1170	9,4	500	1001	1041	10,3
5	630	980	1650	6,8	630	1260	1300	10,0	630	1131	1171	10,9
6	-	-	-	-	800	1430	1470	10,8	800	1301	1341	11,7
7	-	-	-	-	1000	1630	1670	11,7	1000	1501	1541	12,7
8	-	-	-	-	1250	1880	1920	12,9	1250	1751	1791	13,9
9	-	-	-	-	1500	2130	2170	14,1	1500	2001	2041	15,1
Max.	630	980	1650	6,8	1500	2130	2170	14,1	1500	2001	2041	15,1

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции и позиционирование Клеящие и дозирующие системы Лазерная резка Проверочные системы 	<p>вертикально (V1²)</p>

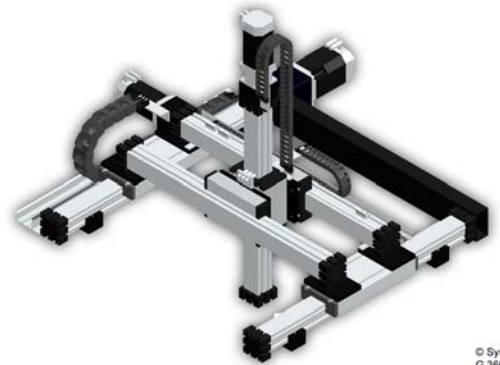
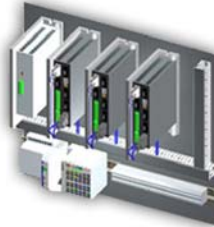


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3661.1

3-осевая система для позиционирования средних грузов с высокой скоростью при высокой точности
 Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие (3-ей оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x50 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x50 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M341
RMSP (P)



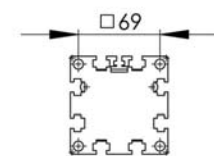
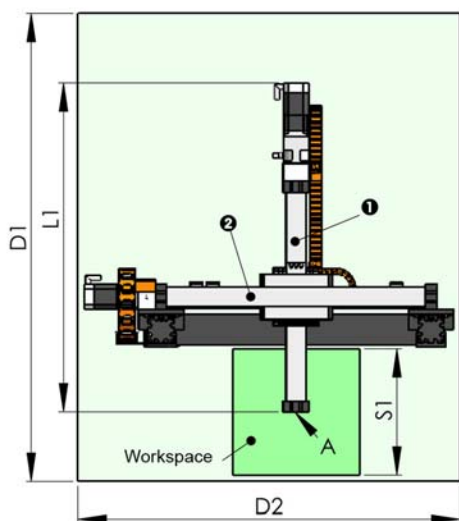
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

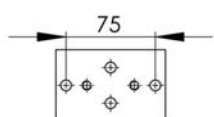
Нагрузка/Сила	5 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	F _I = 2500 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

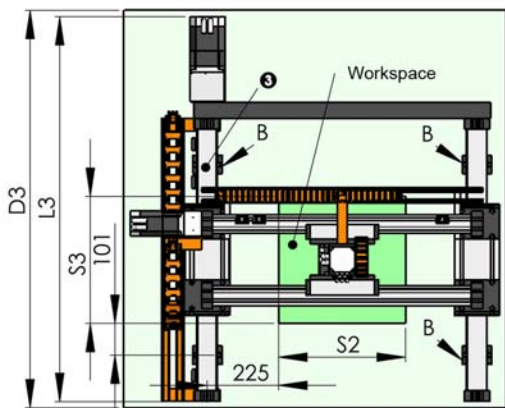
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point



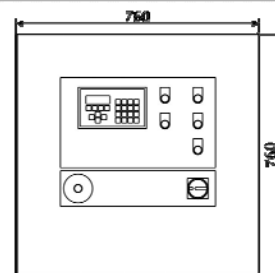
B: Mounting Bracket



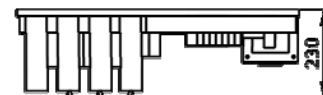
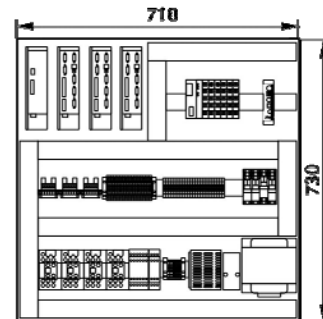
G 4292.1 © Systec

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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	826	1026	13,1	160	1065	1105	14,2	160	1239	1279	30,5
1	250	916	1206	13,9	250	1155	1195	15,0	250	1329	1369	32,1
2	320	986	1346	14,5	320	1225	1265	15,6	320	1399	1439	33,4
3	400	1066	1506	15,2	400	1305	1345	16,4	400	1479	1519	34,8
4	-	-	-	-	500	1405	1445	17,2	500	1579	1619	36,6
5	-	-	-	-	630	1535	1575	18,4	630	1709	1749	38,9
6	-	-	-	-	800	1705	1745	19,9	800	1879	1919	41,9
7	-	-	-	-	1000	1905	1945	21,7	1000	2079	2119	45,5
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	2329	2369	49,9
9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Max.	400	1066	1506	15,2	1000	1905	1945	21,7	1250	2329	2369	49,9

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3652.3

3-осевая система для позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Особенности условия эксплуатации при длине 1-й оси более чем 400 мм!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала³			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M351
RLLN (P)



