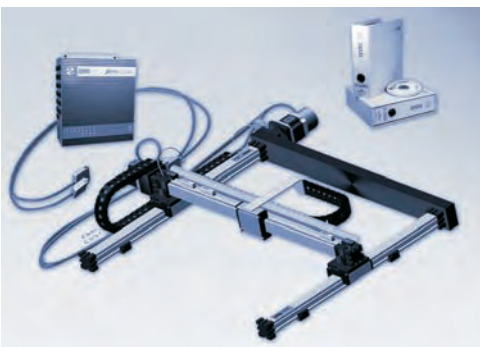




Drive Sets



Готовые к интеграции  
Системы позиционирования



Каталог 2008



systemtec

[www.drivesets.de](http://www.drivesets.de)



## **DriveSets. Готовые к интеграции системы позиционирования. Каталог 2008**

Статус документа: 2008-02  
Номер документа: 640-76-1  
Версия технических паспортов: 21.0.1

Передача также как размножение этого приложения, использование и публикация его содержания, без специального на то разрешения, запрещены.

Перепродажа обязывает к возмещению убытков. Все права в случае патентования или использования как образец сохранены.

Технические изменения описанных систем могут быть произведены в любое время без предварительного уведомления.



## **Systemec Elektronik und Software GmbH**

**Nottulner Landweg 90  
D-48161 Münster  
Germany**

Номер в торговом регистре 4737  
Регистрационная палата г. Мюнстера  
VAT No. DE181877904  
Налоговый номер 336/5725/0390

Директор предприятия: Тильман Вольтер  
Тел.: +49 (0) 2534/8001-70  
Факс: +49 (0) 2534/8001-77

E-Mail: [info@systemec.de](mailto:info@systemec.de)  
Internet: [www.systemec.de](http://www.systemec.de)



■ Тильман Вольтер, директор предприятия

## DriveSets от специалистов по приводным системам фирмы Systec!

Полностью укомплектованные системы позиционирования использовать разумно и просто – эту мечту многих пользователей реализовала фирма Systec и с тех пор уже более пяти лет является лидером в области мехатронного движения. DriveSets – эти системы легко адаптируемы и индивидуальны. Многие заказчики уже убедились в этом. Убедитесь и Вы!

Мир приводных систем является областью ключевой компетенции Sysec. Фирма располагает уже более чем 25-летним опытом в области приводного оборудования. Фирма Systec поставляет приводное оборудование, снабженное Brainware, Software и Hardware во множество отраслей и сфер применения: манипуляторы, контроль и измерение, дозировка и нанесение клея(герметиков), текстильное оборудование, роботы, металлообрабатывающие машины, сборка и позиционирование, производство и обработка стекла, автомобильная промышленность, мебельная промышленность...

## Извлеките для себя выгоду из DriveSets! Вы сэкономите на затратах и ускорите разработки!



Кlaus-Gerd Шёлер, технический руководитель ■

# Процесс выбора

Выбрать подходящий DriveSet очень легко.

**Вы достигните цели, задав лишь несколько эксплуатационных характеристик!**

## Проще не бывает!

Выбрать DriveSet очень легко, нужно сделать лишь несколько шагов. Используйте для этого диаграммы выбора и технические паспорта в этом каталоге или онлайн по адресу [www.drivesets.de/auswahlmatrix](http://www.drivesets.de/auswahlmatrix). В случае онлайн выбора, Вы можете отправить нам запрос по E-Mail непосредственно с интернет-страницы. В каталоге на предпоследней странице Вы найдёте формуляр запроса. Отправьте его нам по факсу и в течении дня Вы получите коммерческое предложение!

### 1-й шаг

#### Определить требуемую диаграмму выбора

DriveSets представлены в трёх рабочих пространствах: «Прямая», «Плоскость» и «Объём», а также как модули вращения «Поворотный стол». Таким образом, Вы найдёте среди моделей DriveSets решение большинства задач не только для линейных перемещений в одно-, двух- и трёхмерном пространстве, а также для движений вращения.

Если позиционирование происходит только по одной координатной оси, выберите график «Прямая». Для двухкоординатных приложений обратитесь к графику «Плоскость». Для трёхмерных задач, соответственно, используйте график «Объём». Если Вы хотите перемещать деталь вращательно, правильным выбором для Вас будет диаграмма «Поворотный стол».

### 2-й шаг

#### На этом этапе осуществляется выбор будущего DriveSet по скорости и нагрузке

Обратившись к диаграмме выбора, Вы увидите все возможные варианты DriveSets. Точно подходящая для Вас система находится на пересечении требуемых классов нагрузки и скорости.

Нагрузкой является вес груза, который Вы хотите перемещать при помощи DriveSet. Груз складывается из закреплённых инструментов или приборов, а в некоторых случаях из веса перемещаемой детали (перемещаемых деталей).

Среди представленных систем позиционирования в диаграмме выбора декартовых DriveSets в качестве альтернативного параметра вместо параметра «Нагрузка», можно использовать параметр «Сила тяги». Сила тяги характеризует максимальное значение силы в ньютонах, которая может быть приложена к эффекторной точке.

За значение скорости Вы можете принять максимальную скорость, с которой должна перемещаться Ваша система. Как правило, это скорость холостого прохода (перемещение без процесса обработки).

### 3-й шаг

#### Определение класса точности

Поскольку Вы уже ограничили количество рассматриваемых DriveSets заданными до этого шага параметрами, для выбора, как правило, остаются лишь три класса точности, обозначенные кружочками разного цвета. Кликните по соответствующему кружочку в зависимости от требуемого класса точности. Белый соответствует высокому классу точности, серый – нормальному, а чёрный – оптимальному по ценовой категории, малому классу точности.

### 4-й шаг

#### Выбор конструкционного варианта

Некоторые DriveSets существуют в нескольких вариантах конструкции, что делает систему при интеграции в Ваше приложение еще более гибкой.

Проверьте, какой из вариантов конструкции в большей степени удовлетворяет Ваши требования.

### 5-й шаг

#### Выбор длин прохода и опций

На последнем этапе Вам необходимо определить длины прохода и выбрать дополнительные возможности. Варианты длин прохода приведены в техническом паспорте в виде таблицы. Условные обозначения и единицы измерения совпадают с использованными в чертеже.

Выберите необходимую длину прохода (нетто) каждой оси, и отметьте ее на эскизе заказа. Все зависящие от этого величины, как, например, положение конечного выключателя, уже учтены нами, поскольку DriveSets предварительно спроектированы!

#### Опции:

Вы бы хотели кабель-каналы?

Естественно, это одна из опций, которую можно просто задать. Вам необходима постоянная скорость перемещения по заданной траектории? (к примеру, при дозировке). Отметьте соответствующую опцию.

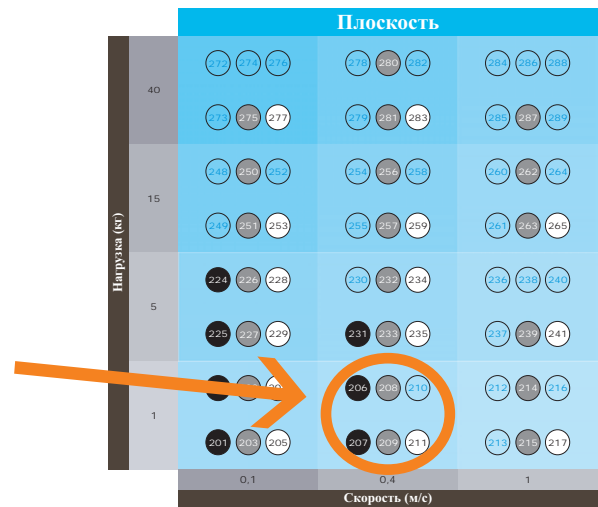
# Пример:

## Постановка задачи:

- Нанесение клеящего вещества в форме контура с площадью около 100 x 200 мм<sup>2</sup>
- Нагрузка: 1 кг
- Скорость: 0,4 м/с
- Точность: ± 0,2 мм

## 1-й шаг

- **Определение рабочего пространства**  
 2-х координатное → Плоскость  
 → Диаграмма выбора «Плоскость»

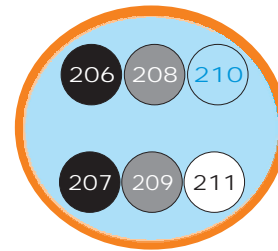


## 2-й шаг

- **Найти в диаграмме требуемую область**  
 Нагрузка (1 кг) и скорость (0,4 м/с)

## 3-й шаг

- **Определить класс точности**
  - ① → малый класс точности (0,4 мм)
  - ② → нормальный класс точности (0,1 мм)
  - ③ → Высокий класс точности (0,025 мм)
 Таким образом в этом примере принимаются в расчёт DriveSet-системы 208 и 209, потому что требуется точность ± 0,2 мм

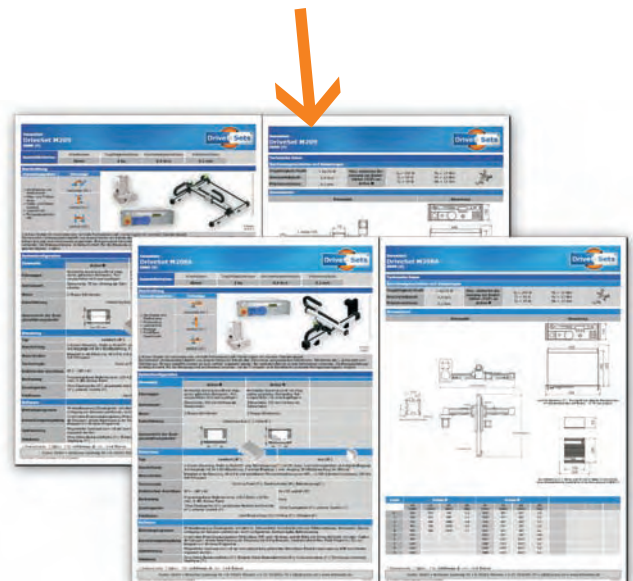


## 4-й шаг

- **Открыть технический паспорт и проверить**  
 Выберите DriveSet, который по возможности компоновки лучше подходит Вашему приложению.

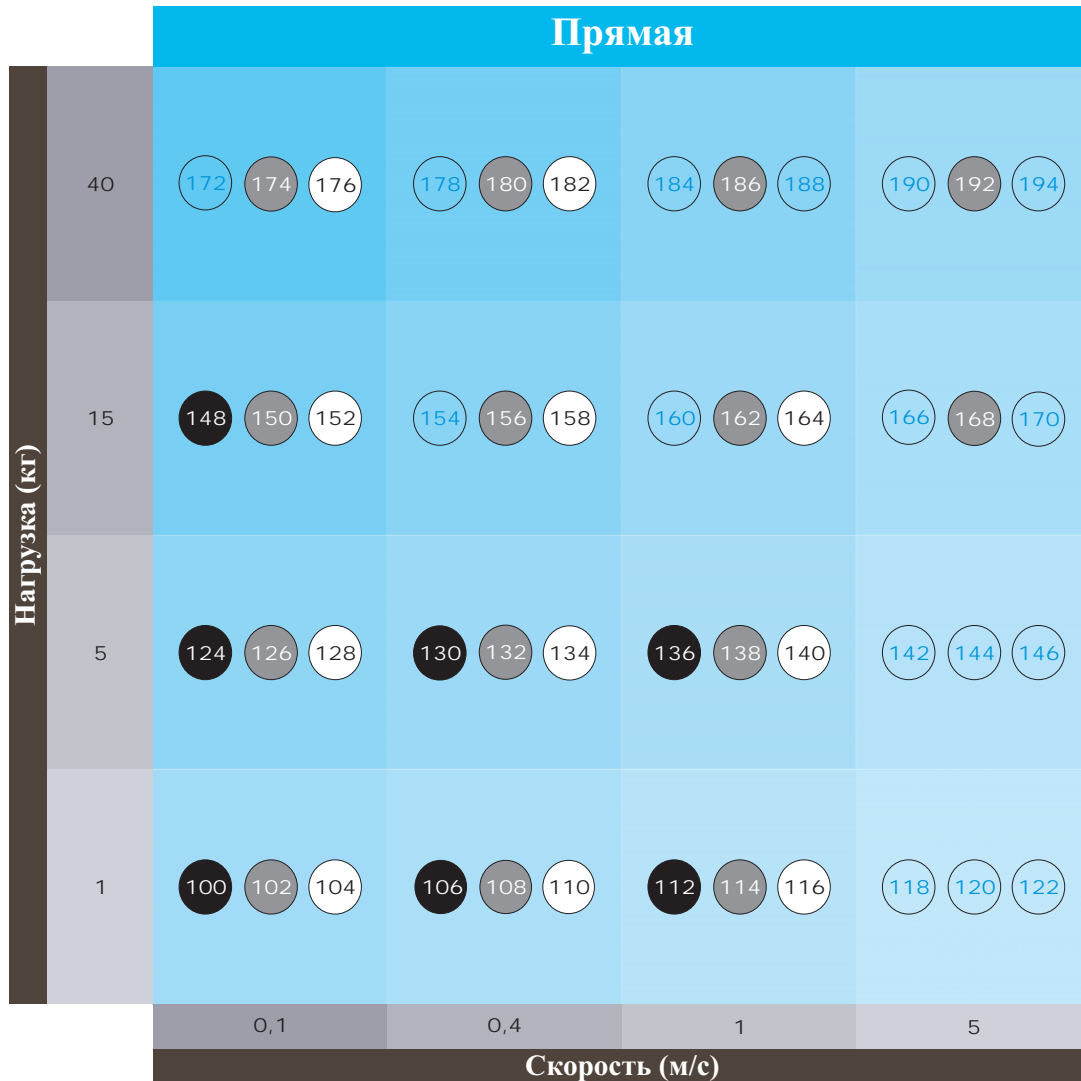
## 5-й шаг

- **Задать длины линейных элементов и опции управления**
  - x = 160 мм, y = 250 мм
  - Приложение требует постоянной скорости движения по траектории → Управление: comfort с
  - Выбрать вариант конструкции
  - Нужны ли кабель-каналы?



# Прямая

## Диаграмма выбора для 1-осевых систем



### Использование онлайн-версии

Один клик по номеру DriveSet открывает страницу технического

### Замечание:

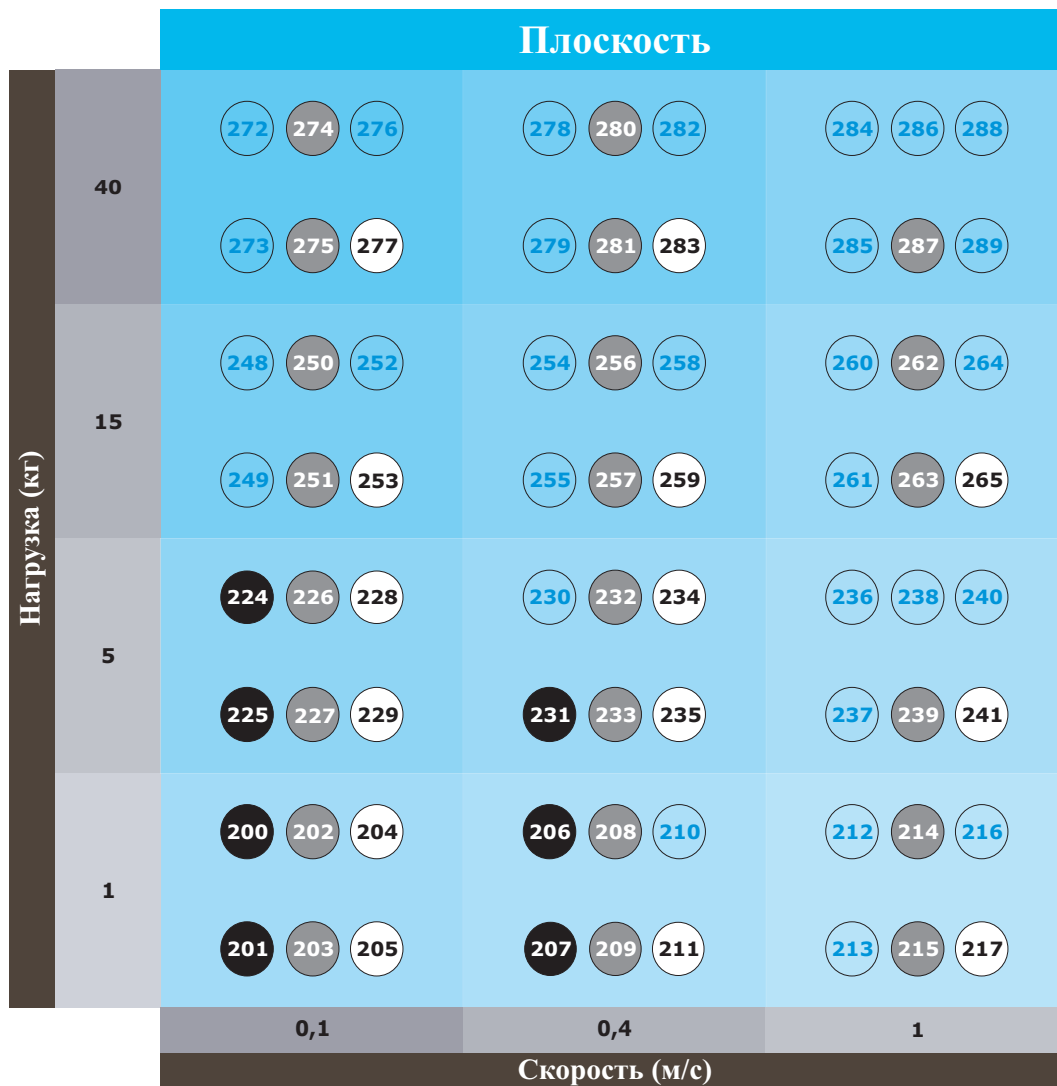
В случае, если Вы выбрали DriveSet, для которого в этом каталоге нет технического паспорта, обратитесь к нам. Мы составим Вам индивидуальное предложение.

### Пояснения:

- ① Чёрные кружки → Класс малой точности (0,4 мм)
- ① Серые кружки → Класс нормальной точности (0,1 мм)
- ① Белые кружки → Класс высокой точности (0,025 мм)

# Плоскость

## Диаграмма выбора для 2-осевых систем



### Использование онлайн-версии

Один клик по номеру DriveSet открывает страницу технического

### Замечание:

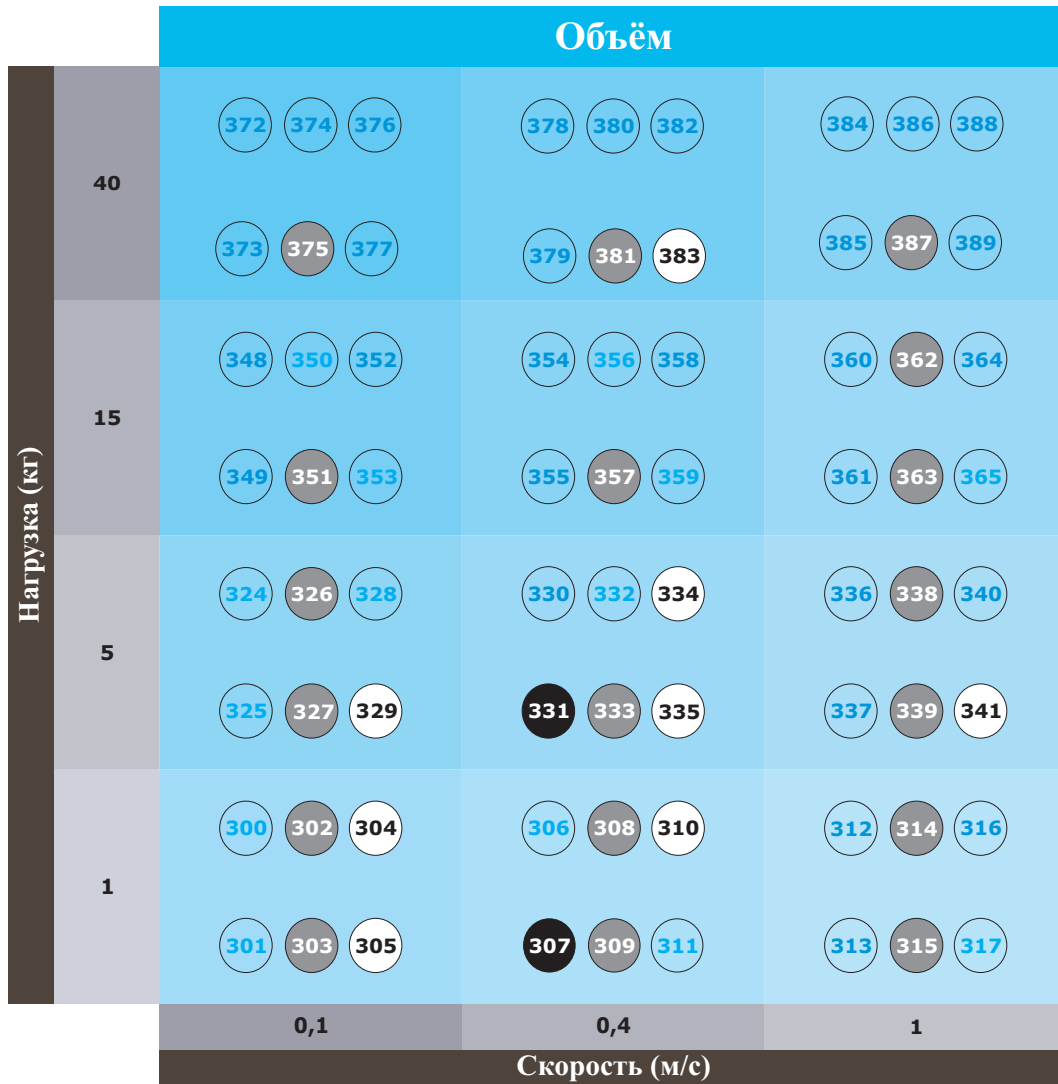
В случае, если Вы выбрали DriveSet, для которого в этом каталоге нет технического паспорта, обратитесь к нам. Мы составим Вам индивидуальное предложение.

### Пояснения:

- ① Чёрные кружки → Класс малой точности (0,4 мм)
- ① Серые кружки → Класс нормальной точности (0,1 мм)
- ① Белые кружки → Класс высокой точности (0,025 мм)

# Объём

## Диаграмма выбора для 3-осевых систем



### Использование онлайн-версии

Один клик по номеру DriveSet открывает страницу технического

### Замечание:

В случае, если Вы выбрали DriveSet, для которого в этом каталоге нет технического паспорта, обратитесь к нам. Мы составим Вам индивидуальное предложение.