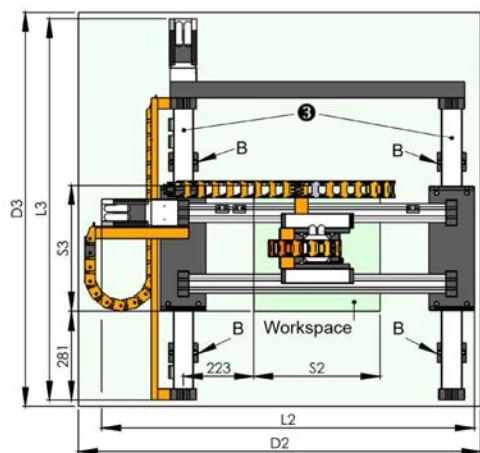
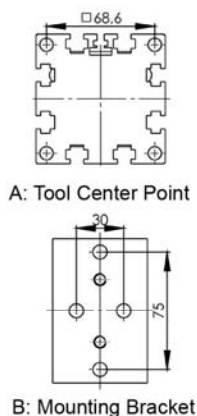
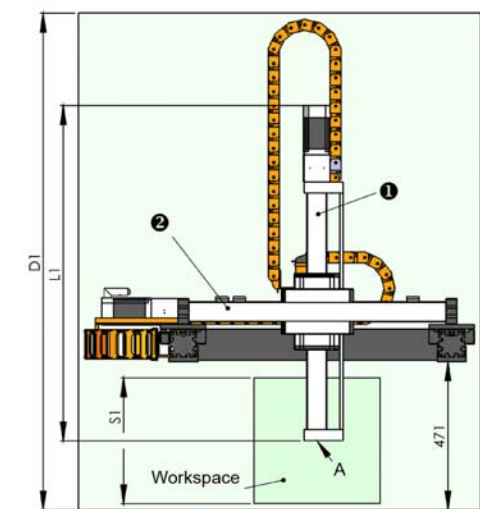
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) 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	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

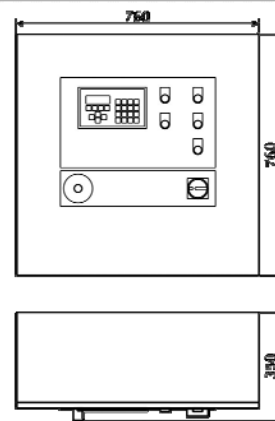
Кинематика **Управление**



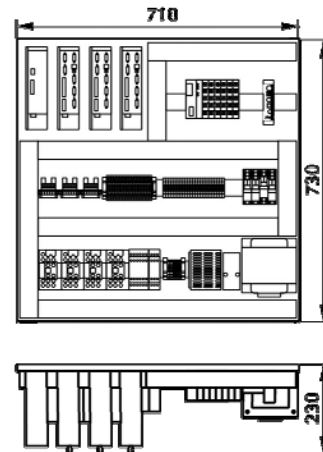
G 4291.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R²): Полный комплект коммутационного шкафа со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



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

Код	Ось 1				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	763	963	12,5	160	935	975	18,9	160	953	993	23,0
1	250	853	1143	13,3	250	1025	1065	20,2	250	1043	1083	24,6
2	320	923	1283	13,9	320	1095	1135	21,3	320	1113	1153	25,9
3	400	1003	1443	14,6	400	1175	1215	22,5	400	1193	1233	27,3
4	500	1103	1643	15,5	500	1275	1315	24,0	500	1293	1333	29,1
5	630	1233	1903	16,7	630	1405	1445	25,9	630	1423	1463	31,4
6	-	-	-	-	800	1575	1615	28,5	800	1593	1633	34,4
7	-	-	-	-	1000	1775	1815	31,5	1000	1793	1833	38,0
8	-	-	-	-	1250	2025	2065	35,2	1250	2043	2083	42,4
9	-	-	-	-	1500	2275	2315	39,0	1500	2293	2333	46,9
Max.	630	1233	1903	16,7	1500	2275	2315	39,0	1500	2293	2333	46,9

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

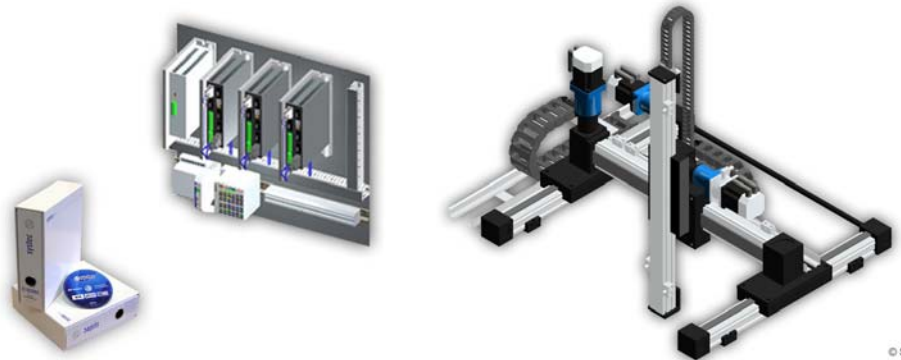


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3721.1

3-осевая система для позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью
 Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Обе параллельные направляющие (3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Особенные условия эксплуатации при длине 1-й оси более чем 400 мм!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 200 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки

Windows Без Online-интерфейса(O¹);с простым Online-интерфейсом(S²);ввод контура(K²);функционально ориентированный интерфейс(T²)

Технический паспорт
DriveSet M357
RLNN (P)



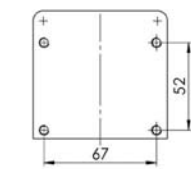
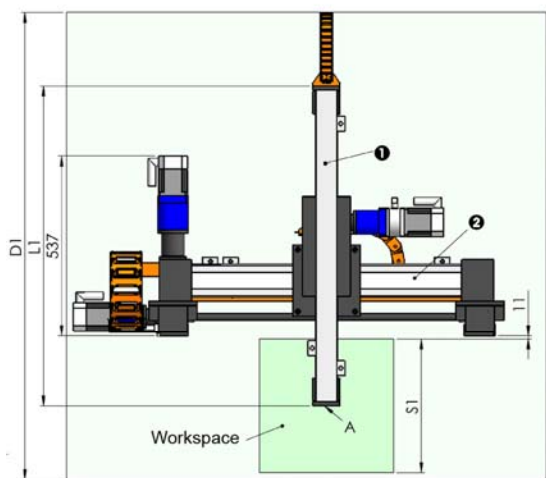
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

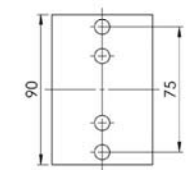
Нагрузка/Сила	15 kg/ 160 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	$F_I = 1150\text{ N}$ $F_J = 3100\text{ N}$ $F_K = 2200\text{ N}$	$M_I = 54\text{ Nm}$ $M_J = 180\text{ Nm}$ $M_K = 250\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

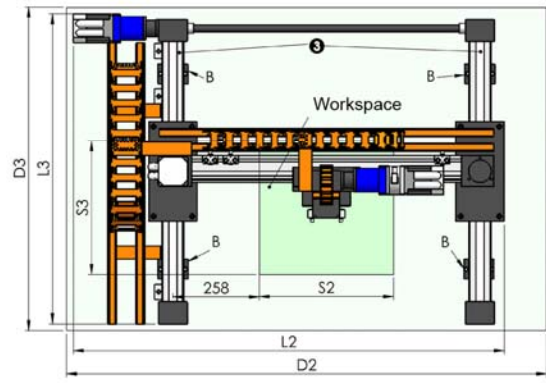
Кинематика **Управление**



A: Tool Center Point



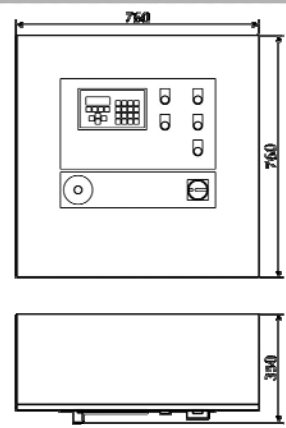
B: Mounting Bracket



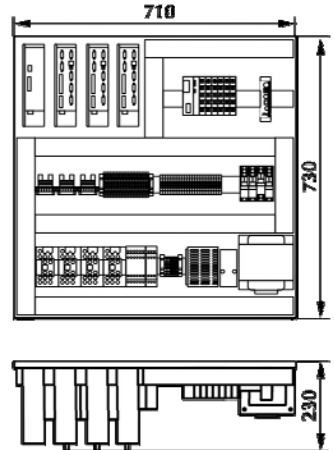
G 4290.1 © Systec

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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	866	1066	13,8	160	700	740	24,7	160	855	895	25,0
1	250	956	1246	14,2	250	790	830	25,4	250	945	985	25,7
2	320	1026	1386	14,5	320	860	900	26,0	320	1015	1055	26,3
3	400	1106	1546	14,8	400	940	980	26,7	400	1095	1135	26,9
4	500	1206	1746	15,2	500	1040	1080	27,5	500	1195	1235	27,7
5	630	1336	2006	15,7	630	1170	1210	28,5	630	1325	1365	28,8
6	800	1506	2346	16,4	800	1340	1380	29,9	800	1495	1535	30,1
7	-	-	-	-	1000	1540	1580	31,5	1000	1695	1735	31,7
8	-	-	-	-	1250	1790	1830	33,5	1250	1945	1985	33,7
9	-	-	-	-	1500	2040	2080	35,6	1500	2195	2235	35,7

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

Systec GmbH • Nottulner Landweg 90 • D-48161 Münster • 0 25 34/8001-70 • info@systec.de • www.drivesets.de

Max.	800	1506	2346	16,4	1500	2040	2080	35,6	1500	2195	2235	35,7
------	-----	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------

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

Systec GmbH • Nottulner Landweg 90 • D-48161 Münster • 0 25 34/8001-70 • info@systec.de • www.drivesets.de

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы Подъёмно-транспортные устройства 	<p>вертикально (V1²)</p>

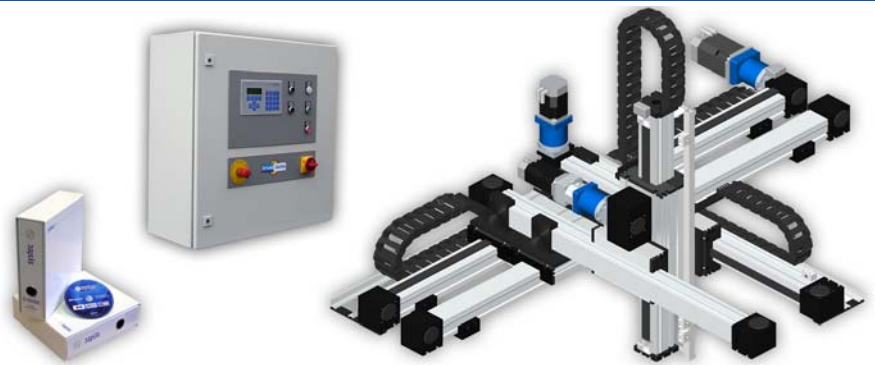


Illustration displays optional equipment.
 © Systec G3897.2

3-осевая система для позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Обе параллельные направляющие как 2-ой оси, так и 3-ей являются комбинациями из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M362
 RLSN (K)