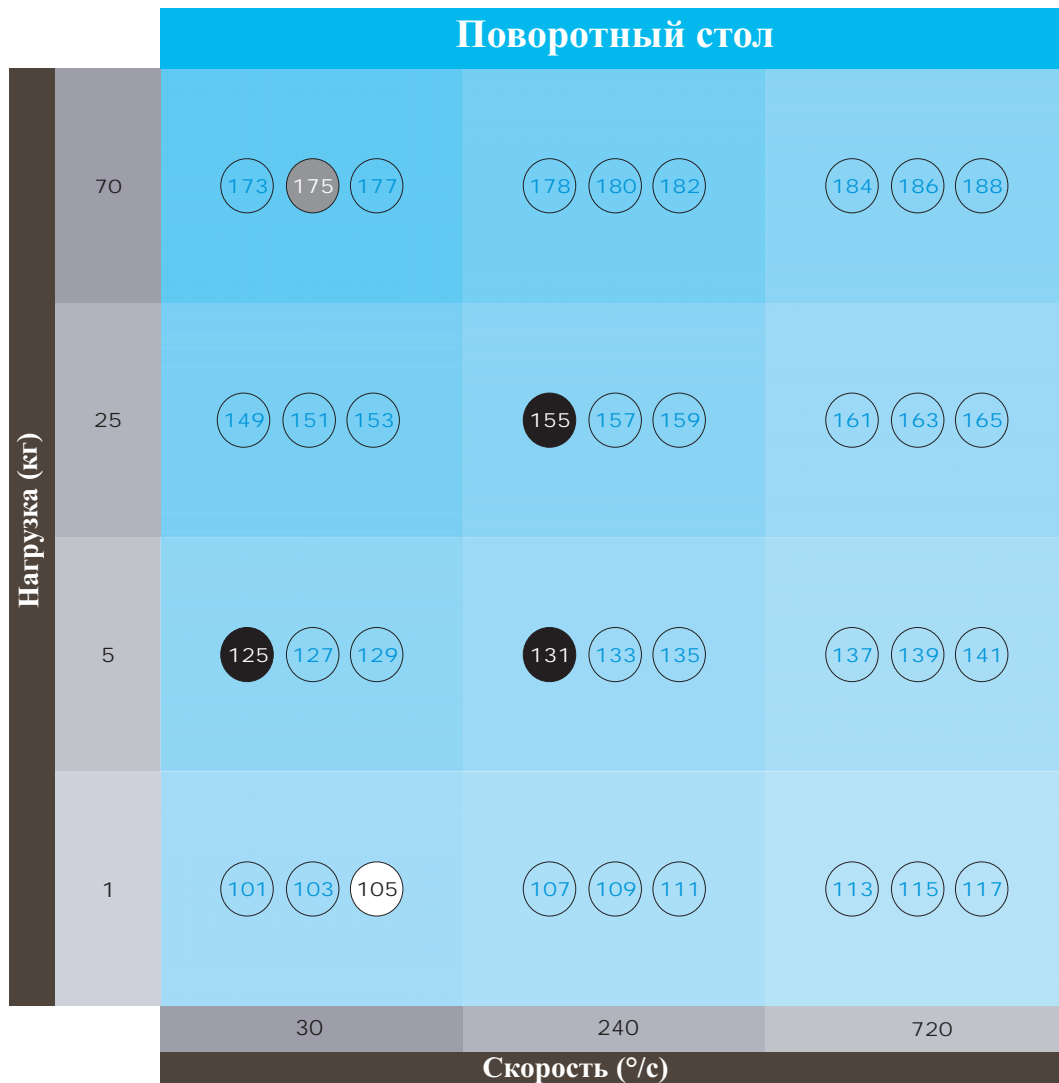
### Пояснения:

- ❶ Чёрные кружки → Класс малой точности (0,4 мм)
- ❶ Серые кружки → Класс нормальной точности (0,1 мм)
- ❶ Белые кружки → Класс высокой точности (0,025 мм)



# Поворотный стол

Диаграмма выбора для поворотных столов



## Использование онлайн-версии

Один клик по номеру DriveSet открывает страницу технического

## Замечание:

В случае, если Вы выбрали DriveSet, для которого в этом каталоге нет технического паспорта, обратитесь к нам. Мы составим Вам индивидуальное предложение.

## Пояснения:

- ① Чёрные кружки → Класс малой точности (0,4 мм)
- ② Серые кружки → Класс нормальной точности (0,1 мм)
- ③ Белые кружки → Класс высокой точности (0,025 мм)

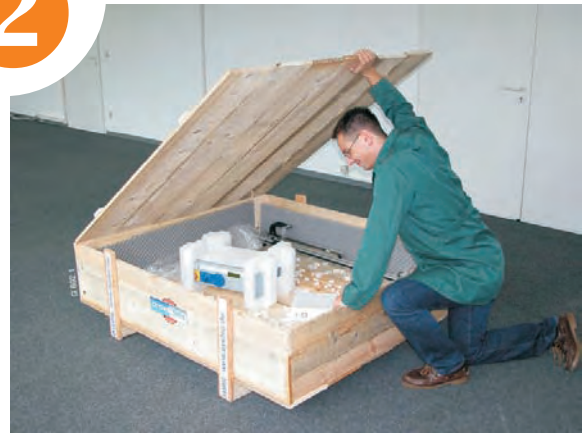
## DriveSets - наглядная демонстрация

1



■ DriveSets –  
быстрая и надежная доставка

2



■ Всё в одной упаковке

3



■ Наглядно и в комплекте

4



■ Подключение –  
добросовестно задокументировано

5



■ Включение –  
полная готовность к работе

6



■ Отлично! - Проще не бывает!

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

**Описание**

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

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
Поперечное сечение кабель-канала <sup>3</sup>	

**Устройство управления**

Тип	comfort (R <sup>2</sup> )	eco (S <sup>1</sup> )
Оборудование	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей <sup>2</sup>	
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 <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
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 <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
Полевые шины	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

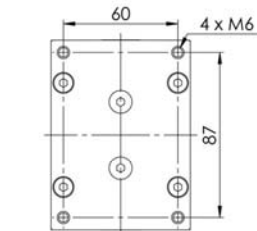
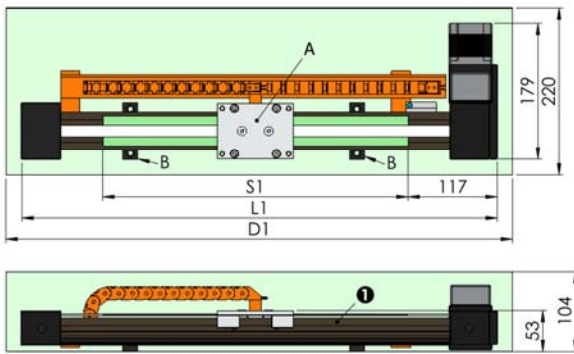
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

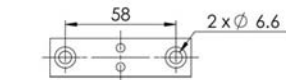
Нагрузка/Сила	1 kg/ 17 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации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

Размеры

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



A: Tool Center Point

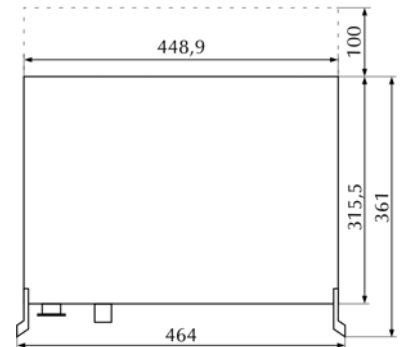
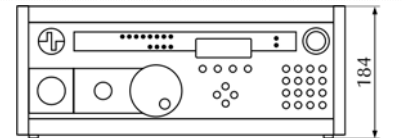


B: Mounting Bracket

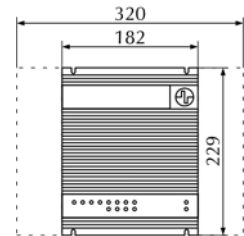
G 4094.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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

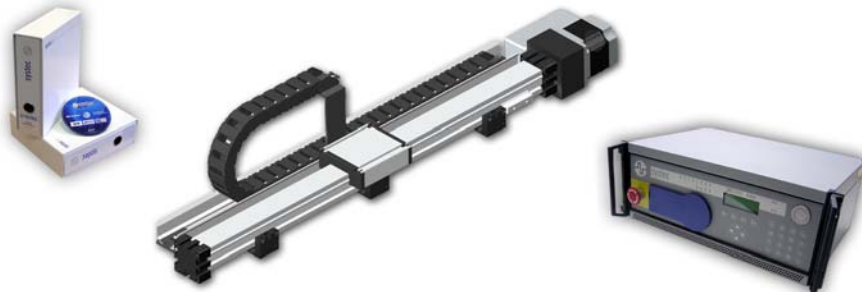


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3638.2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

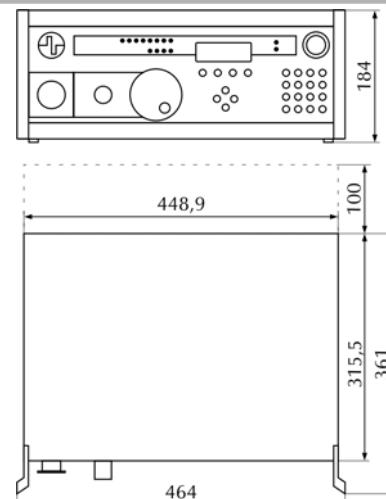
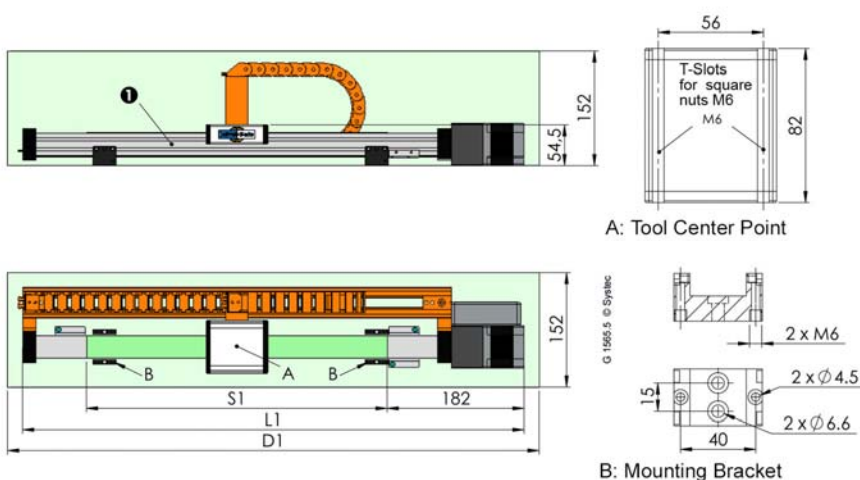
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

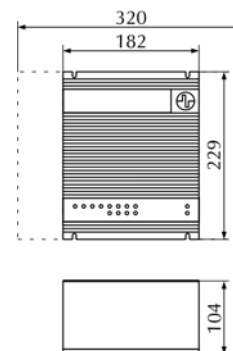
Размеры

Кинематика

Управление



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Фокусировка камер</li> <li>Выращивание кристаллов</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Ультразвуковая техника</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )			
	 вертикально (V <sup>1</sup> )			
	(Blank space for additional options)			

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

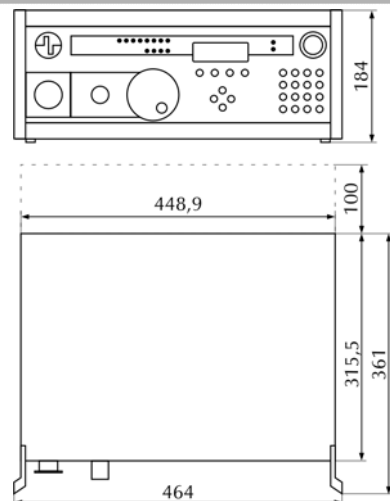
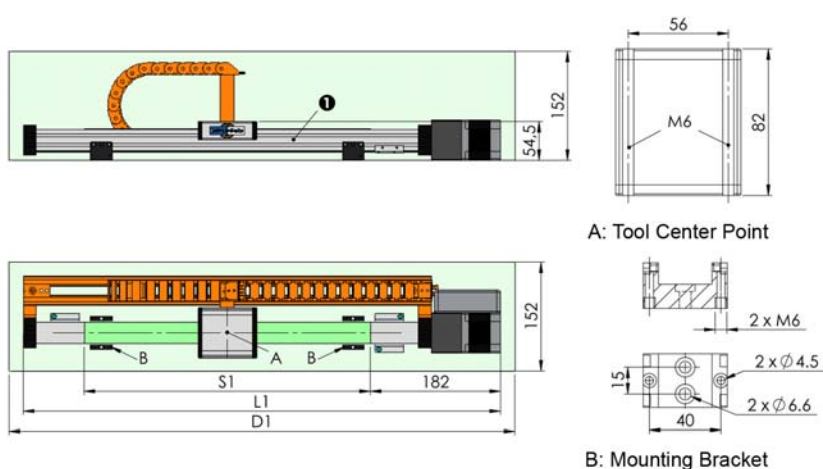
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

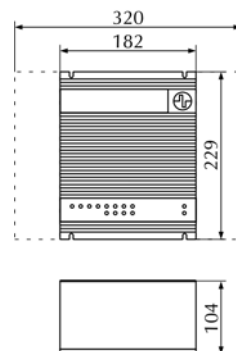
Размеры

Кинематика

Управление



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

G 4235.1 © Systec

Legend:

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

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

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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Напыление</li> <li>Обработка изображений</li> <li>Печать</li> <li>Измерительная техника</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>
	<p>Illustration displays optional equipment.</p> <p>© Systec G 3751.2</p>

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при простой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

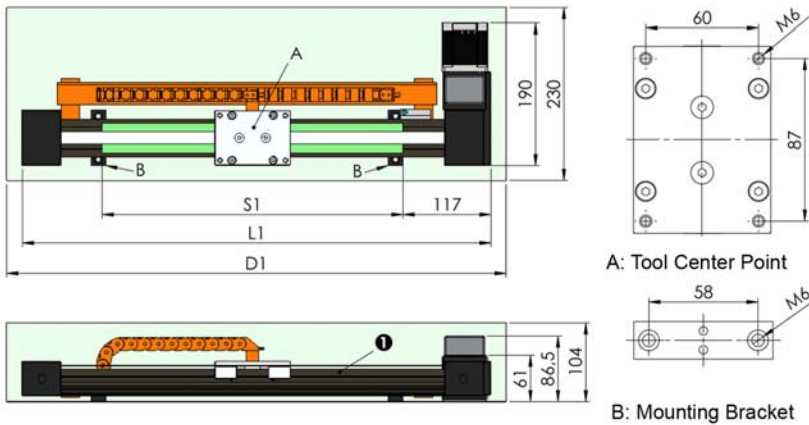
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

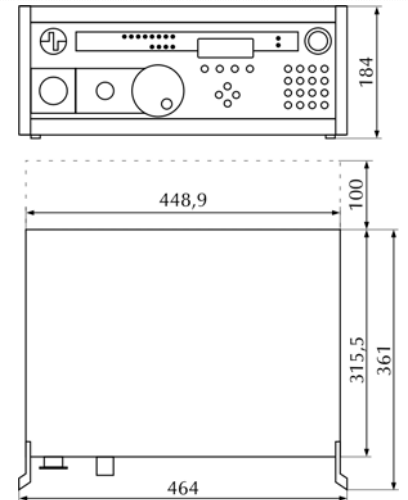
Кинематика	Управление
------------	------------



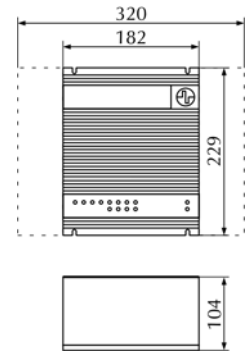
G 4326.1 © Systec

**Legend:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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

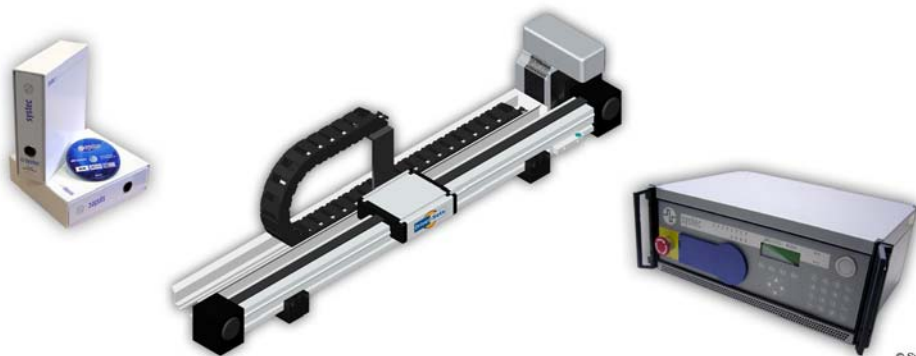


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3592.2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

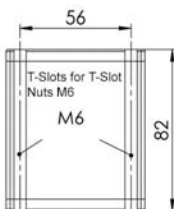
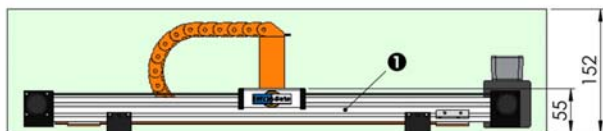
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

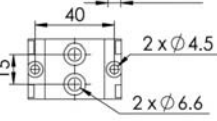
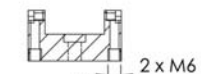
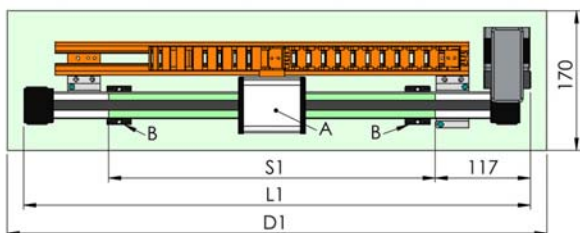
Размеры

Кинематика

Управление



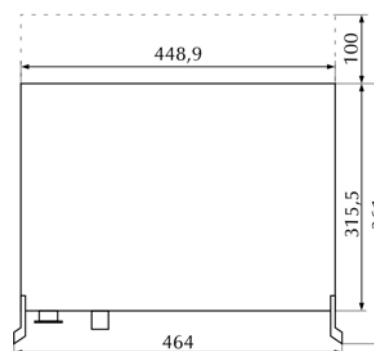
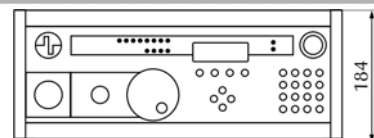
A: Tool Center Point



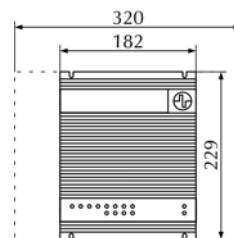
B: Mounting Bracket

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Фокусировка камер</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V <sup>1</sup> )

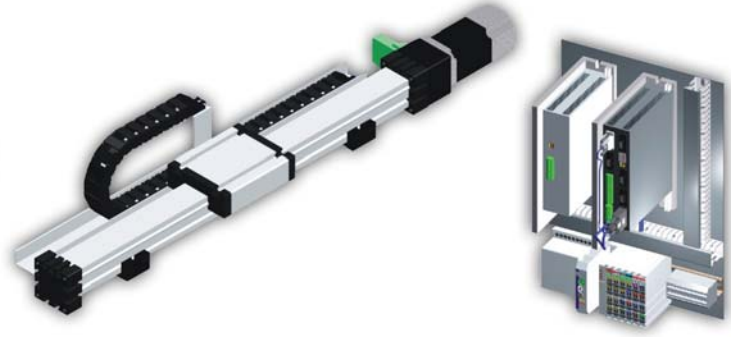


Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3613.1

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 120 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 1500 N F <sub>J</sub> = 1200 N F <sub>K</sub> = 900 N	M <sub>I</sub> = 25 Nm M <sub>J</sub> = 32 Nm M <sub>K</sub> = 35 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	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"> <li>Option</li> <li>S Stroke</li> <li>D DriveSet - Space</li> <li>L Length</li> </ul>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

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

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

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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Маркировка</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Проверочные установки</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3796.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью при простой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

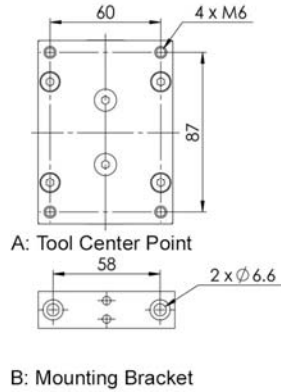
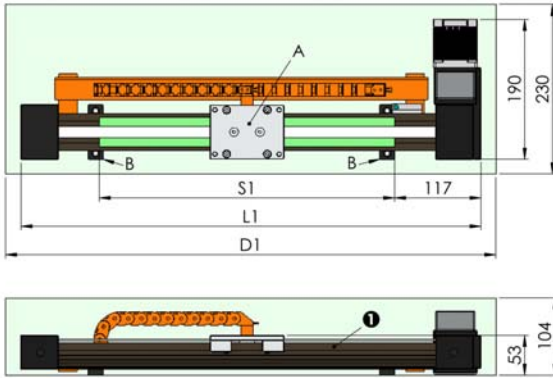
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

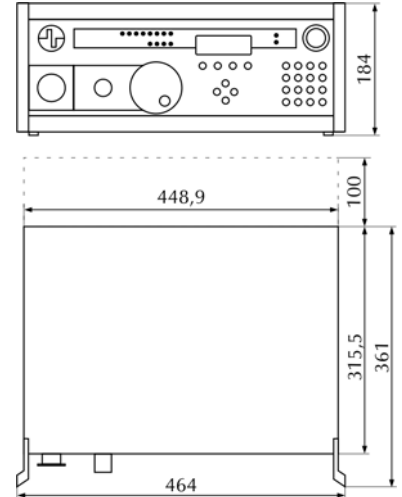
Кинематика	Управление
------------	------------



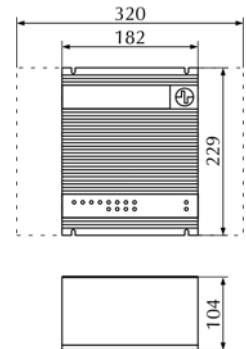
G 4085.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

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

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



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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3635.3