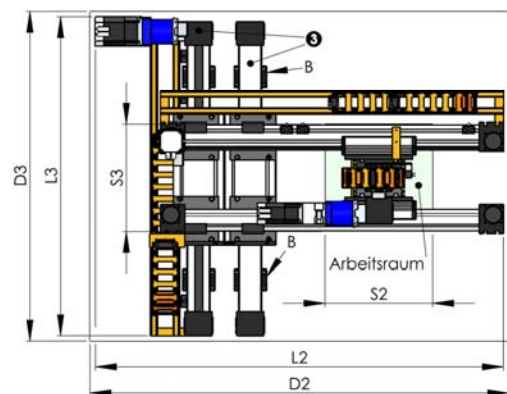
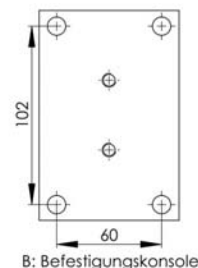
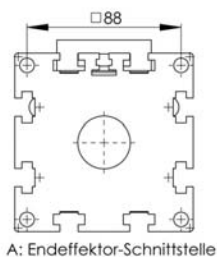
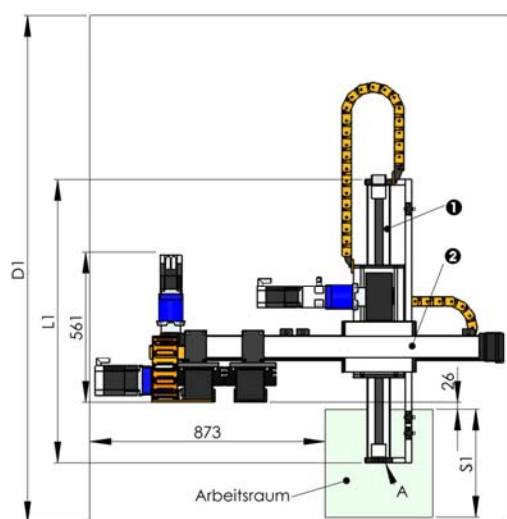
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 160 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси ❶	$F_I = 1900\text{ N}$ $F_J = 4600\text{ N}$ $F_K = 300\text{ N}$	$M_I = 170\text{ Nm}$ $M_J = 270\text{ Nm}$ $M_K = 300\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации		S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)			

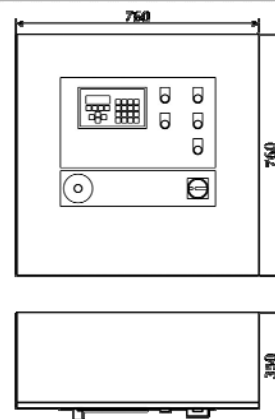
Размеры

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

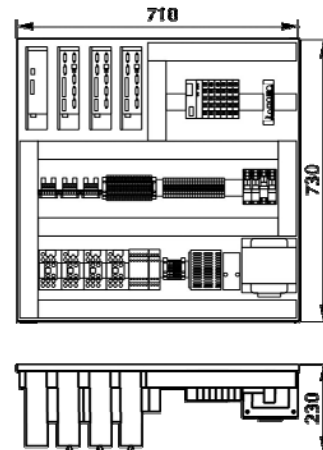


© 2002 © Syntec

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



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



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

Код	Ось ❶				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	1180	1480	23,7	160	1305	1345	38,8	160	968	1008	43,0
1	250	1270	1660	23,8	250	1395	1435	40,5	250	1058	1098	44,7
2	320	1340	1800	23,9	320	1465	1505	41,8	320	1128	1168	46,0
3	400	1420	1960	24,0	400	1545	1585	43,3	400	1208	1248	47,5
4	-	-	-	-	500	1645	1685	45,2	500	1308	1348	49,4
5	-	-	-	-	630	1775	1815	47,7	630	1438	1478	51,9
6	-	-	-	-	800	1945	1985	50,9	800	1608	1648	55,1
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1808	1848	58,9
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	2058	2098	63,7
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	2308	2348	68,4
Max.	400	1420	1960	24,0	800	1945	1985	50,9	3000	3808	3848	96,9

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы 	<p>вертикально (V1²)</p>

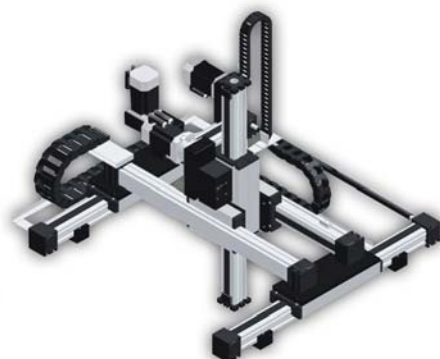


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3639.2

3-осевая система для позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами¹. Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Особенности условия эксплуатации при длине 1-й оси более чем 400 мм!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала¹			

Устройство управления

Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
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	

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

Технический паспорт
DriveSet M363
 RLSN (P)



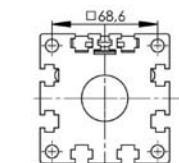
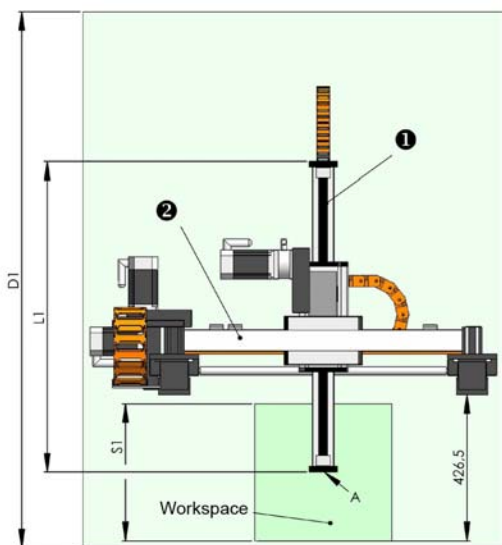
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

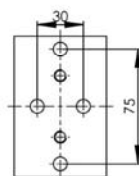
Нагрузка/Сила	15 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	F _I = 894 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

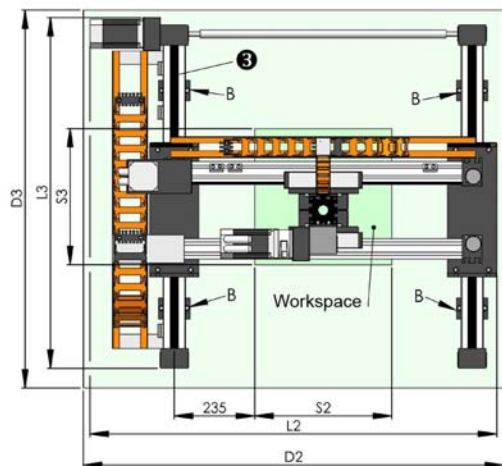
Кинематика Управление



A: Tool Center Point



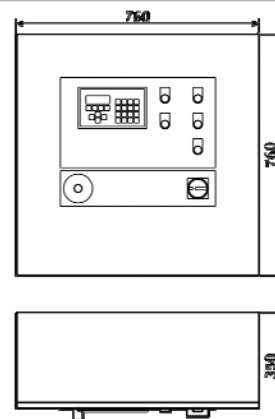
B: Mounting Bracket



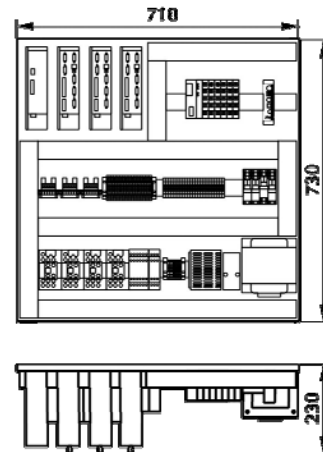
G 4289.1 © Sytec

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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	670	870	9,6	160	1130	1170	13,2	160	892	932	35,8
1	250	760	1050	9,9	250	1220	1260	13,9	250	982	1022	37,6
2	320	830	1190	10,0	320	1290	1330	14,5	320	1052	1092	39,0
3	400	910	1350	10,2	400	1370	1410	15,2	400	1132	1172	40,6
4	500	1010	1550	10,5	500	1470	1510	16,1	500	1232	1272	42,6
5	630	1140	1810	10,8	630	1600	1640	17,2	630	1362	1402	45,2
6	800	1310	2150	11,2	800	1770	1810	18,6	800	1532	1572	48,6
7	-	-	-	-	1000	1970	2010	20,3	1000	1732	1772	52,6
8	-	-	-	-	1250	2220	2260	22,4	1250	1982	2022	57,6
9	-	-	-	-	1500	2470	2510	24,6	1500	2232	2272	62,6
Max.	800	1310	2150	11,2	1500	2470	2510	24,6	1500	2232	2272	62,6

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы Быстрое макетирование 	 вертикально (V1 ²)

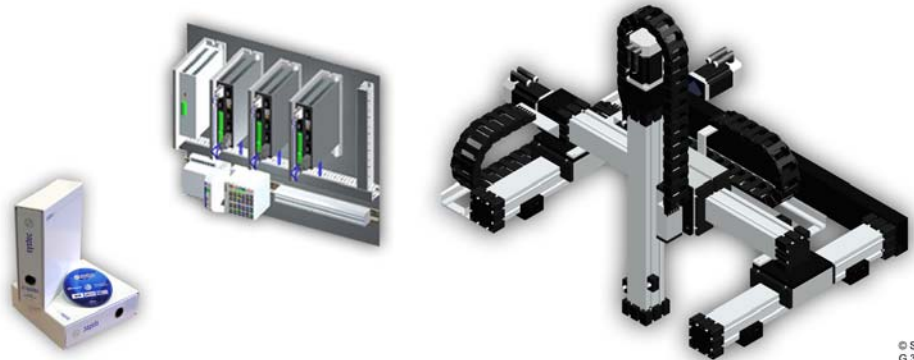


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3660.1

3-осевая система для позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала³			
Устройство управления			
Тип			
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M375
RXLN (P)



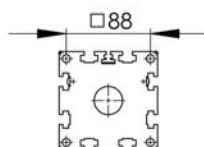
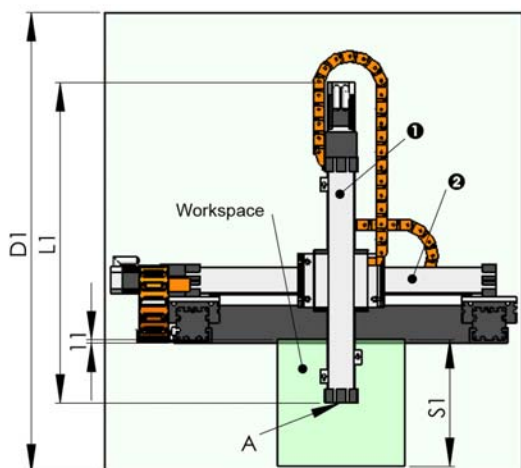
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

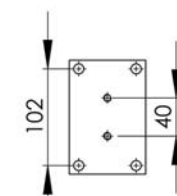
Нагрузка/Сила	40 kg/ 600 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	$F_I = 5000\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 90\text{ Nm}$ $M_J = 110\text{ Nm}$ $M_K = 150\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