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

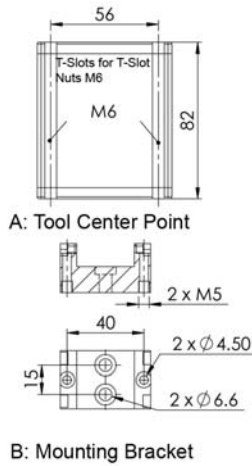
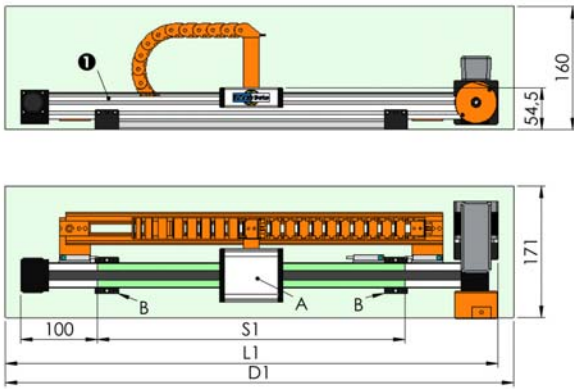
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 200 N F <sub>J</sub> = 90 N F <sub>K</sub> = 90 N	M <sub>I</sub> = 10 Nm M <sub>J</sub> = 13 Nm M <sub>K</sub> = 14 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

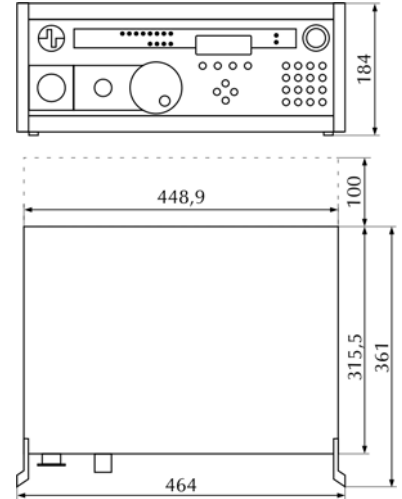
Размеры

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

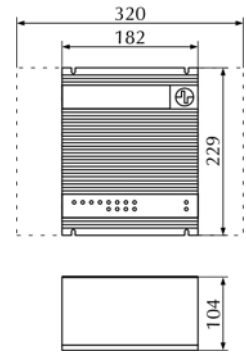


Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Микропозиционирование объектов</li> <li>Проверка электронных узлов</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Сборочные автоматы с высокой тактовой частотой</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из азростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+ - 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте<sup>2</sup>. Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

<b>Кинематика</b>	<b>Ось 1</b>	
<b>Направляющие</b>	Статор линейного двигателя	
<b>Тип привода</b>	Прямой привод	
<b>Двигатель</b>	2-фазный линейный серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>3</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>3</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

Кинематика	Управление
<p>G 4194.3 © Systec</p>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

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

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

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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Обработка изображений</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

Illustration displays optional equipment.  
© Systec G 3748.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с малой скоростью при простой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 17 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,12 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Tool Center Point                  B: Mounting Bracket</p>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)</p>

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

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

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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3654.2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

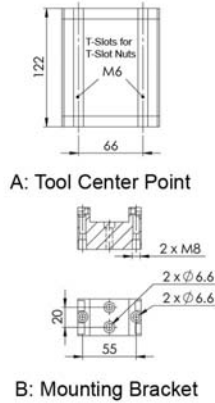
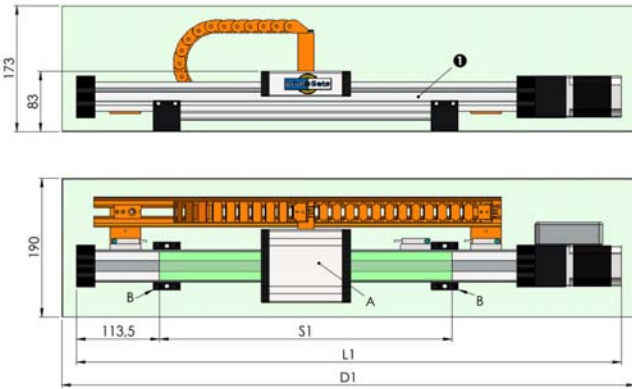
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

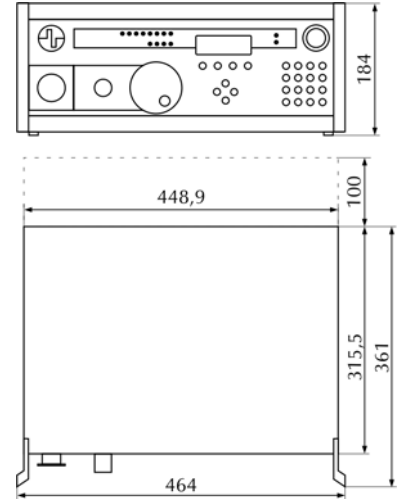
Кинематика	Управление
------------	------------



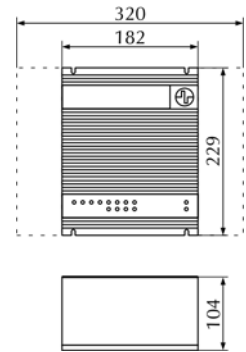
G 4345.1 © Systec

**Legend:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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



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

**Описание**

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

Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3602 2

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

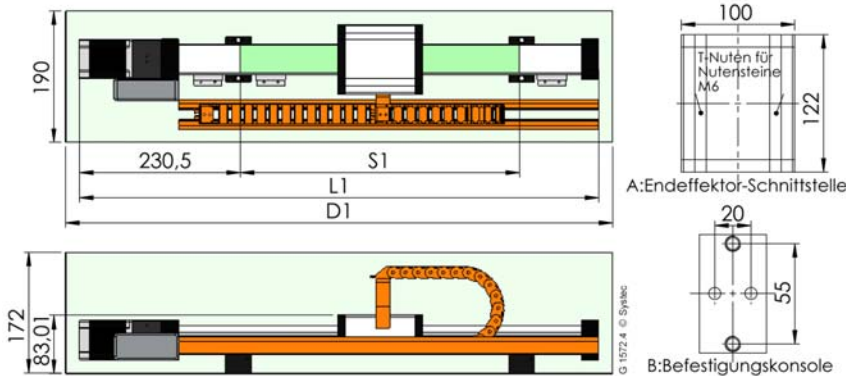
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

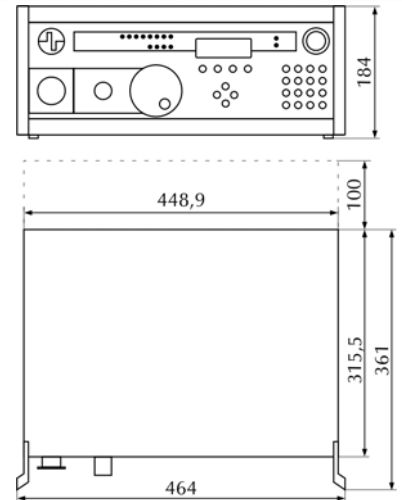
Нагрузка/Сила	5 kg/ 315 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации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

Размеры

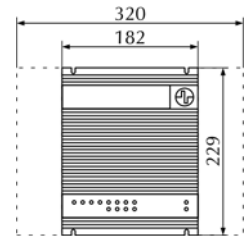
Кинематика	Управление
------------	------------



Legende:  
 Option  
 S Verfahrenweg  
 D Driveset - Raum  
 L Länge



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Обработка изображений</li> <li>Сборочная техника</li> <li>Маркировка</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

Illustration displays optional equipment.  
© Systec G 3810.2

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при простой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	<b>Ось 1</b>	
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель, порядка 60 Вт	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>		

**Устройство управления**

<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

Технические данные

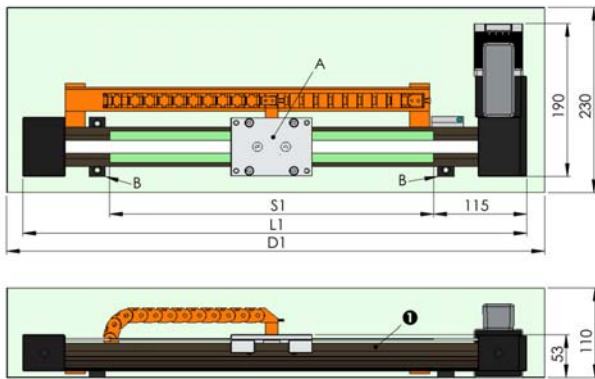
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

Кинематика

Управление



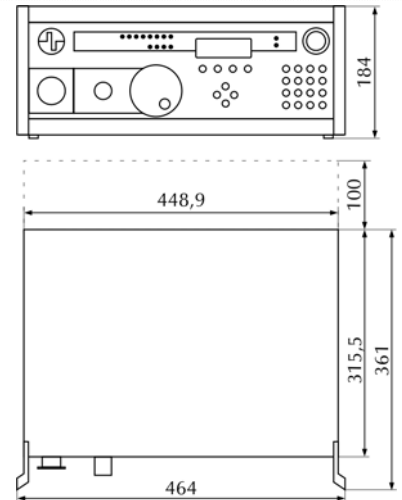
A: Tool Center Point

B: Mounting Bracket

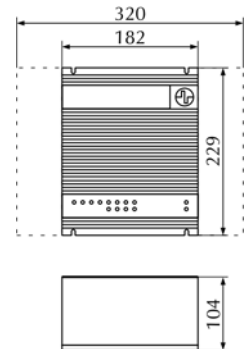
G 4092.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3601.1

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

Кинематика	Управление
<p>                     A: Endeffektor-Schnittstelle                      B: Befestigungskonsolle                 </p> <p>                     T-Nuten für Nutensteine M6                      100                      122                      20                      50                 </p> <p>                     235                      178                      251,5                      181,5                      83                      178                      S1                      L1                      D1                 </p> <p>                     1973.2 © Syntec                 </p>	<p>                     184                      448,9                      100                      315,5                      361                      464                      320                      182                      229                      104                 </p> <p>                     comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый                 </p> <p>                     есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)                 </p>
<p>                     Legende:  </p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Option</li> <li>S Verfahrensweg</li> <li>D DriveSet - Raum</li> <li>L Länge</li> </ul>	

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

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

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

**Описание**

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

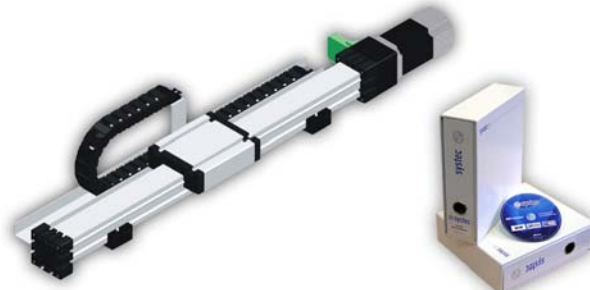


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3632.1

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

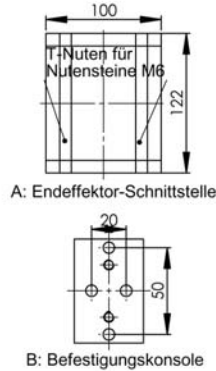
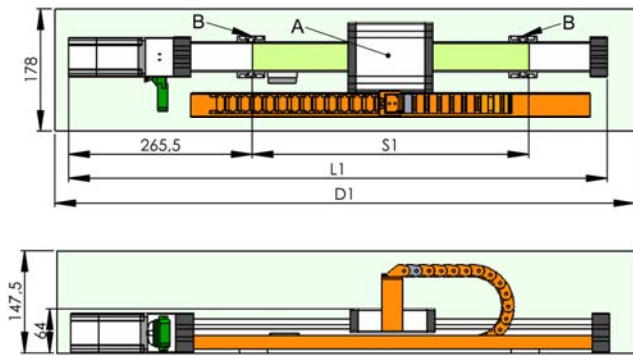
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

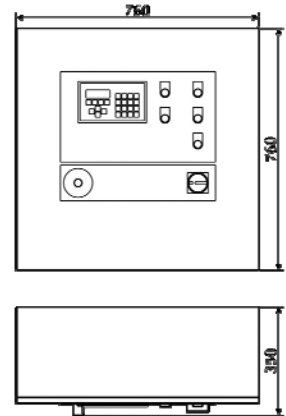
Размеры

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

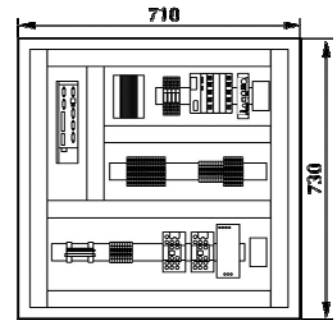


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Сборочная техника</li> <li>Контрольные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Проверочные установки</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 4049.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью при простой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>3</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Сборочная техника</li> <li>Контрольные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Проверочные установки</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>

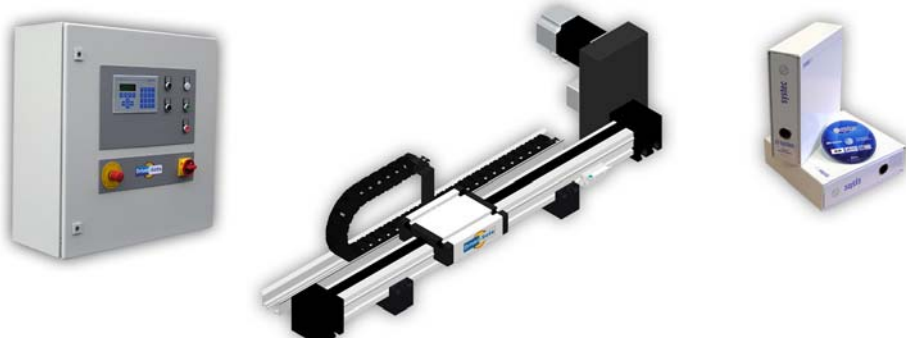


Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Микропозиционирование объектов</li> <li>Проверка электронных узлов</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Сборочные автоматы с высокой тактовой частотой</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

1-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из азростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+ - 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте<sup>2</sup>. Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

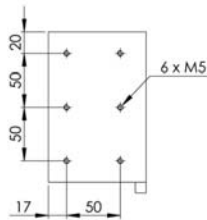
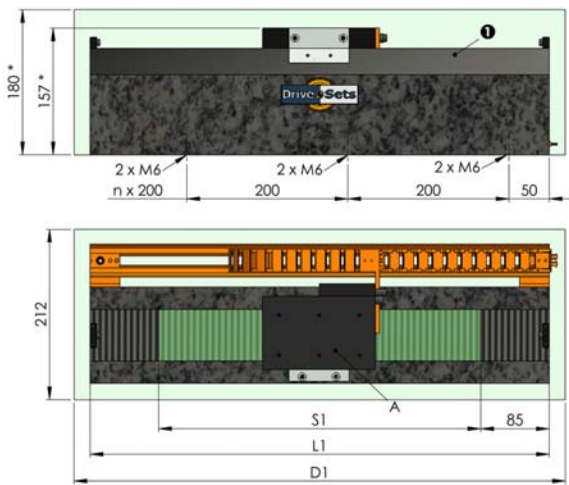
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

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



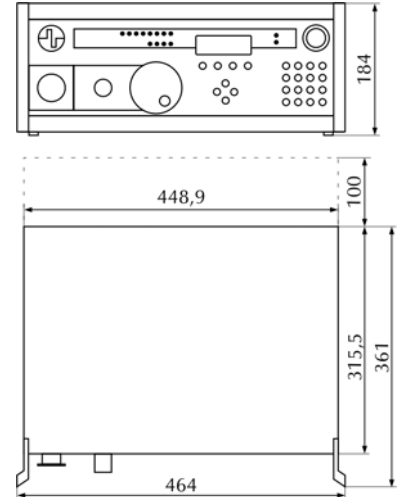
\* 50mm longer, if L1 > 1m

A: forcer linear motor

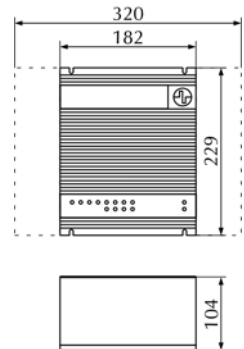
G 4201.1 © Syntec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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

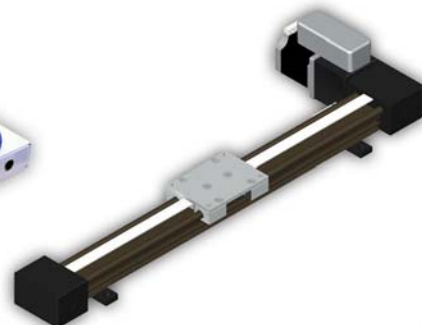


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 4056.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью при простой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>G 4058.1 © Systec</p> <p>Legend:   Option   S Stroke   D DriveSet - Space   L Length</p>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

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

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



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

**Описание**


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

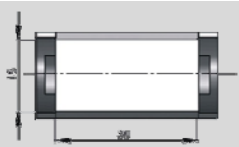
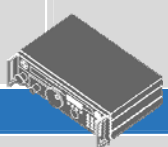
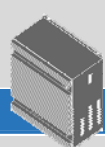

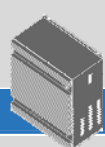


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3610.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

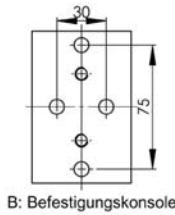
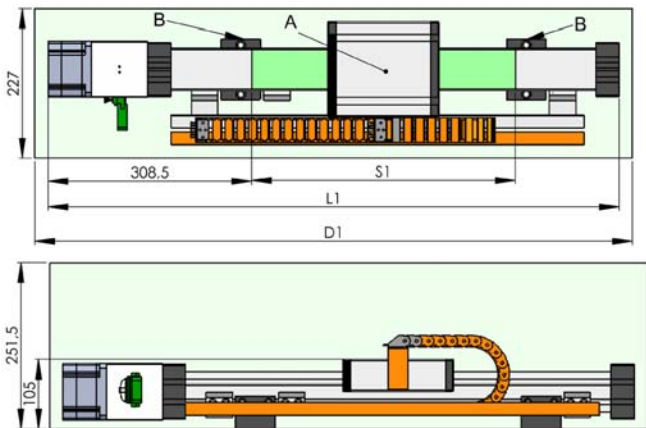
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 170 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(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	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

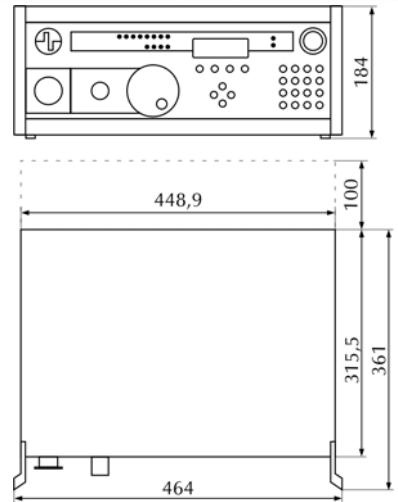
Кинематика	Управление
------------	------------



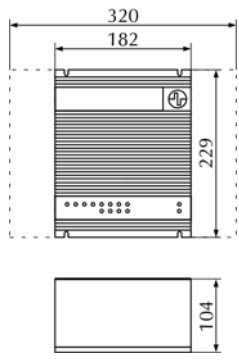
G 1517 2 © Systec

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3630.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

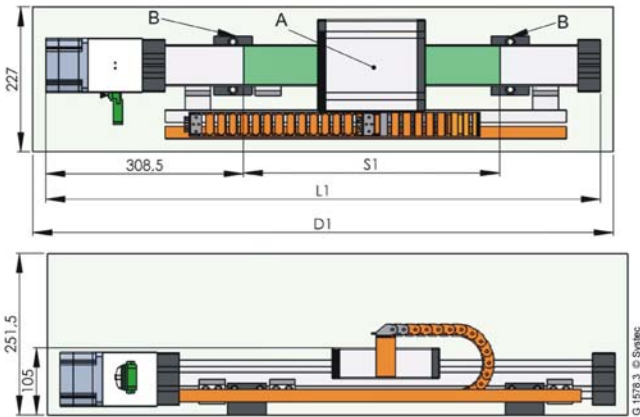
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

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

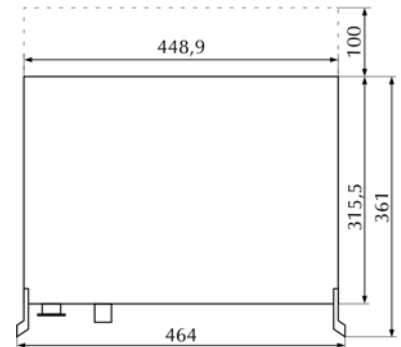
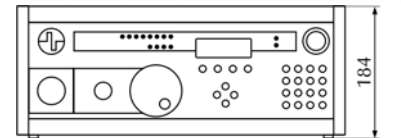


A: Endeffektor-Schnittstelle

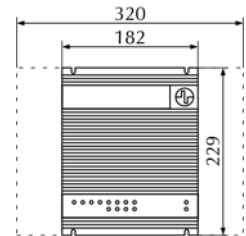
B: Befestigungskonsole

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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

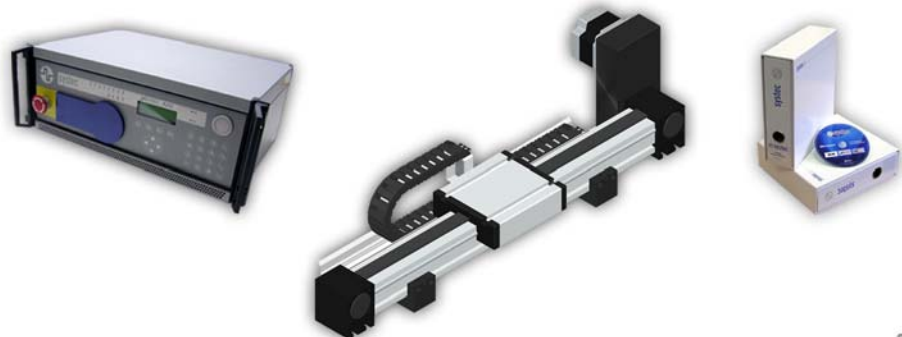


Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

Технические данные

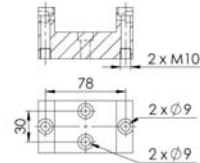
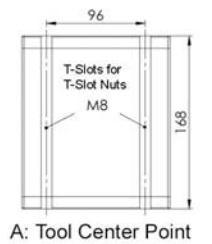
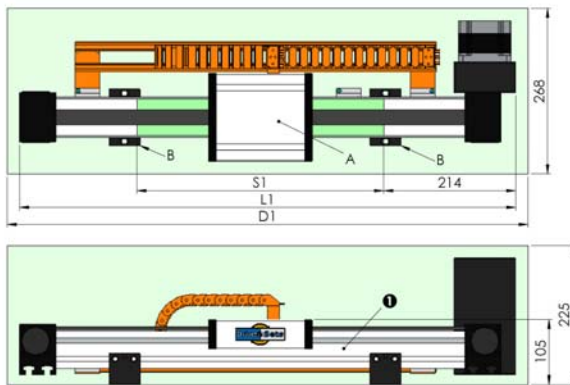
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