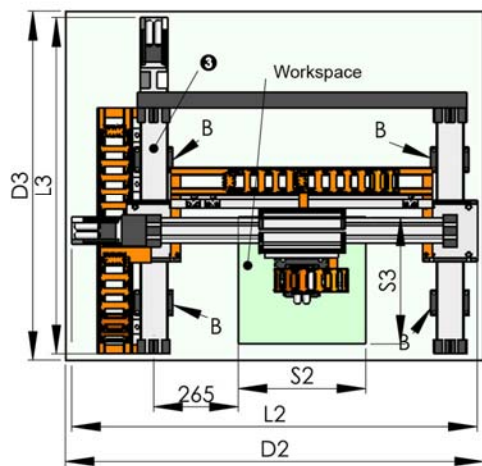
Кинематика **Управление**



A: Tool Center Point



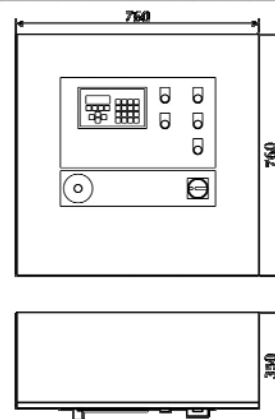
B: Mounting Bracket



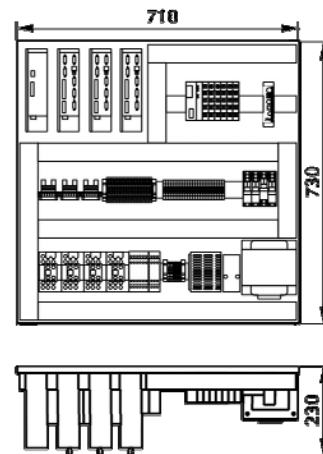
G-4288.1 © Systec

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				Ось 2				Ось 3			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	769	969	18,2	160	970	1010	21,0	160	821	861	32,5
1	250	859	1149	19,5	250	1060	1100	22,3	250	911	951	35,1
2	320	929	1289	20,6	320	1130	1170	23,4	320	981	1021	37,2
3	400	1009	1449	21,7	400	1210	1250	24,5	400	1061	1101	39,6
4	500	1109	1649	23,2	500	1310	1350	26,0	500	1161	1201	42,5
5	630	1239	1909	25,1	630	1440	1480	27,9	630	1291	1331	46,4
6	-	-	-	-	800	1610	1650	30,5	800	1461	1501	51,4
7	-	-	-	-	1000	1810	1850	33,4	1000	1661	1701	57,3
8	-	-	-	-	1250	2060	2100	37,1	1250	1911	1951	64,7
9	-	-	-	-	1500	2310	2350	40,8	1500	2161	2201	72,1
Max.	630	1239	1909	25,1	1500	2310	2350	40,8	1500	2161	2201	72,1

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Контрольно-измерительные системы 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

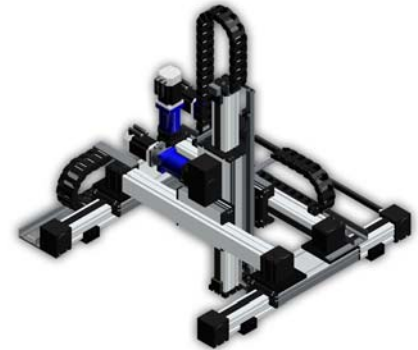


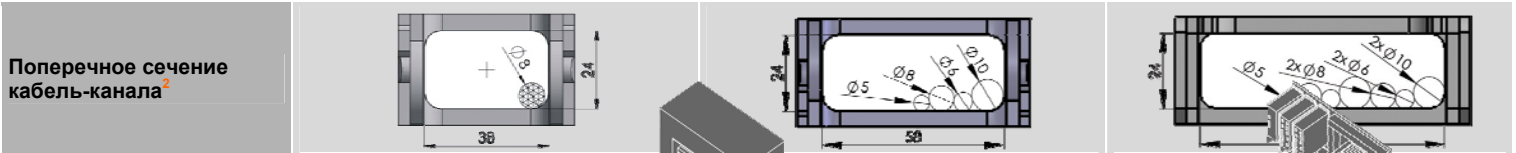
Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3665.1

3-осевая система для позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие (3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами¹. Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Особенности условия эксплуатации при длине 1-й оси более чем 400 мм!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)



Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)

Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
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	

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

Технический паспорт
DriveSet M381
 RXNN (P)



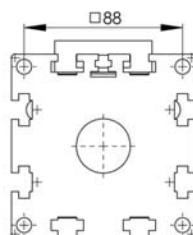
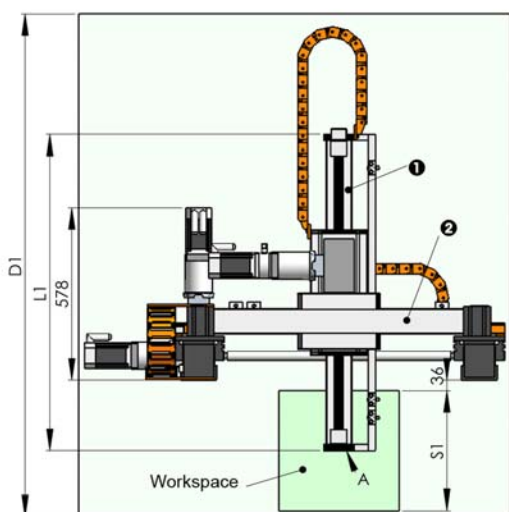
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

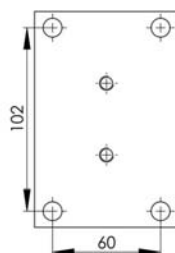
Нагрузка/Сила	40 kg/ 300 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси ❶	F _I = 1900 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 90 Nm M _J = 110 Nm M _K = 150 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

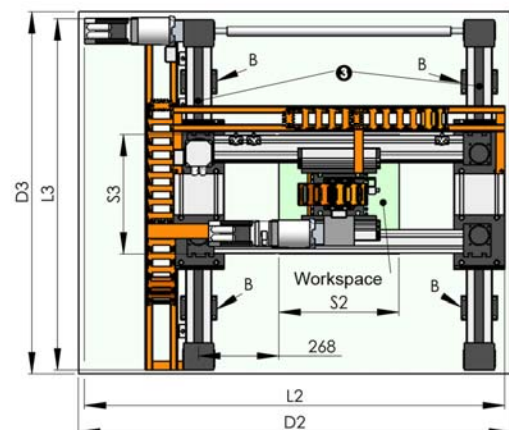
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point



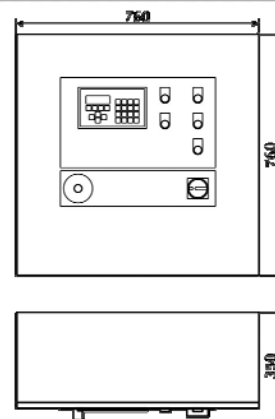
B: Mounting Bracket



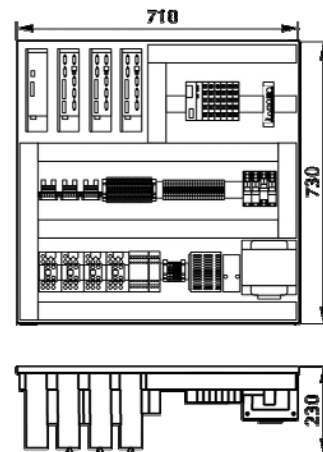
G 4287.1 © Systec

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 ❶				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	818	1018	23,5	160	1157	1197	34,3	160	944	984	42,9
1	250	908	1198	23,6	250	1247	1287	36,0	250	1034	1074	44,7
2	320	978	1338	23,7	320	1317	1357	37,3	320	1104	1144	46,1
3	400	1058	1498	23,7	400	1397	1437	38,8	400	1184	1224	47,7
4	500	1158	1698	23,8	500	1497	1537	40,7	500	1284	1324	49,7
5	630	1288	1958	24,0	630	1627	1667	43,2	630	1414	1454	52,3
6	800	1458	2298	24,1	800	1797	1837	46,4	800	1584	1624	55,7
7	-	-	-	-	1000	1997	2037	50,2	1000	1784	1824	59,7
8	-	-	-	-	1250	2247	2287	55,0	1250	2034	2074	64,7
9	-	-	-	-	1500	2497	2537	59,7	1500	2284	2324	69,7
Max.	800	1458	2298	24,1	1500	2497	2537	59,7	2000	2784	2824	79,7

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Дозировка Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)
	 вертикально (V3 ²)

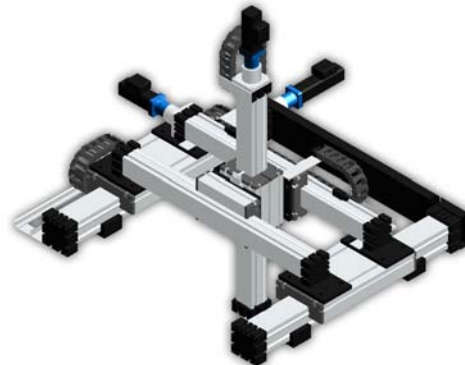


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3667.1

3-осевая система для позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Возможны различные варианты конструкции. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C ³)		
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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M383
 RXNP (P)



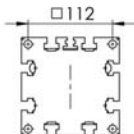
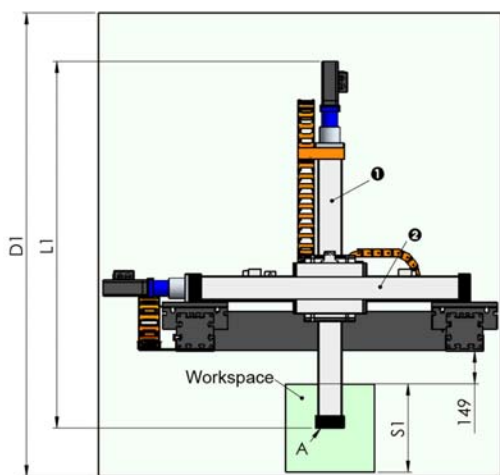
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

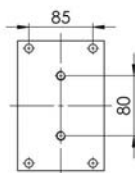
Нагрузка/Сила	40 kg/ 410 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _J = 10000 N F _J = 8000 N F _K = 3600 N	M _J = 300 Nm M _J = 400 Nm M _K = 750 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

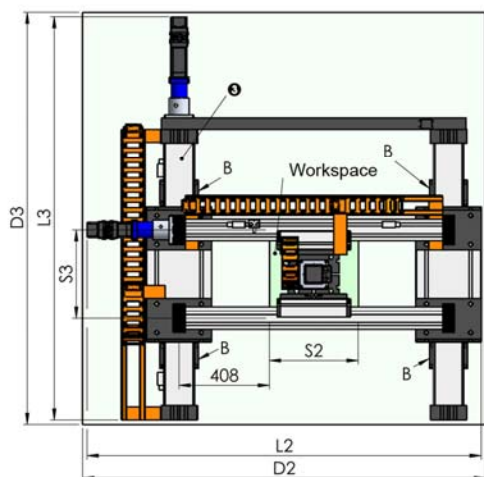
Кинематика Управление



A: Tool Center Point

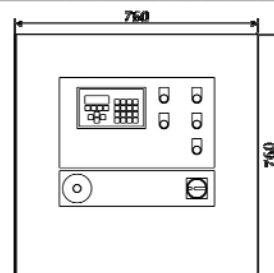


B: Mounting Bracket

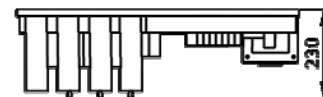
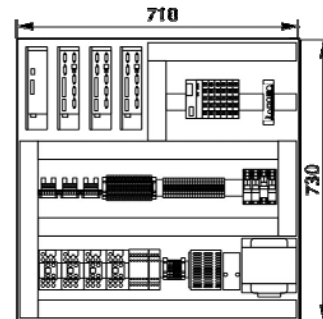