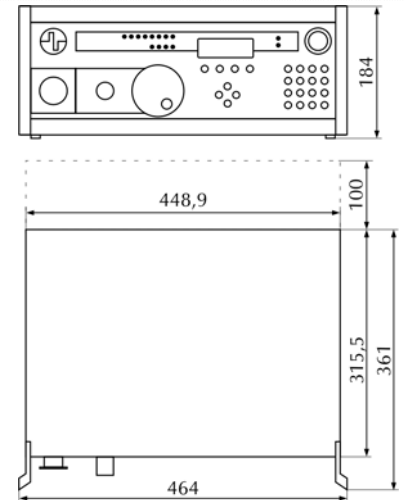
Кинематика

Управление

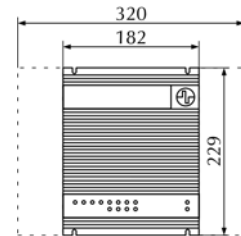


Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Измерительная техника</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )			
	 вертикально (V <sup>1,2</sup> )			

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

Кинематика	Управление
<p>Dimensions: 165, 105, 235, 195, S1, L1, 122,5, D1.</p> <p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>Legend:                  ● Option                  ■ S Stroke                  ■ D DriveSet - Space                  L Length</p> <p>G-4347.1 © Systec</p>	<p>Dimensions: 760, 760, 380, 710, 730, 230.</p> <p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

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

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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )

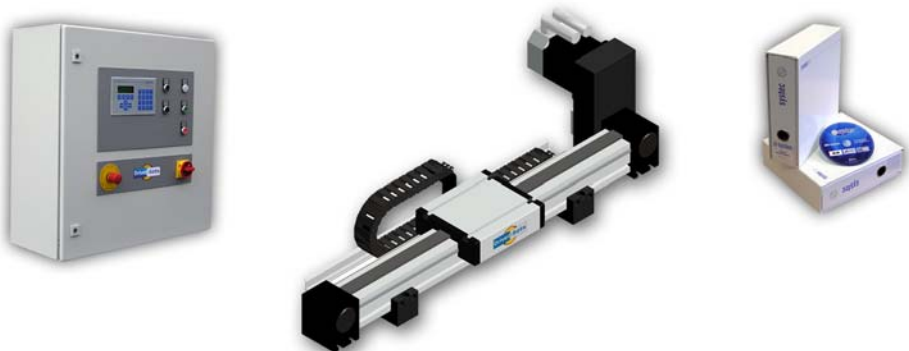


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3621.3

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов со сверхвысокой скоростью при простой точности Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Микропозиционирование объектов</li> <li>Проверка электронных узлов</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Сборочные автоматы с высокой тактовой частотой</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3604 4

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэроэстатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+ - 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте<sup>2</sup>. Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

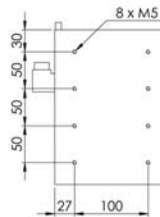
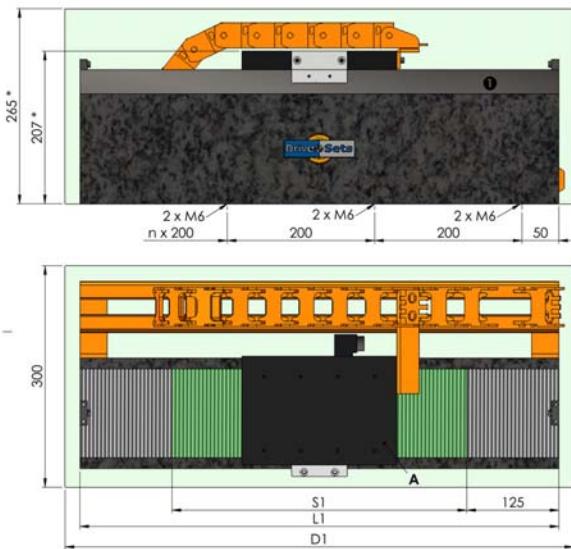
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

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



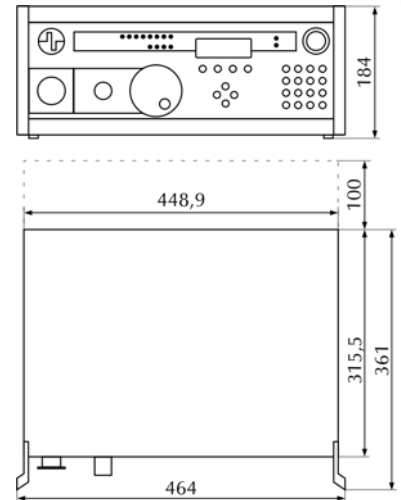
A: Tool Center Point

\* 50mm longer, if L1 > 1m

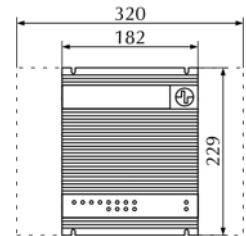
G.4181.2 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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

Illustration displays optional equipment  
© Systec G 4301.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов со сверхвысокой скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, высокоточный планетарный механизм и контролирующей позиции серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль с размещёнными внутри рельсовой направляющей и зубчатым ремнём; направляющие салазки опираются на 2 подвижных блока	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 224 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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



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

**Описание**

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

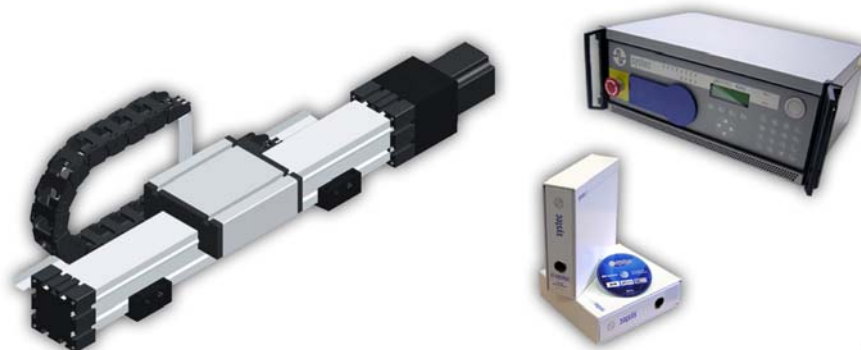


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3599.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

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

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

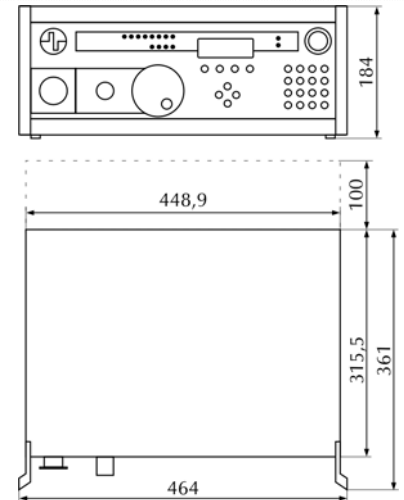
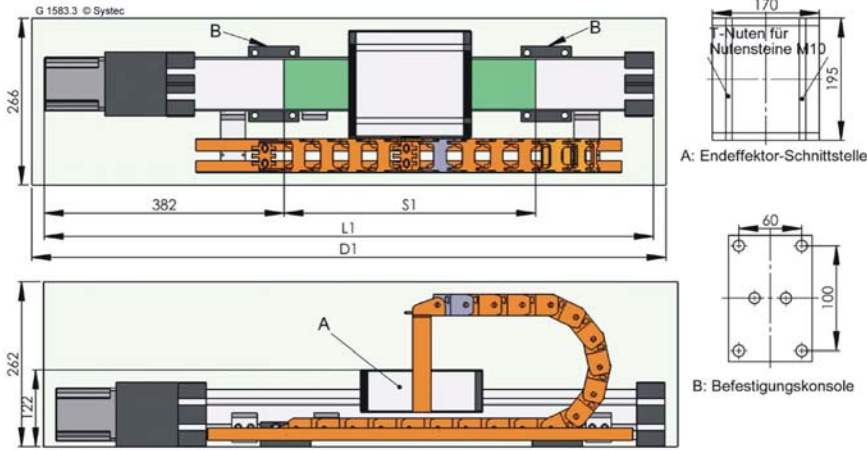
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

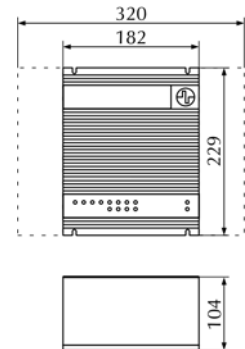
Нагрузка/Сила	40 kg/ 1030 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,12 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип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

Размеры

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Legende:

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

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

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



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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment.

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 25x25 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, порядка 200 Вт, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup> ; контроль шага двигателей <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>4</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>3</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

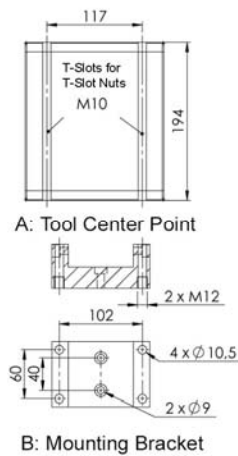
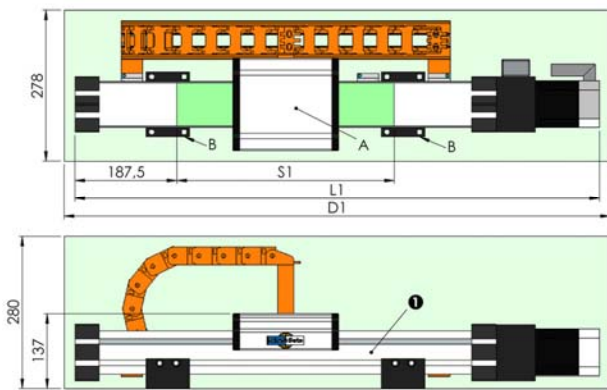
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

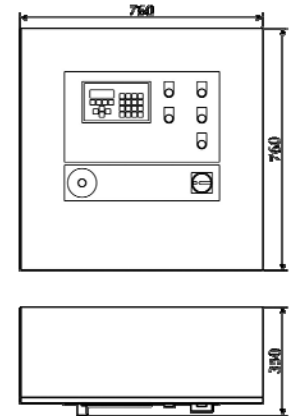
Кинематика	Управление
------------	------------



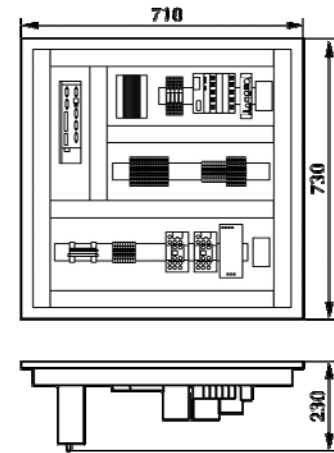
G-4133.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3644 2

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через трапецидальную резьбу и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

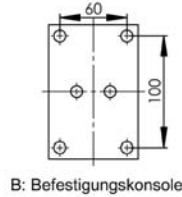
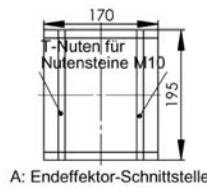
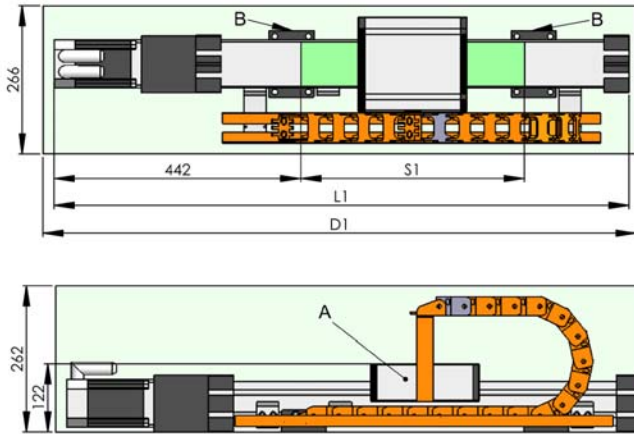
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

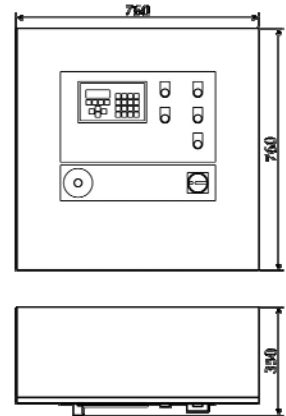
Размеры

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

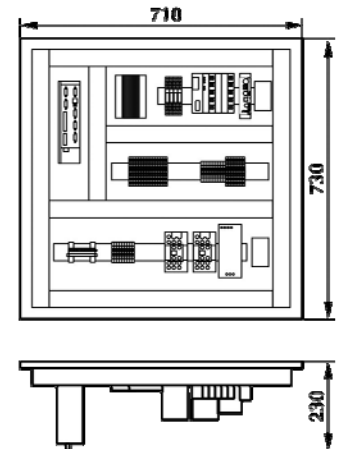


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (I <sup>2</sup> )	

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

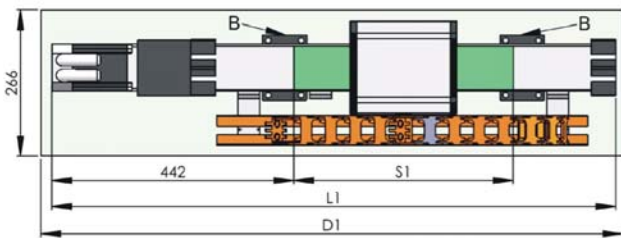
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

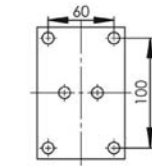
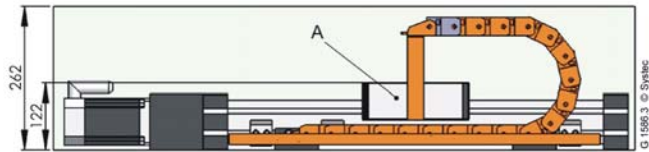
Нагрузка/Сила	40 kg/ 1100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ①	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,35 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>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

Размеры

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



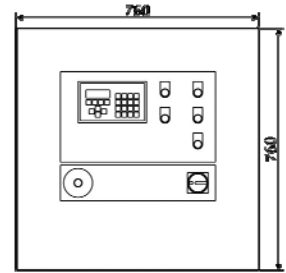
A: Endeffektor-Schnittstelle



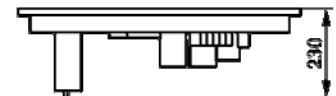
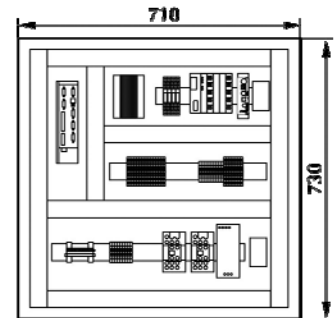
B: Befestigungskonsole

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

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

**Описание**

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

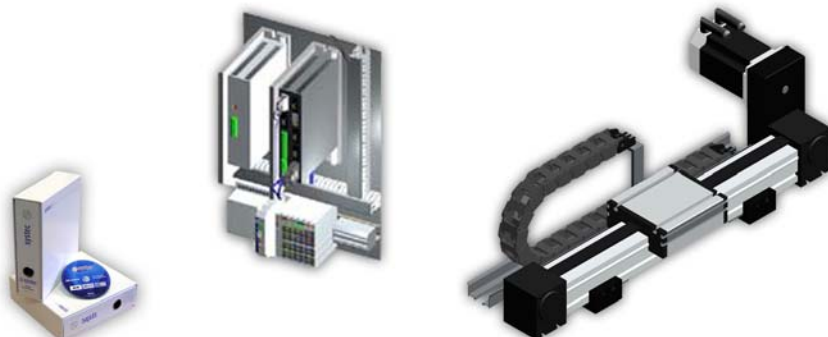


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3657.1

1-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с высокой скоростью  
 Кинематика(Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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





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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment

© Systec  
G 4409.1

1-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов со сверхвысокой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейного модуля) состоит из линейного узла с приводом через зубчатый ремень, высокоточный планетарный механизм и контролирующей позиции серводвигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты.

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль с размещёнными внутри 2-я рельсовыми направляющими и зубчатым ремнём; направляющие салазки опираются на 4 подвижных блока	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 224 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	1-осевое устройство управления, Дискретное перемещение; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

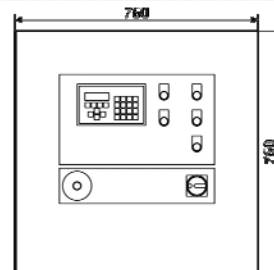
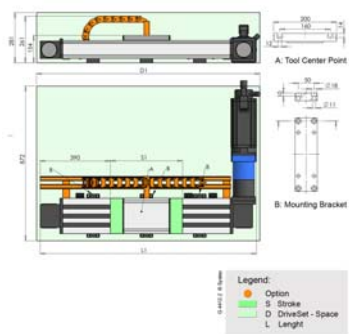
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

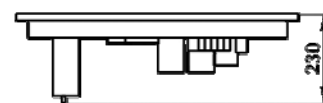
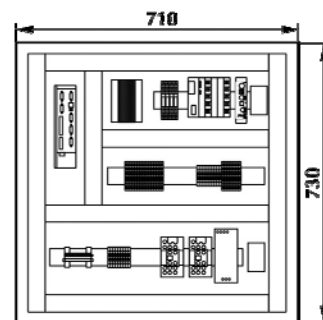
Нагрузка/Сила	40 kg/ 1000 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 2236 \text{ N}$ $F_K = 5278 \text{ N}$	$M_I = 282 \text{ Nm}$ $M_J = 283 \text{ Nm}$ $M_K = 300 \text{ Nm}$	
Скорость	5 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	50 m/s <sup>2</sup>	Тип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

Размеры

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

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

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Расфасовка в коробки</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Сварочные автоматы</li> <li>Упаковочная техника</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

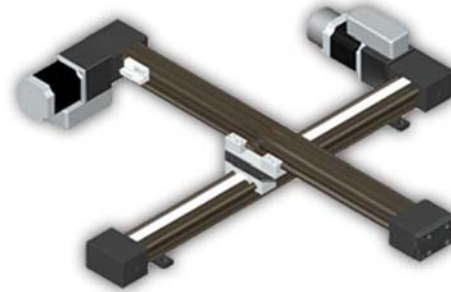


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3764.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также тракторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

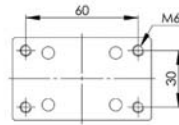
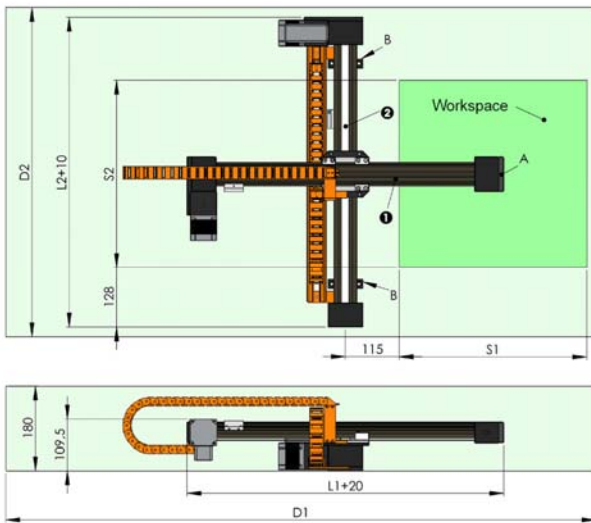
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

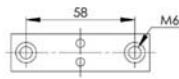
Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1</b>	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 300\text{ N}$ $F_K = 300\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s <sup>2</sup>				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

Размеры

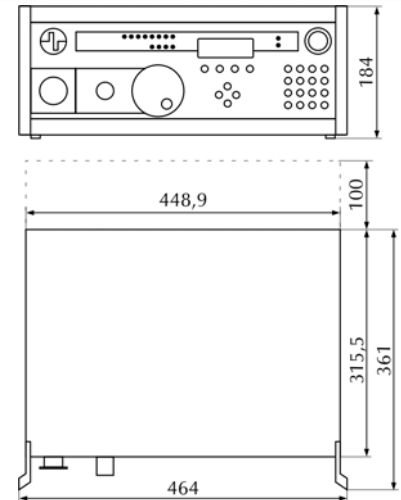
Кинематика	Управление
------------	------------



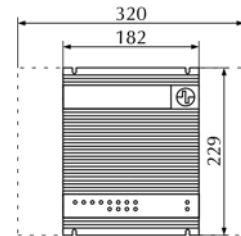
A: Tool Center Point



B: Mounting Bracket



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Legend:

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

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	394	694	2,4	160	384	424	2,8				
1	250	484	874	2,6	250	474	514	3,0				
2	320	554	1014	2,7	320	544	584	3,1				
3	400	634	1174	2,8	400	624	664	3,2				
4	-	-	-	-	500	724	764	3,3				
5	-	-	-	-	630	854	894	3,5				
6	-	-	-	-	800	1024	1064	3,7				
7	-	-	-	-	1000	1224	1264	4,0				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	400	634	1174	2,8	1000	1224	1264	4,0				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Упаковочная техника</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>

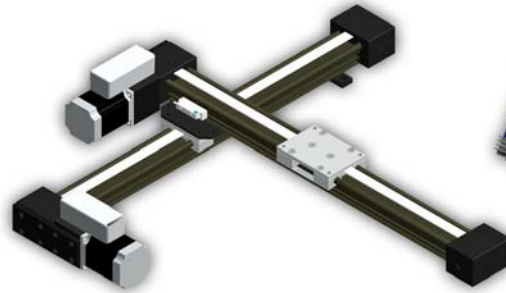


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3759.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

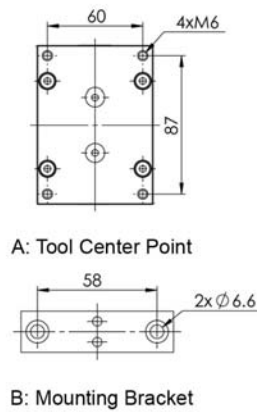
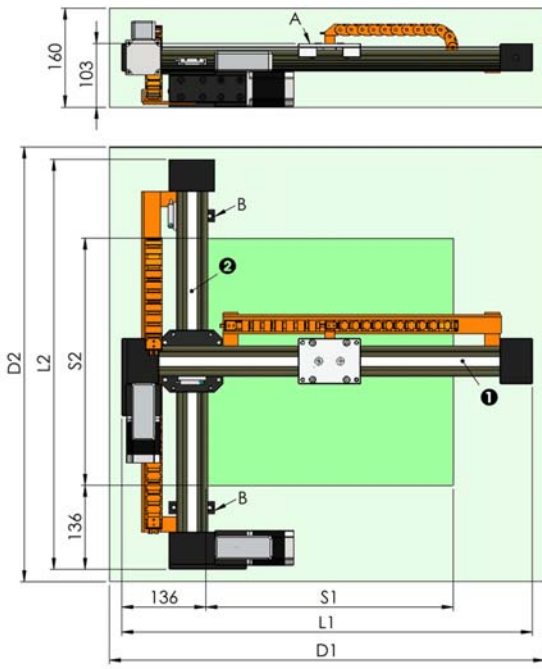
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 300 N F <sub>J</sub> = 300 N F <sub>K</sub> = 300 N	M <sub>I</sub> = 96 Nm M <sub>J</sub> = 170 Nm M <sub>K</sub> = 170 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s <sup>2</sup>				
Тип эксплуатации		S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)			

Размеры

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

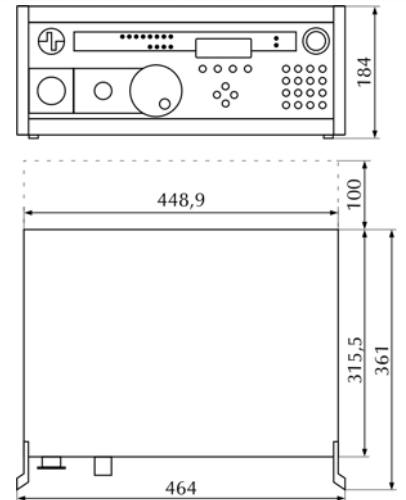


A: Tool Center Point

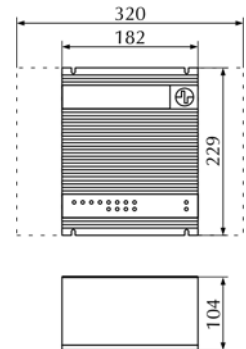
B: Mounting Bracket

Legend:  
 Option  
 S Stroke  
 D DriveSet - Space  
 L Length

G 4335.2 © Systec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	384	424	2,9	160	382	422	3,3				
1	250	474	514	3,0	250	472	512	3,4				
2	320	544	584	3,1	320	542	582	3,5				
3	400	624	664	3,2	400	622	662	3,6				
4	-	-	-	-	500	722	762	3,7				
5	-	-	-	-	630	852	892	3,9				
6	-	-	-	-	800	1022	1062	4,2				
7	-	-	-	-	1000	1222	1262	4,4				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	400	624	664	3,2	1000	1222	1262	4,4				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Обработка изображений</li> <li>Манипуляции</li> <li>Маркировка</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

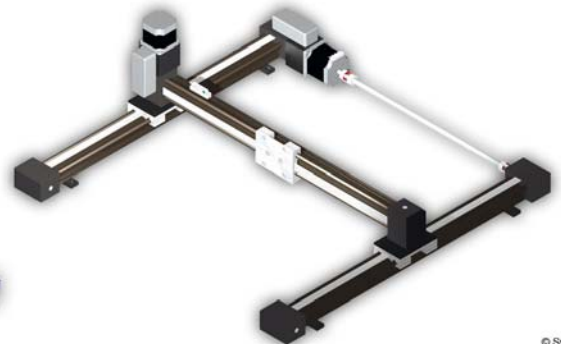


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3826.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> 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	
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>3</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

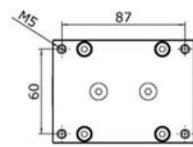
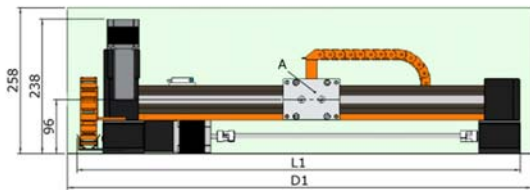
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

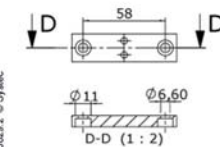
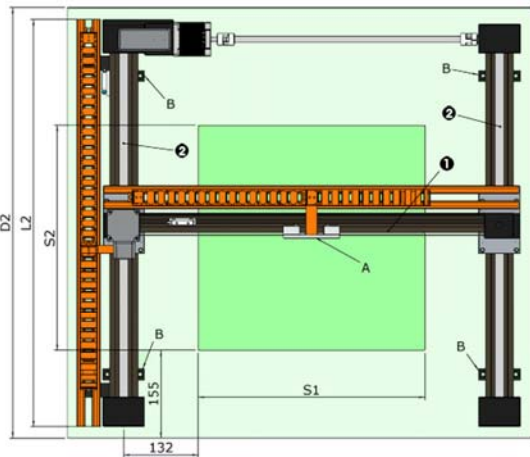
Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 90\text{ N}$ $F_K = 90\text{ N}$	$M_I = 12\text{ Nm}$ $M_J = 12\text{ Nm}$ $M_K = 15\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



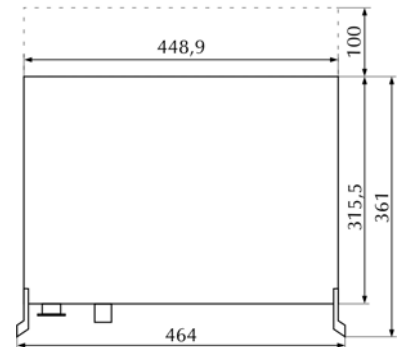
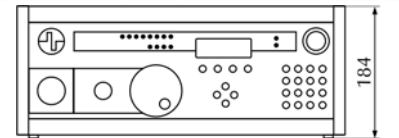
A: Endeffektor-Schnittstelle



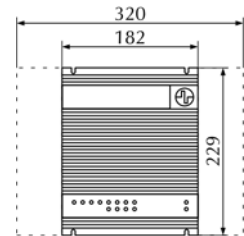
B: Befestigungskonsole

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	423	463	2,9	160	383	423	4,4				
1	250	513	553	3,0	250	473	513	4,6				
2	320	583	623	3,1	320	543	583	4,8				
3	400	663	703	3,2	400	623	663	5,1				
4	500	763	803	3,3	500	723	763	5,3				
5	630	893	933	3,5	630	853	893	5,7				
6	800	1063	1103	3,8	800	1023	1063	6,2				
7	1000	1263	1303	4,0	1000	1223	1263	6,7				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	1000	1263	1303	4,0	1000	1223	1263	6,7				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Дозирующие устройства</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

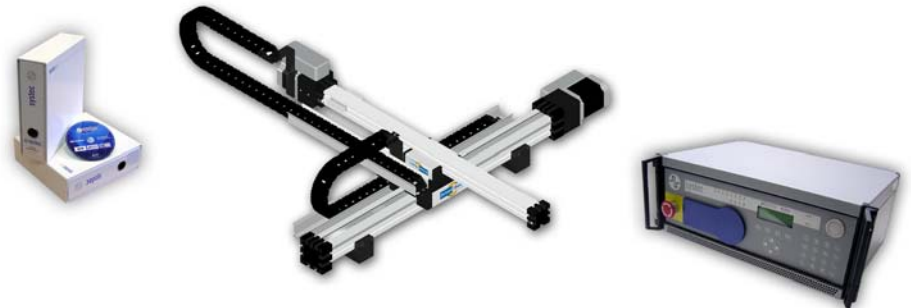


Illustration displays optional equipment.

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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 (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	0,08 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p><b>A: Tool Center Point</b></p> <p><b>B: Mounting Bracket</b></p> <p>Legend:   Option   S Stroke   D DriveSet - Space   L Length</p> <p>© 1987.3 © Systec</p>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	420	620	2,5	160	505	545	4,2				
1	250	510	800	2,7	250	595	635	4,5				
2	320	580	940	2,8	320	665	705	4,8				
3	400	660	1100	2,9	400	745	785	5,1				
4	-	-	-	-	500	845	885	5,5				
5	-	-	-	-	630	975	1015	5,9				
6	-	-	-	-	800	1145	1185	6,6				
7	-	-	-	-	1000	1345	1385	7,3				
8	-	-	-	-	1250	1595	1635	8,2				
9	-	-	-	-	1500	1845	1885	9,2				
Max.	400	660	1100	2,9	1500	1845	1885	9,2				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Дозирующие устройства</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.  
© Systec G 3598.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> 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	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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 M202B**  
 ESLN (K)



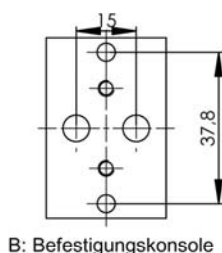
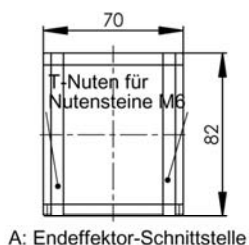
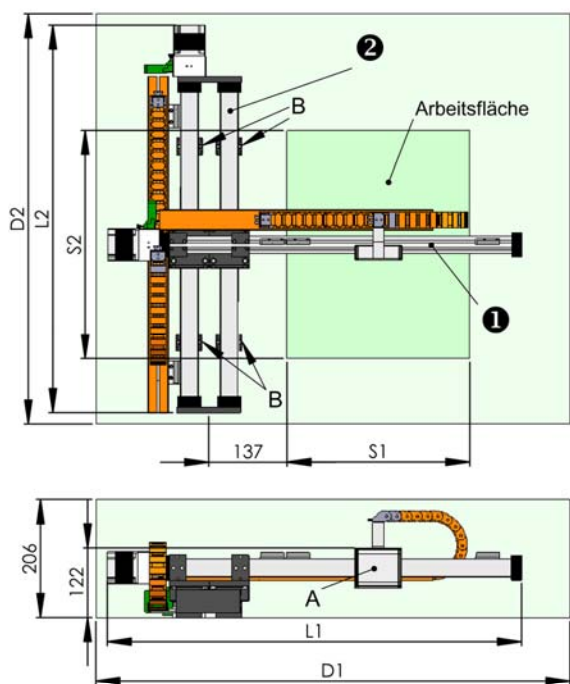
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	F <sub>I</sub> = 750 N F <sub>J</sub> = 90 N F <sub>K</sub> = 90 N	M <sub>I</sub> = 12 Nm M <sub>J</sub> = 12 Nm M <sub>K</sub> = 15 Nm	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

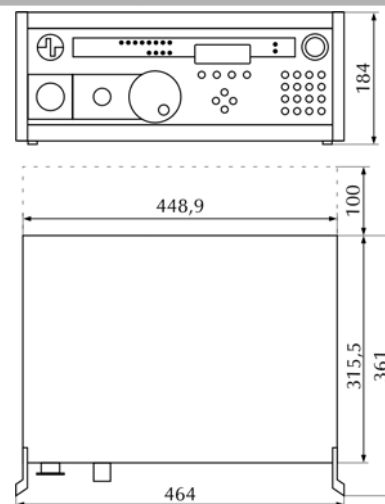
Размеры

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

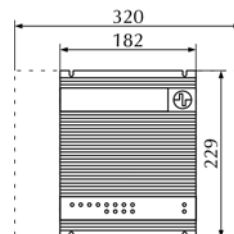


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	565	605	2,4	160	440	480	3,0				
1	250	655	695	2,6	250	530	570	3,2				
2	320	725	765	2,7	320	600	640	3,4				
3	-	-	-	-	400	680	720	3,6				
4	-	-	-	-	500	780	820	3,9				
5	-	-	-	-	630	910	950	4,3				
6	-	-	-	-	800	1080	1120	4,7				
7	-	-	-	-	1000	1280	1320	5,3				
8	-	-	-	-	1250	1530	1570	6,0				
9	-	-	-	-	1500	1780	1820	6,7				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Дозирующие устройства</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3640.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

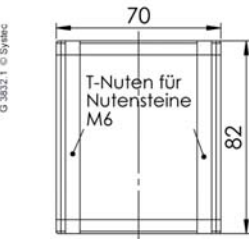
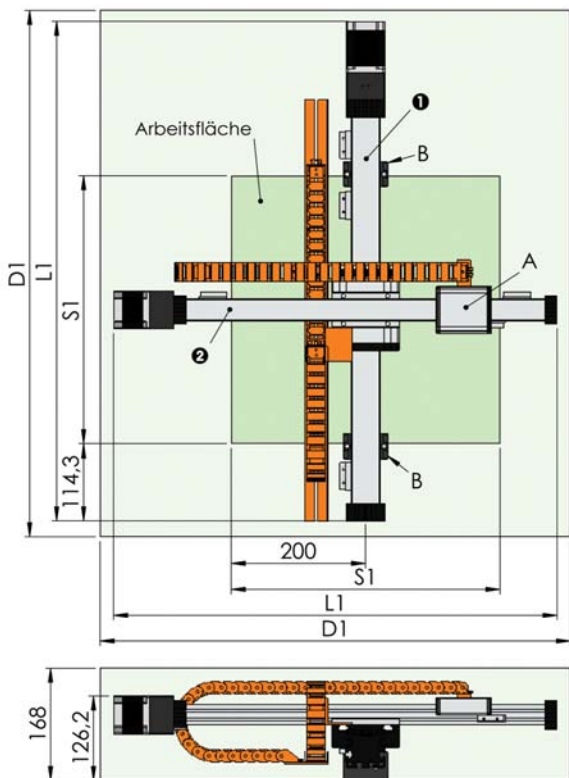
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

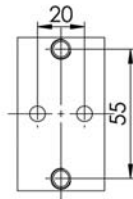
Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1</b>	$F_I = 750\text{ N}$ $F_J = 90\text{ N}$ $F_K = 90\text{ N}$	$M_I = 12\text{ Nm}$ $M_J = 12\text{ Nm}$ $M_K = 15\text{ Nm}$	
Скорость	0,08 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>				
		<b>Тип эксплуатации</b>	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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

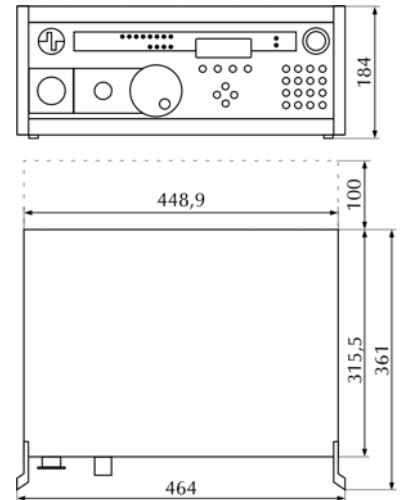


A: Endeffektor-Schnittstelle

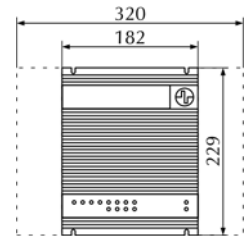


B: Befestigungskonsolle

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	420	460	2,2	160	525	565	4,5				
1	250	510	550	2,3	250	615	655	4,8				
2	320	580	620	2,5	320	685	725	5,1				
3	400	660	700	2,6	400	765	805	5,4				
4	500	760	800	2,7	500	865	905	5,8				
5	-	-	-	-	630	995	1035	6,3				
6	-	-	-	-	800	1165	1205	6,9				
7	-	-	-	-	1000	1365	1405	7,6				
8	-	-	-	-	1250	1615	1655	8,5				
9	-	-	-	-	1500	1865	1905	9,5				
Max.	500	760	800	2,7	1500	1865	1905	9,5				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

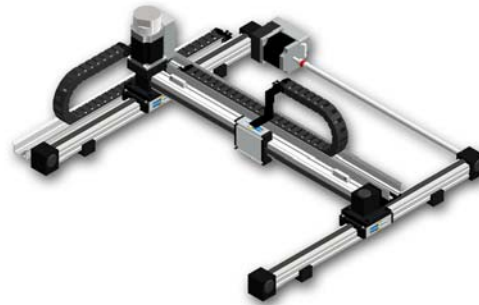


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3605.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликками	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликками
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	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 M203**  
 ESLN (P)



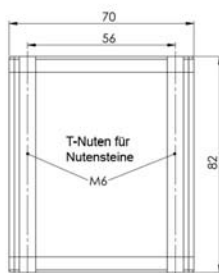
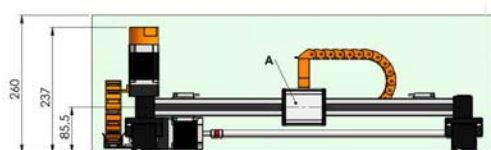
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

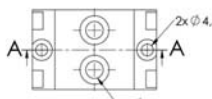
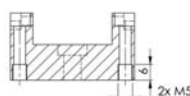
Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 750 N F <sub>J</sub> = 90 N F <sub>K</sub> = 90 N	M <sub>I</sub> = 12 Nm M <sub>J</sub> = 12 Nm M <sub>K</sub> = 15 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика Управление



A: Endeffektor-Schnittstelle

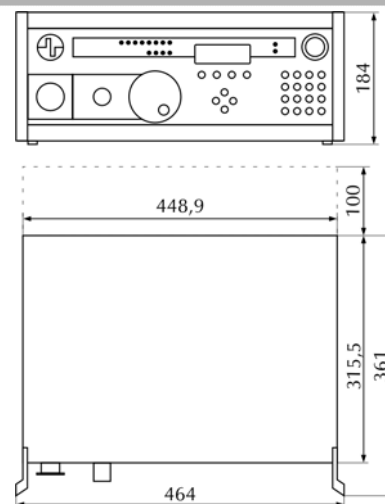


B: Befestigungskonsole

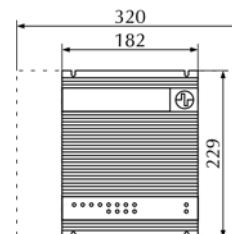
Legende:

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

© 1800, 4 © Systec



комфорт-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	477	517	2,3	160	422	462	3,7				
1	250	567	607	2,5	250	512	552	3,9				
2	320	637	677	2,5	320	582	622	4,1				
3	400	717	757	2,6	400	662	702	4,3				
4	500	817	857	2,8	500	762	802	4,6				
5	630	947	987	2,9	630	892	932	4,9				
6	800	1117	1157	3,2	800	1062	1102	5,4				
7	1000	1317	1357	3,4	1000	1262	1302	5,9				
8	-	-	-	-	1250	1512	1552	6,5				
9	-	-	-	-	1500	1762	1802	7,2				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Дозирующие устройства</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3627.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С <sup>3</sup> ) 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 <sup>4</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (С <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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/ 90 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	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p><b>Legend:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Option</li> <li>S Stroke</li> <li>D DriveSet - Space</li> <li>L Length</li> </ul>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	420	620	2,2	160	525	565	4,2				
1	250	510	800	2,4	250	615	655	4,5				
2	320	580	940	2,5	320	685	725	4,8				
3	400	660	1100	2,6	400	765	805	5,1				
4	-	-	-	-	500	865	905	5,4				
5	-	-	-	-	630	995	1035	5,9				
6	-	-	-	-	800	1165	1205	6,5				
7	-	-	-	-	1000	1365	1405	7,3				
8	-	-	-	-	1250	1615	1655	8,2				
9	-	-	-	-	1500	1865	1905	9,1				
Max.	400	660	1100	2,6	1500	1865	1905	9,1				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Дозирующие устройства</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3649 2

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

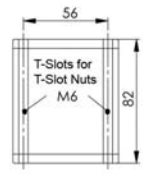
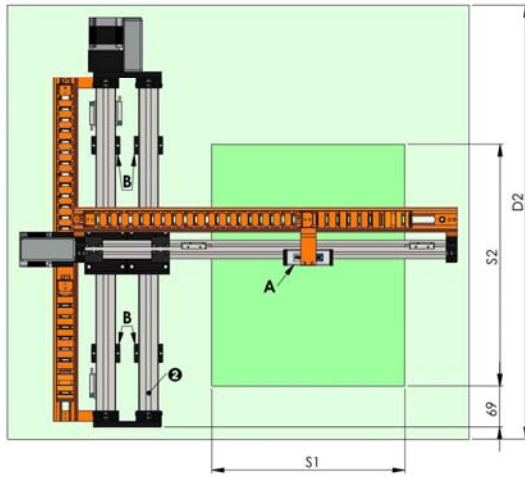
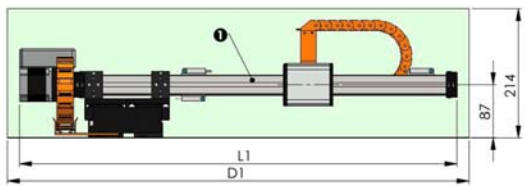
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

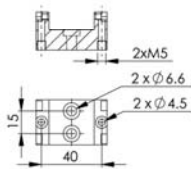
Нагрузка/Сила	1 kg/ 90 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1</b>	$F_I = 750\text{ N}$ $F_J = 90\text{ N}$ $F_K = 90\text{ N}$	$M_I = 12\text{ Nm}$ $M_J = 12\text{ Nm}$ $M_K = 15\text{ Nm}$	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	<b>Тип эксплуатации</b>	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



A: Tool Center Point

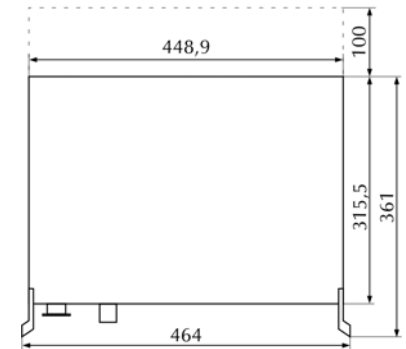
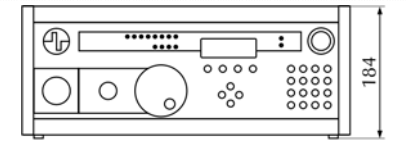