G 4286.1 © Systec

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



comfort-система (R²): Полный 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				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	1135	1335	34,0	160	1539	1579	63,9	160	1587	1627	77,3
1	250	1225	1515	35,8	250	1629	1669	67,0	250	1677	1717	80,9
2	320	1295	1655	37,2	320	1699	1739	69,5	320	1747	1787	83,7
3	400	1375	1815	38,8	400	1779	1819	72,3	400	1827	1867	86,9
4	500	1475	2015	40,8	500	1879	1919	75,8	500	1927	1967	90,9
5	630	1605	2275	43,4	630	2009	2049	80,3	630	2057	2097	96,1
6	-	-	-	-	800	2179	2219	86,3	800	2227	2267	102,9
7	-	-	-	-	1000	2379	2419	93,3	1000	2427	2467	110,9
8	-	-	-	-	1250	2629	2669	102,0	1250	2677	2717	120,9
9	-	-	-	-	1500	2879	2919	110,8	1500	2927	2967	130,9
Max.	630	1605	2275	43,4	1500	2879	2919	110,8	1500	2927	2967	130,9

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

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

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Пакетирование Позиционирование объектов 	<p>вертикально (V1²)</p>

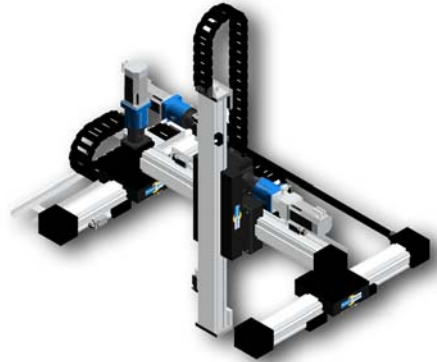


Illustration displays optional equipment

© Systec
G 4183.1

3-осевая система для позиционирования сверхтяжёлых грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Обе параллельные направляющие(3-ей оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; 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); Управление траекторией (C 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; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
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		

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

Технический паспорт
DriveSet M387
 RXSN (P)



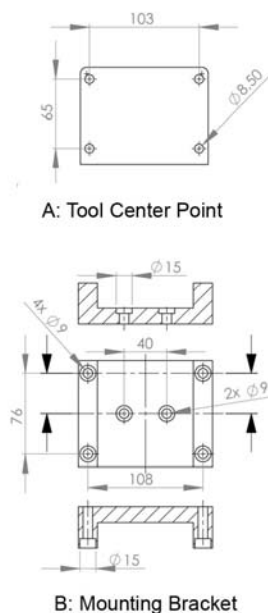
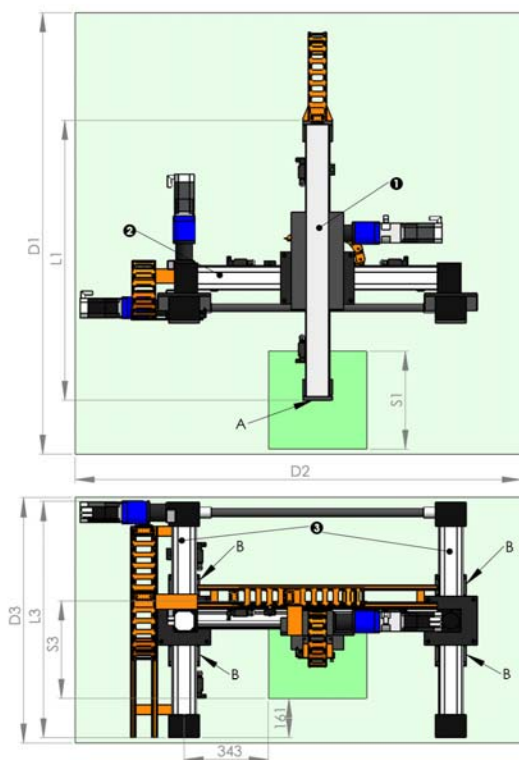
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 450 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 1900 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 90 Nm M _J = 110 Nm M _K = 150 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

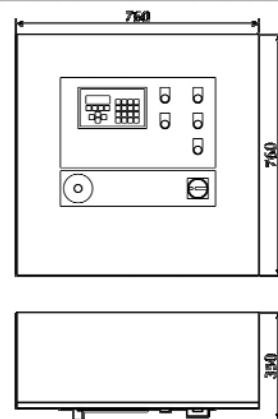
Размеры

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

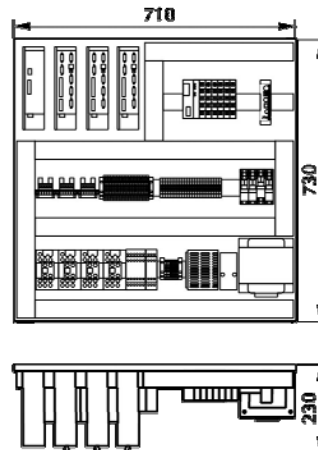


Legend:
 Option
 S Stroke
 D DriveSet - Space
 L Length

G 4187.1 © 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 ❶				Ось ❷				Ось ❸			
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]	S3 [мм]	L3 [мм]	D3 [мм]	G3 [кг]
0	160	922	1342	19,1	160	1398	1598	17,3	160	745	785	23,2
1	250	1012	1522	19,4	250	1488	1688	17,6	250	835	875	23,9
2	320	1082	1662	19,7	320	1558	1758	17,9	320	905	945	24,5
3	400	1162	1822	20,0	400	1638	1838	18,2	400	985	1025	25,1
4	-	-	-	-	500	1738	1938	18,6	500	1085	1125	25,9
5	-	-	-	-	630	1868	2068	19,2	630	1215	1255	26,9
6	-	-	-	-	800	2038	2238	19,8	800	1385	1425	28,3
7	-	-	-	-	-	-	-	-	1000	1585	1625	29,9
8	-	-	-	-	-	-	-	-	1250	1835	1875	31,9
9	-	-	-	-	-	-	-	-	1500	2085	2125	33,9
Max.	400	1162	1822	20,0	800	2038	2238	19,8	2000	2585	2625	37,9

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