B: Mounting Bracket

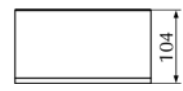
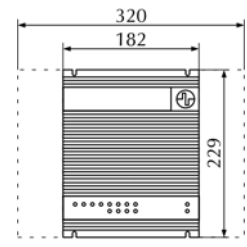
**Legend:**

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

G-4511.1 © Systec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	565	605	2,4	160	440	480	2,9				
1	250	655	695	2,6	250	530	570	3,2				
2	320	725	765	2,7	320	600	640	3,4				
3	-	-	-	-	400	680	720	3,6				
4	-	-	-	-	500	780	820	3,9				
5	-	-	-	-	630	910	950	4,3				
6	-	-	-	-	800	1080	1120	4,7				
7	-	-	-	-	1000	1280	1320	5,3				
8	-	-	-	-	1250	1530	1570	6,0				
9	-	-	-	-	1500	1780	1820	6,7				
Max.	320	725	765	2,7	1500	1780	1820	6,7				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Обрабатывающая техника</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>
	<p>вертикально (V2<sup>2</sup>)</p>

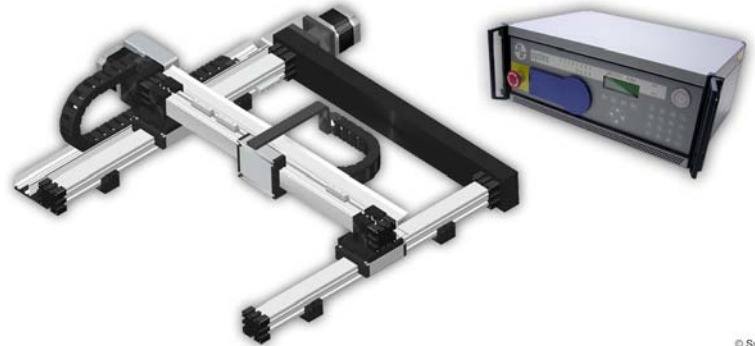


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3611.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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 (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

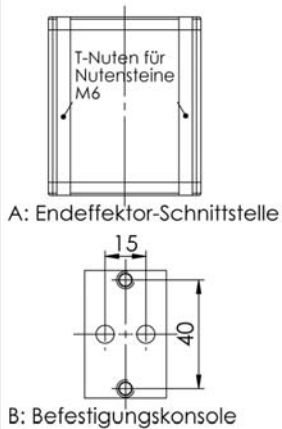
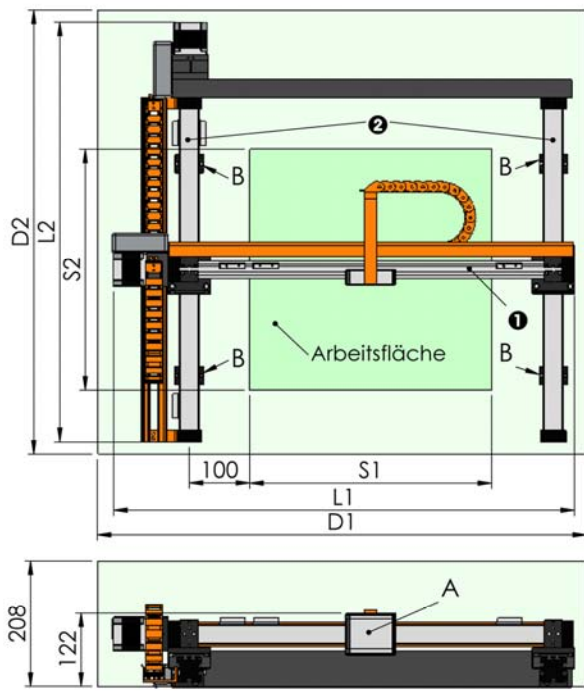
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

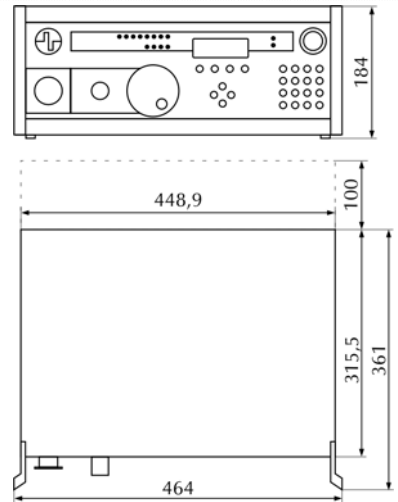
Нагрузка/Сила	1 kg/ 90 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	F <sub>I</sub> = 750 N F <sub>J</sub> = 90 N F <sub>K</sub> = 90 N	M <sub>I</sub> = 12 Nm M <sub>J</sub> = 12 Nm M <sub>K</sub> = 15 Nm	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

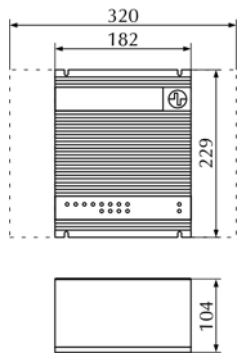
Кинематика	Управление
------------	------------



Legende:  
 Option  
 S Verfahrweg  
 D Driveset - Raum  
 L Länge



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	522	562	2,4	160	452	492	3,1				
1	250	612	652	2,5	250	542	582	3,4				
2	320	682	722	2,6	320	612	652	3,6				
3	400	762	802	2,7	400	692	732	3,9				
4	500	862	902	2,9	500	792	832	4,2				
5	630	992	1032	3,1	630	922	962	4,6				
6	800	1162	1202	3,4	800	1092	1132	5,1				
7	1000	1362	1402	3,7	1000	1292	1332	5,8				
8	-	-	-	-	1250	1542	1582	6,6				
9	-	-	-	-	1500	1792	1832	7,4				
Max.	1000	1362	1402	3,7	1500	1792	1832	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
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции и позиционирование</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Монтаж</li> <li>Подъемно-транспортные устройства</li> <li>Проверочные системы</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )

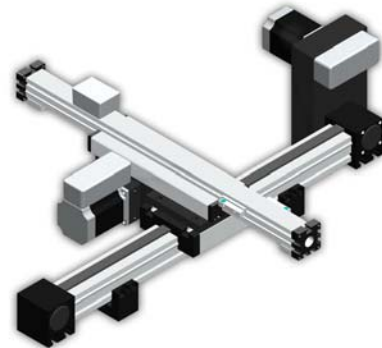
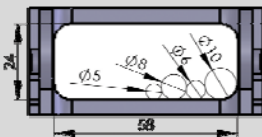
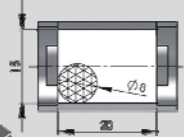
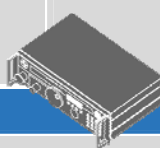
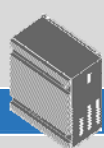


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3789.1

2-осевая система для горизонтального 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. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

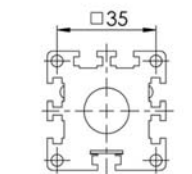
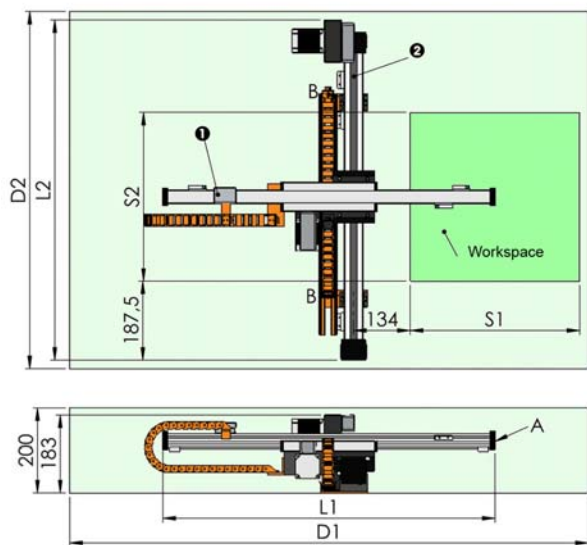
**Технические данные**

**Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки**

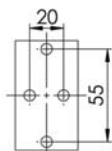
<b>Нагрузка/Сила</b>	1 kg/ 30 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1</b>	$F_I = 200 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 10 \text{ Nm}$ $M_J = 13 \text{ Nm}$ $M_K = 14 \text{ Nm}$	
<b>Скорость</b>	0,4 m/s				
<b>Класс точности</b>	0,4 mm				
<b>Ускорение</b>	2 m/s <sup>2</sup>	<b>Тип эксплуатации</b>	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

**Размеры**

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



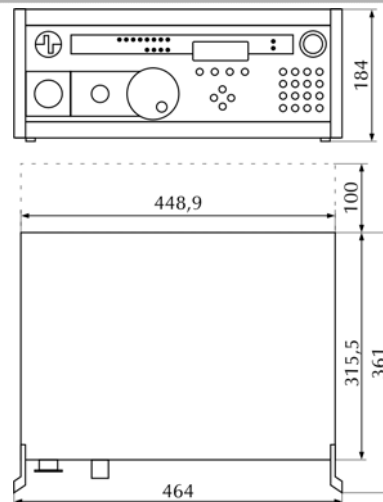
A: Tool Center Point



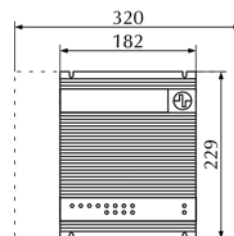
B: Mounting Bracket

G 4339.1 © Systec

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	520	720	2,8	160	487	527	3,5				
1	250	610	900	3,0	250	577	617	3,7				
2	320	680	1040	3,1	320	647	687	3,8				
3	400	760	1200	3,2	400	727	767	4,0				
4	500	860	1400	3,4	500	827	867	4,3				
5	-	-	-	-	630	957	997	4,6				
6	-	-	-	-	800	1127	1167	5,0				
7	-	-	-	-	1000	1327	1367	5,5				
8	-	-	-	-	1250	1577	1617	6,1				
9	-	-	-	-	1500	1827	1867	6,7				
Max.	500	860	1400	3,4	1500	1827	1867	6,7				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация производства</li> <li>Манипуляции</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>

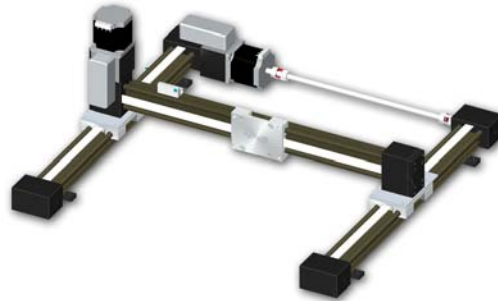


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3787.2

2-осевая система для горизонтального 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 (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>3</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

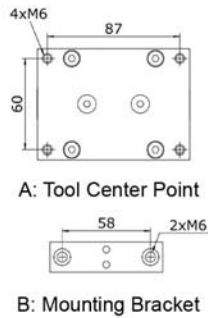
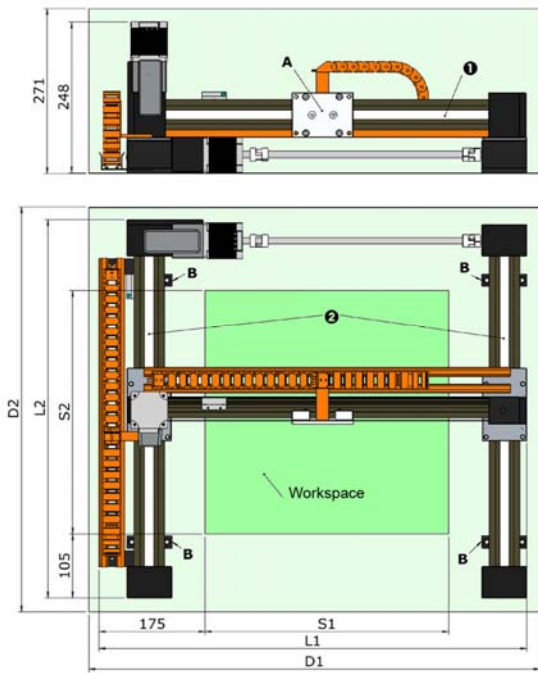
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

Размеры

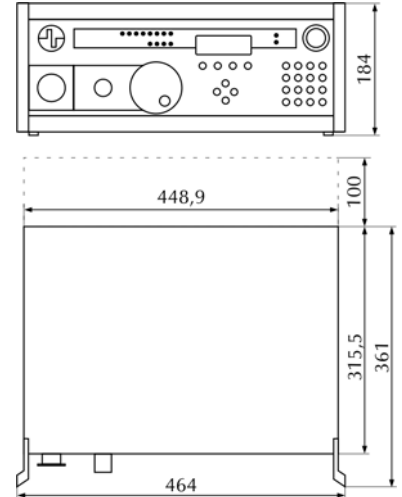
Кинематика	Управление
------------	------------



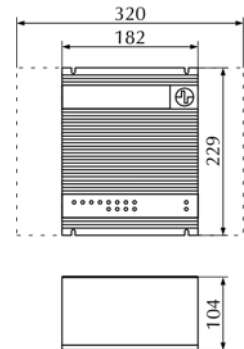
G 4338.1 © Systec

**Legend:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	464	504	2,0	160	384	424	2,3				
1	250	554	594	2,1	250	474	514	2,4				
2	320	624	664	2,2	320	544	584	2,5				
3	400	704	744	2,3	400	624	664	2,6				
4	500	804	844	2,4	500	724	764	2,7				
5	630	934	974	2,6	630	854	894	2,9				
6	800	1104	1144	2,9	800	1024	1064	3,2				
7	1000	1304	1344	3,1	1000	1224	1264	3,4				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	1000	1304	1344	3,1	1000	1224	1264	3,4				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции и позиционирование</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Монтаж</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> <li>Проверочные системы</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3636.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>3</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

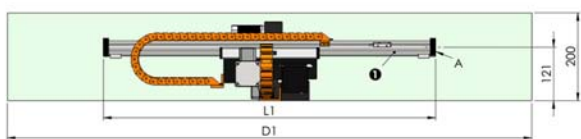
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

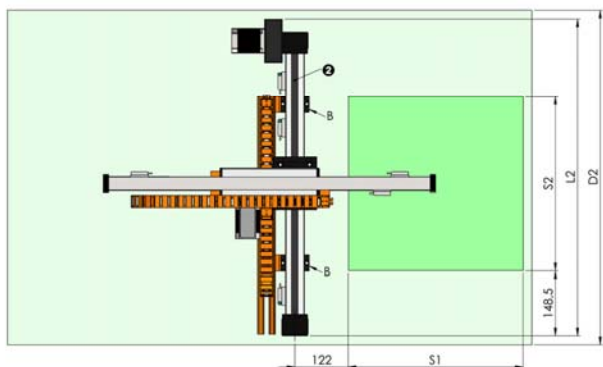
Нагрузка/Сила	1 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 260 N F <sub>J</sub> = 90 N F <sub>K</sub> = 90 N	M <sub>I</sub> = 10 Nm M <sub>J</sub> = 13 Nm M <sub>K</sub> = 14 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



A: Tool Center Point

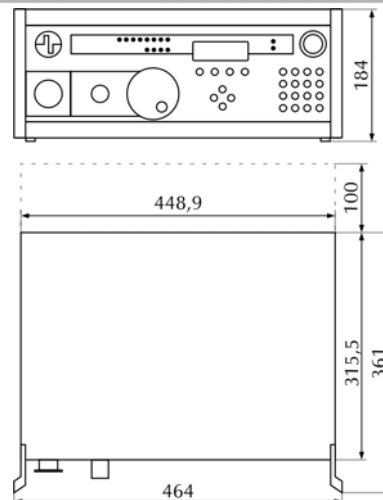


B: Mounting Bracket

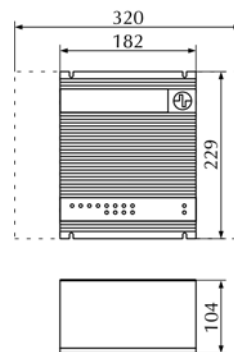
G 4204.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	520	720	3,1	160	487	527	5,3				
1	250	610	900	3,3	250	577	617	5,5				
2	320	680	1040	3,4	320	647	687	5,7				
3	400	760	1200	3,5	400	727	767	5,9				
4	-	-	-	-	500	827	867	6,1				
5	-	-	-	-	630	957	997	6,4				
6	-	-	-	-	800	1127	1167	6,8				
7	-	-	-	-	1000	1327	1367	7,3				
8	-	-	-	-	1250	1577	1617	7,9				
9	-	-	-	-	1500	1827	1867	8,5				
Max.	400	760	1200	3,5	3000	3327	3367	12,1				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции и позиционирование</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Монтаж</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> <li>Проверочные системы</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3912.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>4</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

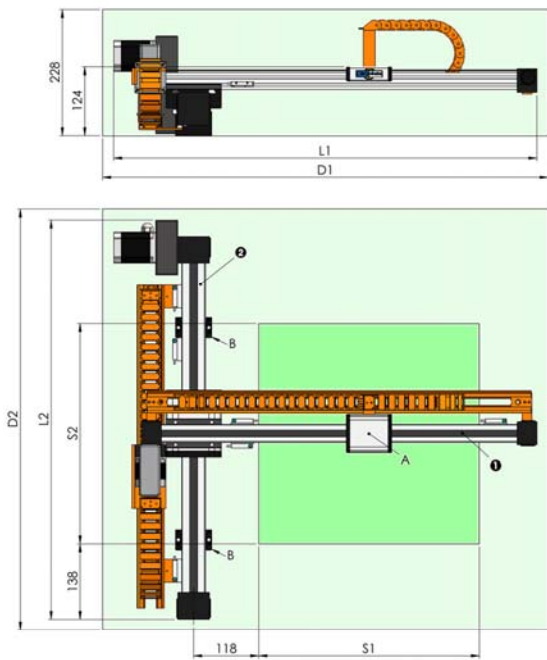
**Технические данные**

**Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки**

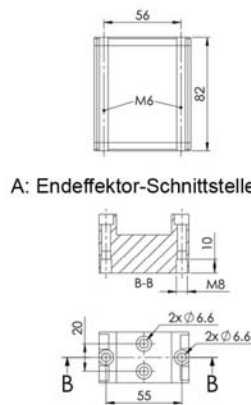
<b>Нагрузка/Сила</b>	1 kg/ 30 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①</b>	$F_I = 200 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 10 \text{ Nm}$ $M_J = 13 \text{ Nm}$ $M_K = 14 \text{ Nm}$	
<b>Скорость</b>	0,4 m/s				
<b>Класс точности</b>	0,1 mm				
<b>Ускорение</b>	4 m/s <sup>2</sup>	<b>Тип эксплуатации</b>	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

**Размеры**

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

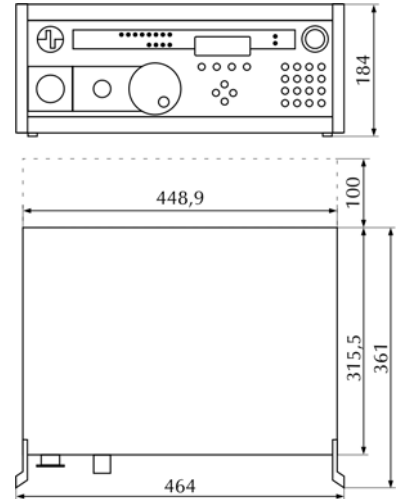


G 391152 © Systec

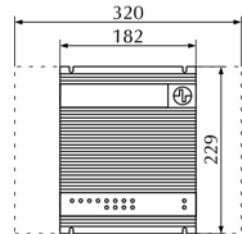


A: Endeffektor-Schnittstelle

B: Befestigungskonsole



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	528	568	2,5	160	487	527	3,5				
1	250	618	658	2,6	250	577	617	3,7				
2	320	688	728	2,7	320	647	687	3,8				
3	400	768	808	2,8	400	727	767	4,0				
4	-	-	-	-	500	827	867	4,3				
5	-	-	-	-	630	957	997	4,6				
6	-	-	-	-	800	1127	1167	5,0				
7	-	-	-	-	1000	1327	1367	5,5				
8	-	-	-	-	1250	1577	1617	6,1				
9	-	-	-	-	1500	1827	1867	6,7				
Max.	400	768	808	2,8	3000	3327	3367	10,3				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация производства</li> <li>Манипуляции</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>
	<p>вертикально (V2<sup>2</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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 (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 75 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 мм (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

Технические данные

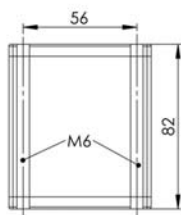
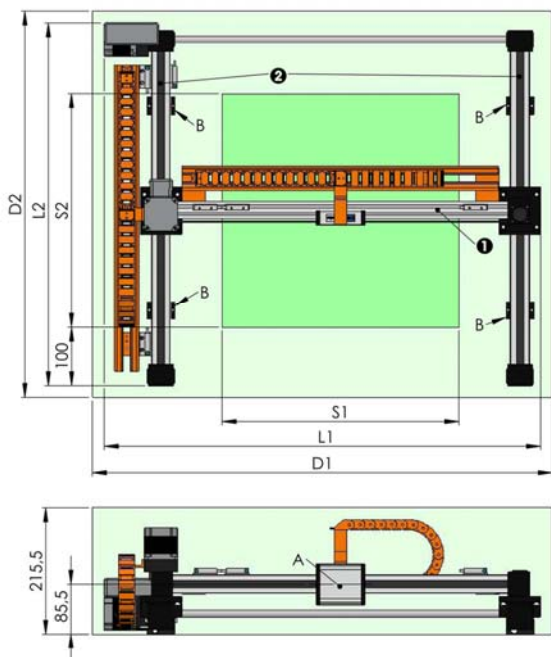
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 200 N F <sub>J</sub> = 90 N F <sub>K</sub> = 90 N	M <sub>I</sub> = 10 Nm M <sub>J</sub> = 13 Nm M <sub>K</sub> = 14 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

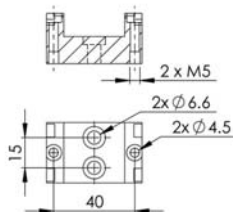
Размеры

Кинематика

Управление



A: Tool Center Point

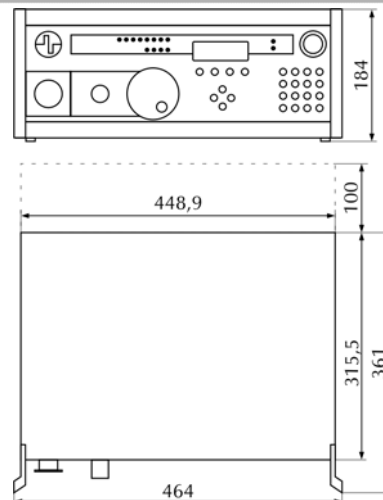


B: Mounting Bracket

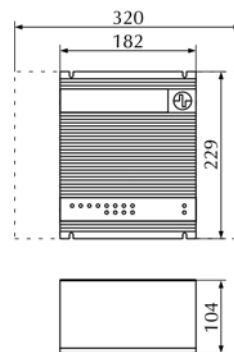
Legend:

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

G 4433.2 ©Systec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	537	577	2,5	160	381	421	3,4				
1	250	627	667	2,6	250	471	511	3,6				
2	320	697	737	2,7	320	541	581	3,8				
3	400	777	817	2,8	400	621	661	4,0				
4	500	877	917	3,0	500	721	761	4,3				
5	630	1007	1047	3,1	630	851	891	4,6				
6	800	1177	1217	3,4	800	1021	1061	5,0				
7	1000	1377	1417	3,6	1000	1221	1261	5,6				
8	-	-	-	-	1250	1471	1511	6,2				
9	-	-	-	-	1500	1721	1761	6,9				
Max.	1000	1377	1417	3,6	1500	1721	1761	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
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Обработка материалов</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V<sup>2</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3648.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Управление</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V <sup>1,2</sup> )

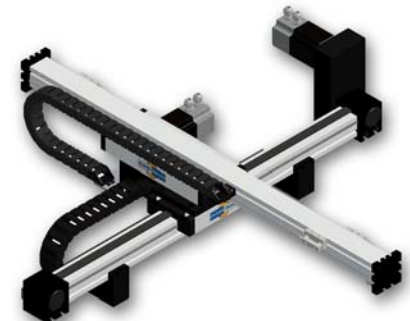


Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3617.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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	$F_I = 390\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p><b>A: Tool Center Point</b></p> <p><b>B: Mounting Bracket</b></p> <p>Legend:   Option   S Stroke   D DriveSet - Space   L Length</p> <p>G 4287.1 © Systec</p>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	588	788	5,7	160	557	597	4,2				
1	250	678	968	5,9	250	647	687	4,4				
2	320	748	1108	6,1	320	717	757	4,6				
3	400	828	1268	6,3	400	797	837	4,8				
4	500	928	1468	6,5	500	897	937	5,0				
5	-	-	-	-	630	1027	1067	5,3				
6	-	-	-	-	800	1197	1237	5,7				
7	-	-	-	-	1000	1397	1437	6,2				
8	-	-	-	-	1250	1647	1687	6,8				
9	-	-	-	-	1500	1897	1937	7,4				
Max.	500	928	1468	6,5	1500	1897	1937	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
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Управление</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3647.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала</b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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





Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V<sup>2</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3643.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала</b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>1 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3656.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+- 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте<sup>2</sup>. Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	Статор линейного двигателя	Статор линейного двигателя
<b>Тип привода</b>	Прямой привод	Прямой привод
<b>Двигатель</b>	2-фазный линейный серводвигатель, 6 А	2 x 2-фазный линейный серводвигатель, 6 А
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>3</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>4</sup> )	

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

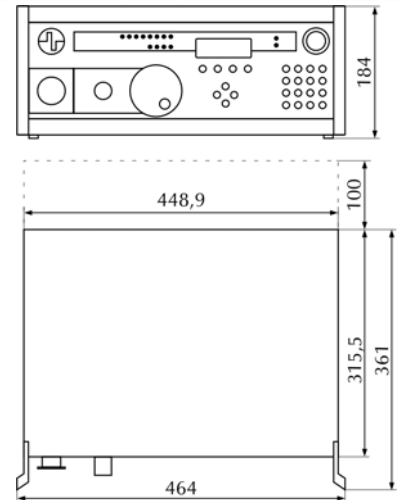
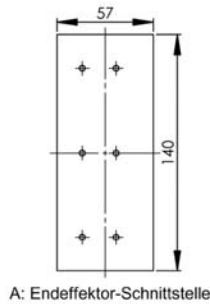
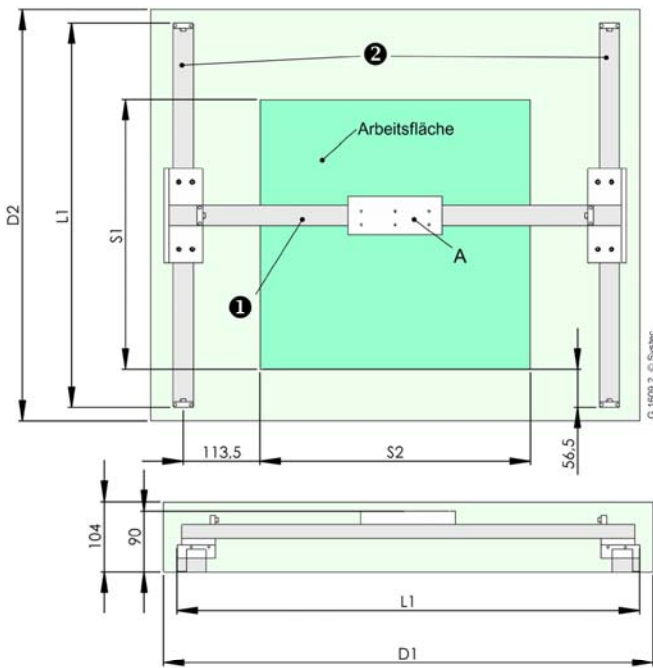
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

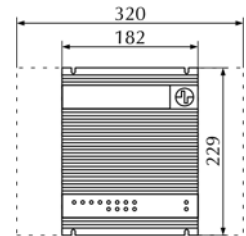
Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>J</sub> = 30 N F <sub>J</sub> = 20 N F <sub>K</sub> = 42 N	M <sub>J</sub> = 1 Nm M <sub>J</sub> = 5 Nm M <sub>K</sub> = 3 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Legende:

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

Код	Ось ❶				Ось ❷						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	444	484	1,8	160	330	370	2,7			
1	250	534	574	2,2	250	420	460	3,6			
2	320	604	644	2,6	320	490	530	4,2			
3	400	684	724	3,0	400	570	610	5,0			
4	500	784	824	3,4	500	670	710	5,9			
5	630	914	954	4,0	630	800	840	7,1			
6	-	-	-	-	800	970	1010	8,7			
7	-	-	-	-	-	-	-	-			
8	-	-	-	-	-	-	-	-			
9	-	-	-	-	-	-	-	-			
Max.	630	914	954	4,0	800	970	1010	8,7			

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация производства</li> <li>Сборка</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

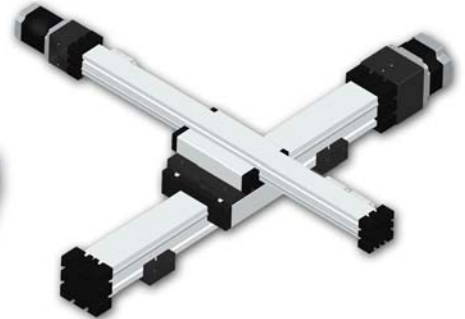


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3779.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью при простой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

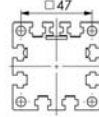
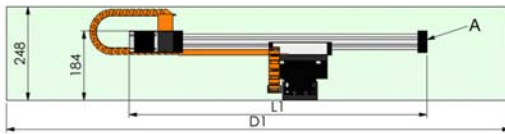
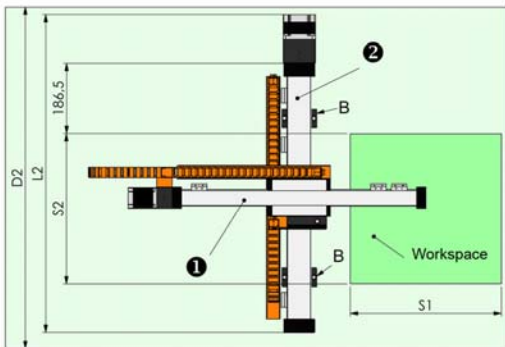
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

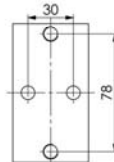
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



A: Tool Center Point

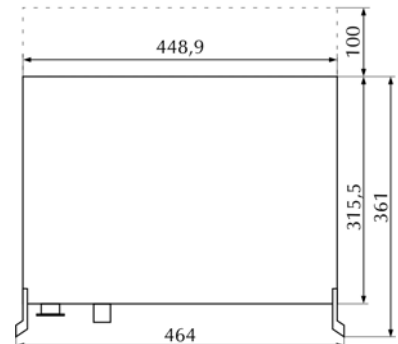
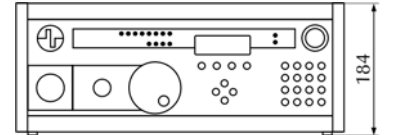


B: Mounting Bracket

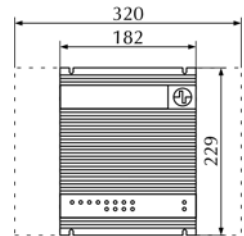
G 4341.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	549	749	3,9	160	603	643	8,8				
1	250	639	929	4,2	250	693	733	9,6				
2	320	709	1069	4,5	320	763	803	10,3				
3	400	789	1229	4,8	400	843	883	11,0				
4	500	889	1429	5,1	500	943	983	11,9				
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,0				
6	-	-	-	-	800	1243	1283	14,5				
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	16,3				
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	18,5				
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	20,8				
Max.	500	889	1429	5,1	1500	1943	1983	20,8				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация производства</li> <li>Сборка</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>

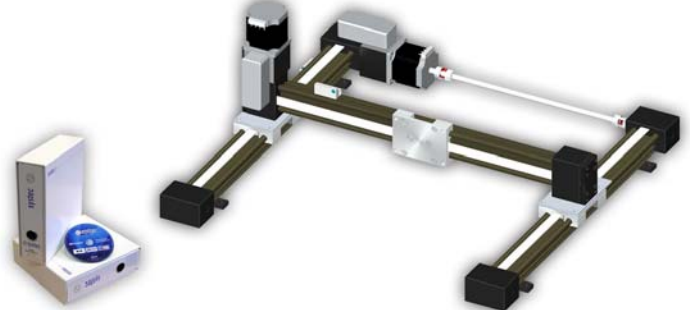


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 4086.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с малой 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 (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

Технические данные

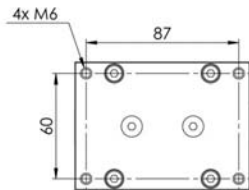
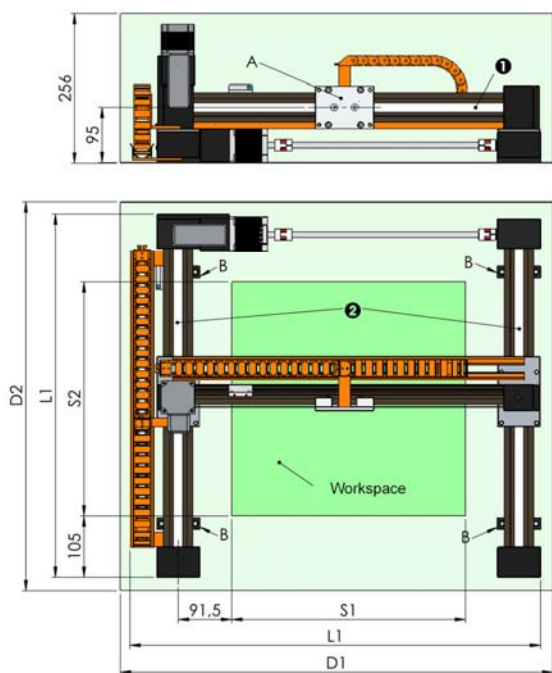
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 6 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

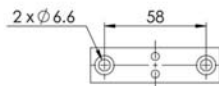
Размеры

Кинематика

Управление

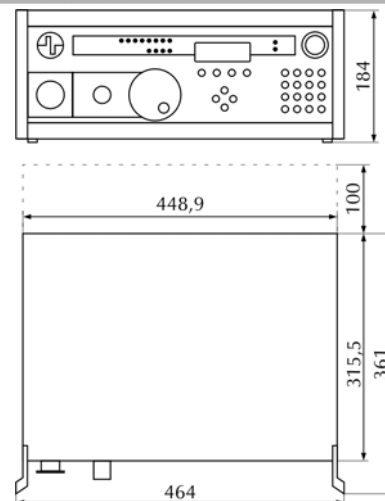


A: Tool Center Point

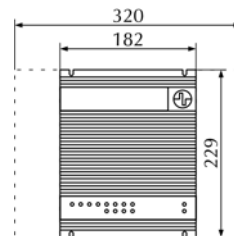


B: Mounting Bracket

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	464	504	2,4	160	384	424	3,9			
1	250	554	594	2,5	250	474	514	4,2			
2	320	624	664	2,6	320	544	584	4,3			
3	400	704	744	2,7	400	624	664	4,6			
4	500	804	844	2,8	500	724	764	4,9			
5	630	934	974	3,0	630	854	894	5,2			
6	800	1104	1144	3,3	800	1024	1064	5,7			
7	1000	1304	1344	3,5	1000	1224	1264	6,3			
8	-	-	-	-	-	-	-	-			
9	-	-	-	-	-	-	-	-			
Max.	1000	1304	1344	3,5	1000	1224	1264	6,3			

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация производства</li> <li>Сборка</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

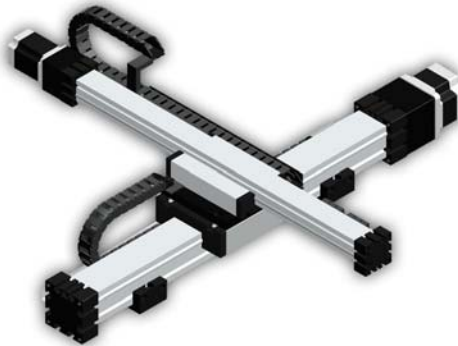


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3624.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

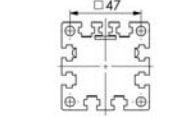
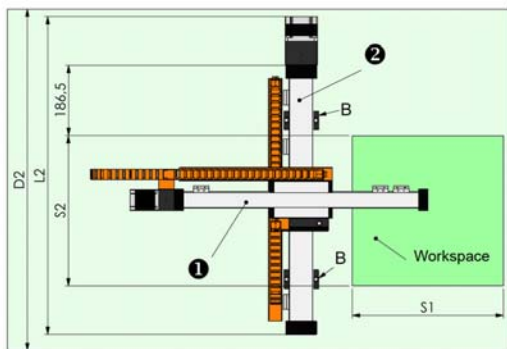
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

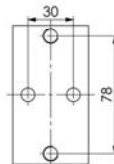
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

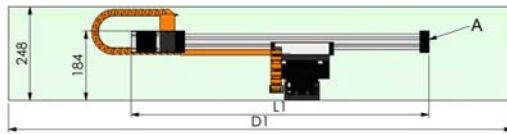
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

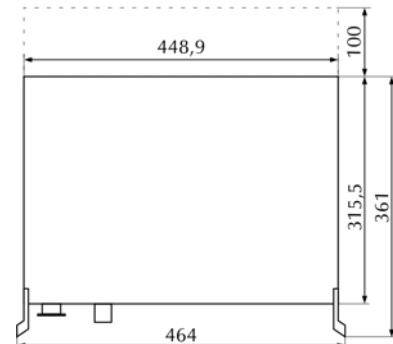
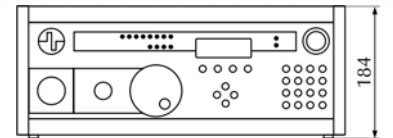


B: Mounting Bracket

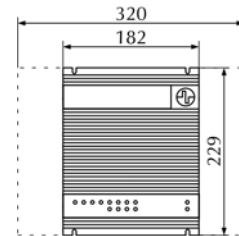


G 4341.1 © Systec

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	549	749	4,3	160	603	643	9,5			
1	250	639	929	4,7	250	693	733	10,3			
2	320	709	1069	4,9	320	763	803	10,9			
3	400	789	1229	5,2	400	843	883	11,7			
4	500	889	1429	5,6	500	943	983	12,5			
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,7			
6	-	-	-	-	800	1243	1283	15,2			
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	17,0			
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	19,2			
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	21,4			
Max.	500	889	1429	5,6	1500	1943	1983	21,4			

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация производства</li> <li>Сборка</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.

© Syntec G 3591.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>	 <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <span><b>comfort (R<sup>2</sup>)</b></span> <span><b>eco (S<sup>1</sup>)</b></span> </div>	
<b>Тип</b>		
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

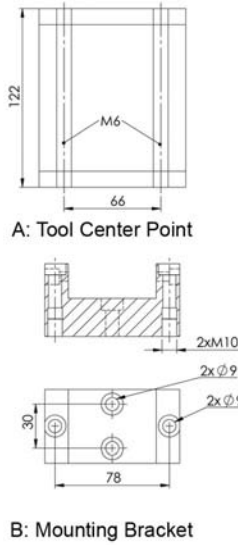
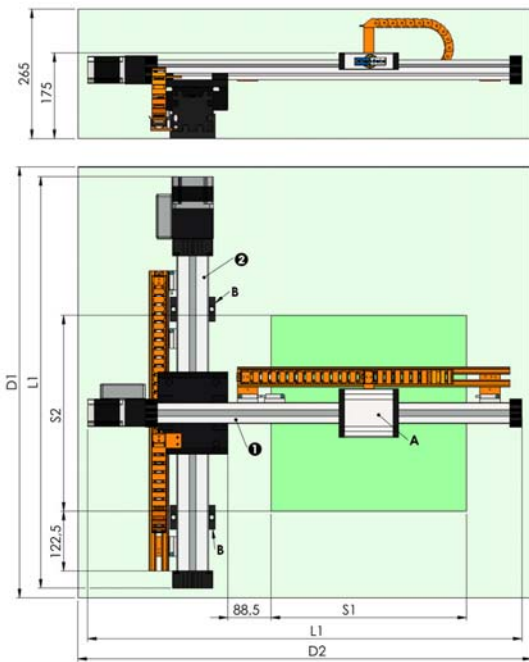
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 1500 N F <sub>J</sub> = 1200 N F <sub>K</sub> = 900 N	M <sub>I</sub> = 25 Nm M <sub>J</sub> = 32 Nm M <sub>K</sub> = 35 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

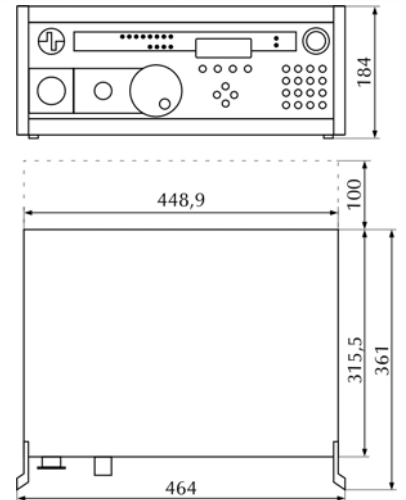
Размеры

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

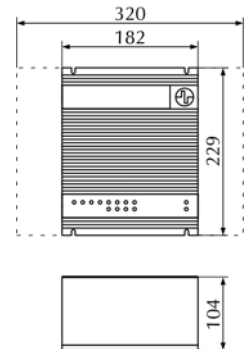


Legend:  
 Option  
 S Stroke  
 D DriveSet - Space  
 L Length

G 40422 © Systec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	649	689	4,7	160	603	643	9,5			
1	250	739	779	5,1	250	693	733	10,3			
2	320	809	849	5,3	320	763	803	10,9			
3	400	889	929	5,6	400	843	883	11,7			
4	-	-	-	-	500	943	983	12,5			
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,7			
6	-	-	-	-	800	1243	1283	15,2			
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	17,0			
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	19,2			
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	21,4			
Max.	400	889	929	5,6	1500	1943	1983	21,4			

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3622.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

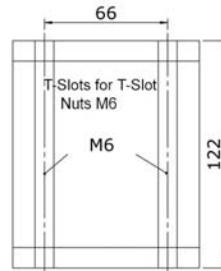
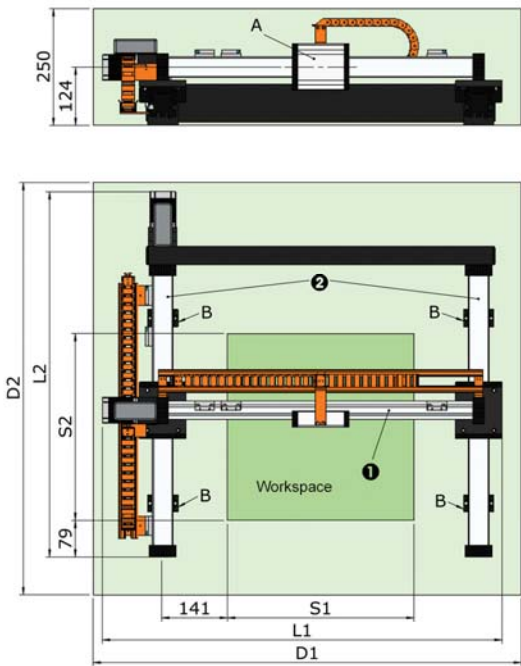
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

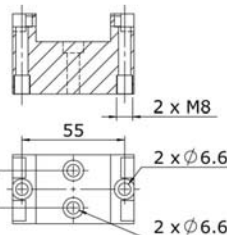
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



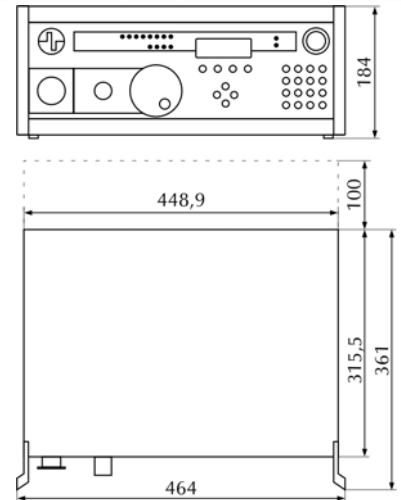
A: Tool Center Point



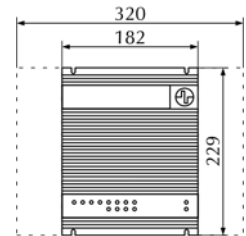
B: Mounting Bracket

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	580	620	4,3	160	546	586	7,1			
1	250	670	710	4,6	250	636	676	7,7			
2	320	740	780	4,9	320	706	746	8,3			
3	400	820	860	5,2	400	786	826	8,8			
4	500	920	960	5,5	500	886	926	9,6			
5	630	1050	1090	6,0	630	1016	1056	10,5			
6	800	1220	1260	6,6	800	1186	1226	11,8			
7	1000	1420	1460	7,4	1000	1386	1426	13,3			
8	-	-	-	-	1250	1636	1676	15,1			
9	-	-	-	-	1500	1886	1926	17,0			
Max.	1000	1420	1460	7,4	1500	1886	1926	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
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3625.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С <sup>3</sup> ) 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 <sup>4</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (С <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

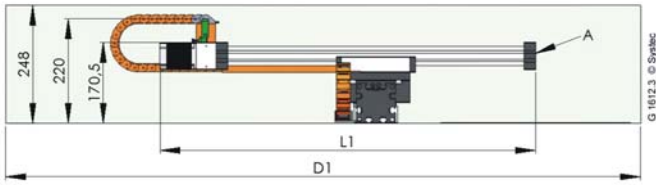
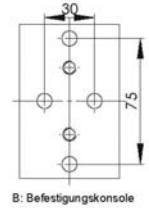
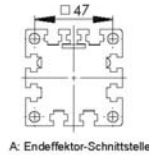
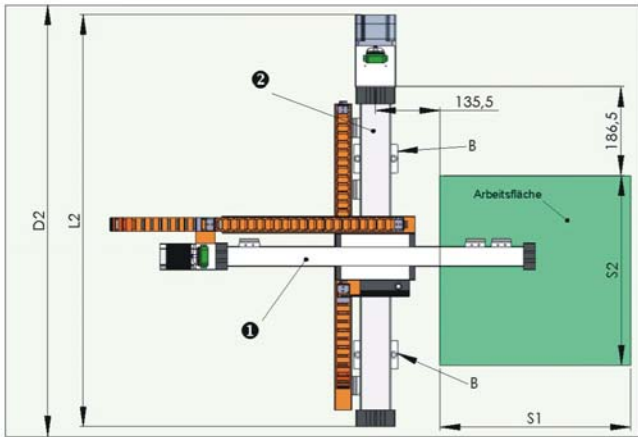
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

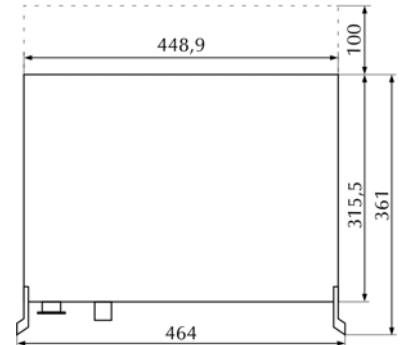
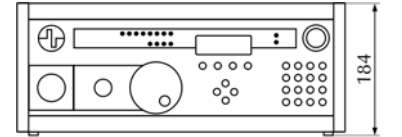
Кинематика	Управление
------------	------------



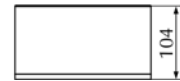
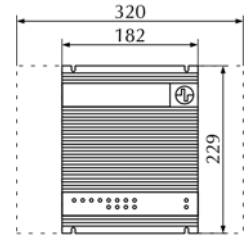
© 10123 © Systec

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	549	749	4,3	160	603	643	9,3				
1	250	639	929	4,6	250	693	733	10,1				
2	320	709	1069	4,9	320	763	803	10,7				
3	400	789	1229	5,2	400	843	883	11,4				
4	500	889	1429	5,5	500	943	983	12,3				
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,5				
6	-	-	-	-	800	1243	1283	15,0				
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	16,8				
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	19,0				
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	21,2				
Max.	500	889	1429	5,5	1500	1943	1983	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
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация производства</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Сварочные устройства</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>
	<p>вертикально (V2<sup>2</sup>)</p>

Illustration displays optional equipment.  
© Systec G 3637.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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 (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b> <span style="margin-left: 200px;"><b>eco (S<sup>1</sup>)</b></span>	
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

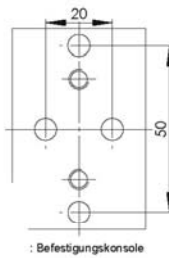
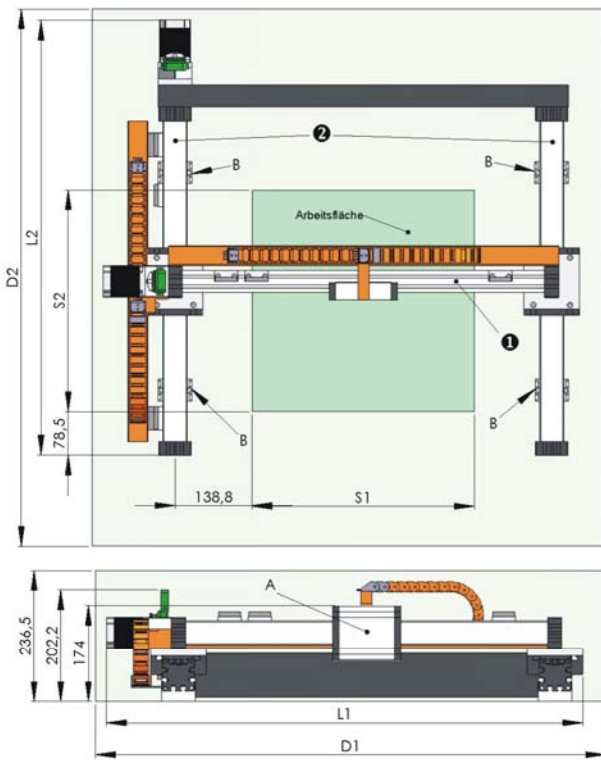
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси 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	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

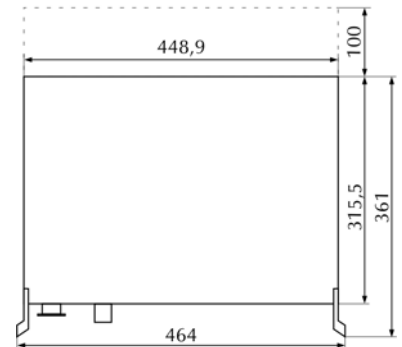
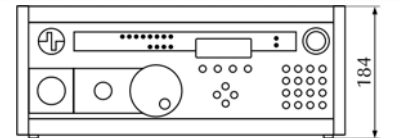
Размеры

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

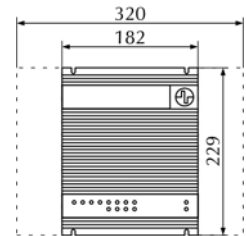


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [MM]	L1 [MM]	D1 [MM]	G1 [кг]	S2 [MM]	L2 [MM]	D2 [MM]	G2 [кг]				
0	160	618	658	4,7	160	523	563	6,0				
1	250	708	748	5,0	250	613	653	6,7				
2	320	778	818	5,3	320	683	723	7,2				
3	400	858	898	5,6	400	763	803	7,8				
4	500	958	998	5,9	500	863	903	8,5				
5	630	1088	1128	6,4	630	993	1033	9,5				
6	800	1258	1298	7,0	800	1163	1203	10,8				
7	1000	1458	1498	7,8	1000	1363	1403	12,2				
8	1250	1708	1748	8,7	1250	1613	1653	14,1				
9	1500	1958	1998	9,6	1500	1863	1903	15,9				
Max.	1500	1958	1998	9,6	1500	1863	1903	15,9				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Обработка изображений</li> <li>Дозировка</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )

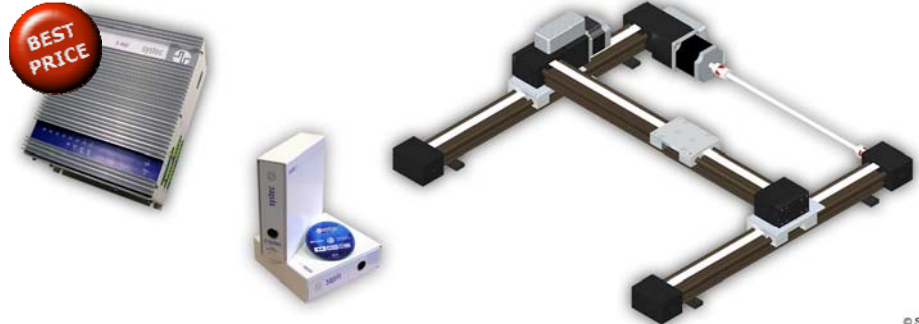
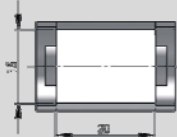
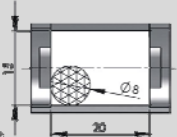
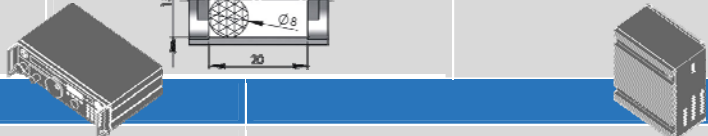


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 4072.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних 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(2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (С <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

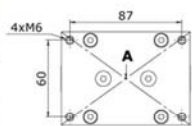
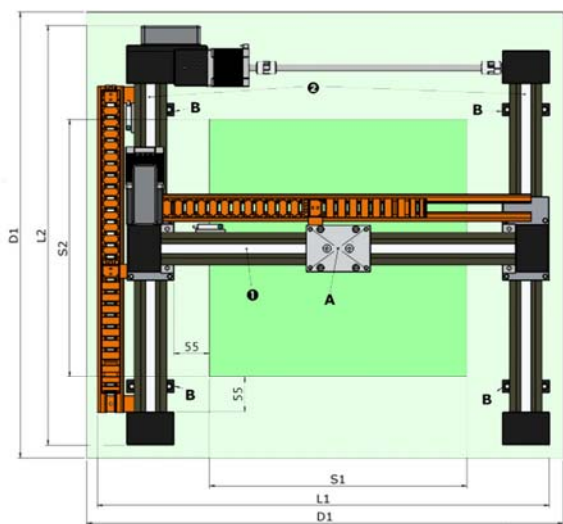
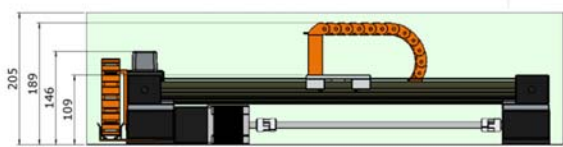
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

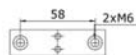
Нагрузка/Сила	5 kg/ 12 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации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

Размеры

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



A: Tool Center Point

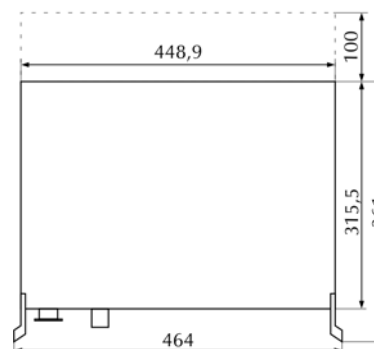
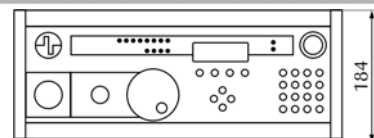


B: Mounting Bracket

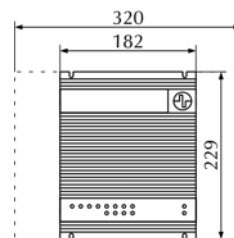
G 4037.2 © Syntec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	464	504	2,0	160	415	455	3,5				
1	250	554	594	2,1	250	505	545	3,7				
2	320	624	664	2,2	320	575	615	3,9				
3	400	704	744	2,3	400	655	695	4,2				
4	500	804	844	2,4	500	755	795	4,4				
5	630	934	974	2,6	630	885	925	4,8				
6	800	1104	1144	2,9	800	1055	1095	5,3				
7	1000	1304	1344	3,1	1000	1255	1295	5,8				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	1000	1304	1344	3,1	1000	1255	1295	5,8				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Плазменная резка</li> <li>Манипуляции</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Сварочные автоматы</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V <sup>1</sup> )

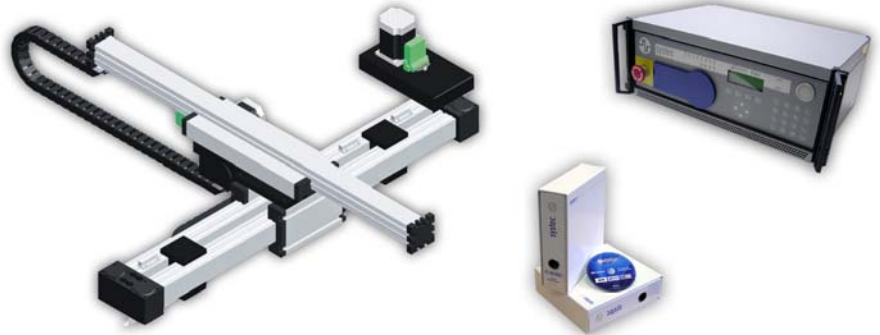


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3616.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

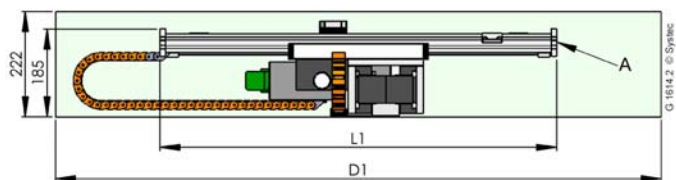
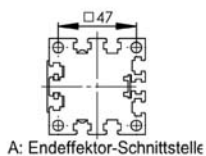
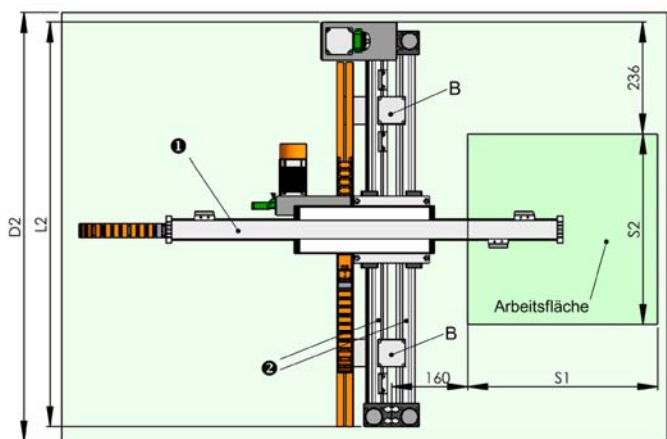
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

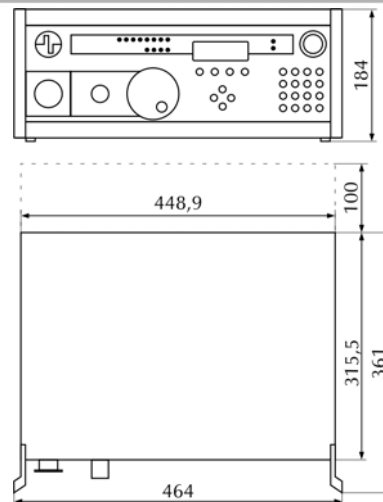
Кинематика



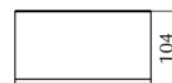
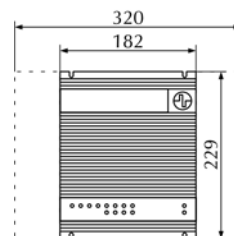
Legende:

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

Управление



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	570	770	4,8	160	667	707	7,0				
1	250	660	950	5,0	250	757	797	7,4				
2	320	730	1090	5,2	320	827	867	7,8				
3	400	810	1250	5,4	400	907	947	8,1				
4	500	910	1450	5,6	500	1007	1047	8,6				
5	-	-	-	-	630	1137	1177	9,2				
6	-	-	-	-	800	1307	1347	10,0				
7	-	-	-	-	1000	1507	1547	11,0				
8	-	-	-	-	1250	1757	1797	12,1				
9	-	-	-	-	1500	2007	2047	13,3				
Max.	500	910	1450	5,6	1500	2007	2047	13,3				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Плазменная резка</li> <li>Манипуляции</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Сварочные автоматы</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V <sup>1</sup> )

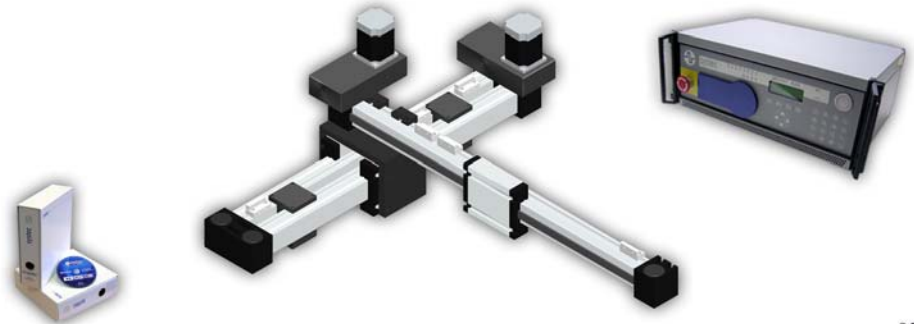


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3631.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>4</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>4</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>3</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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





Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Дозировка</li> <li>Маркировка</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3642 2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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 M233**  
 EMNN (P)



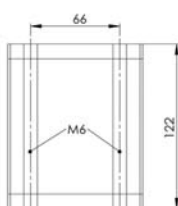
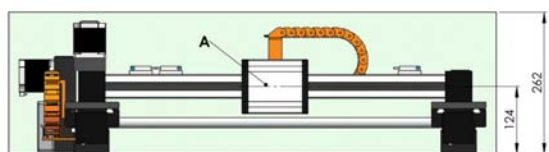
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

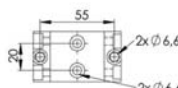
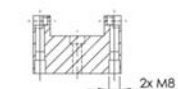
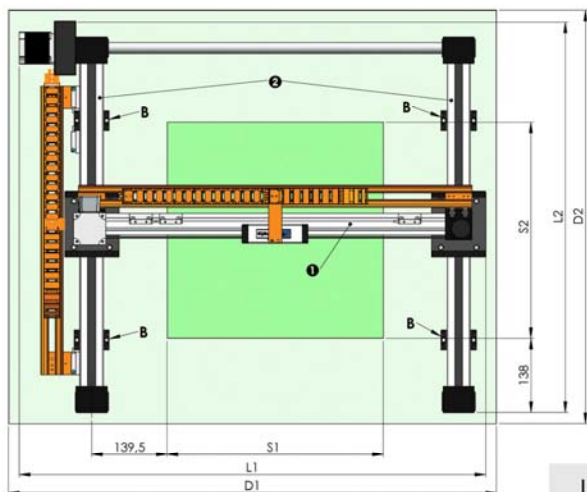
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 1500 N F <sub>J</sub> = 1200 N F <sub>K</sub> = 900 N	M <sub>I</sub> = 25 Nm M <sub>J</sub> = 32 Nm M <sub>K</sub> = 35 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



A: Tool Center Point

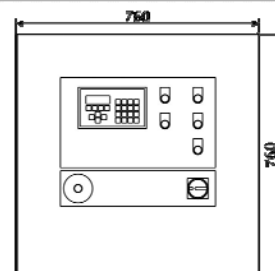


B: Mounting Bracket

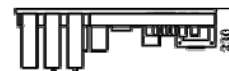
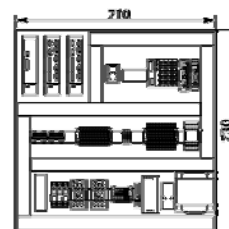
Legend:

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

6 43211 © Systec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	631	671	5,8	160	644	684	9,2				
1	250	721	761	6,0	250	734	774	9,6				
2	320	791	831	6,2	320	804	844	10,0				
3	400	871	911	6,4	400	884	924	10,4				
4	500	971	1011	6,6	500	984	1024	10,8				
5	630	1101	1141	6,9	630	1114	1154	11,5				
6	800	1271	1311	7,3	800	1284	1324	12,3				
7	-	-	-	-	1000	1484	1524	13,2				
8	-	-	-	-	1250	1734	1774	14,4				
9	-	-	-	-	1500	1984	2024	15,6				
Max.	800	1271	1311	7,3	1500	1984	2024	15,6				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

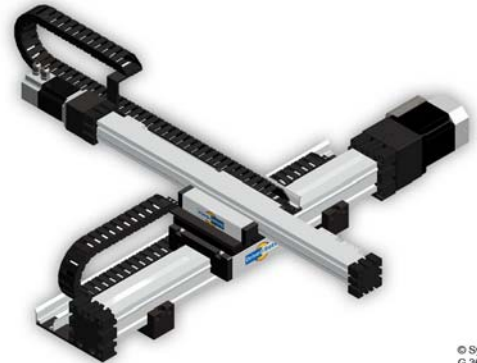


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3606.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось ①	Ось ②	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (С <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)	
<b>Управление</b>	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	
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

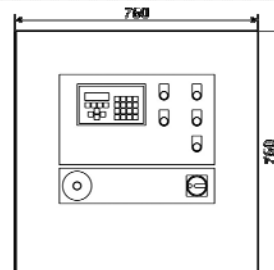
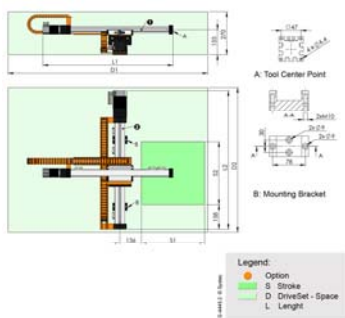
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

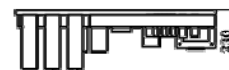
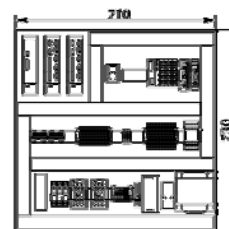
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Полный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	601	801	6,1	160	645	685	11,2				
1	250	691	981	6,5	250	735	775	12,0				
2	320	761	1121	6,7	320	805	845	12,6				
3	400	841	1281	7,0	400	885	925	13,3				
4	500	941	1481	7,4	500	985	1025	14,2				
5	-	-	-	-	630	1115	1155	15,4				
6	-	-	-	-	800	1285	1325	16,9				
7	-	-	-	-	1000	1485	1525	18,7				
8	-	-	-	-	1250	1735	1775	20,9				
9	-	-	-	-	1500	1985	2025	23,1				
Max.	500	941	1481	7,4	1500	1985	2025	23,1				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Лазерная техника</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>
	<p>вертикально (V2<sup>2</sup>)</p>

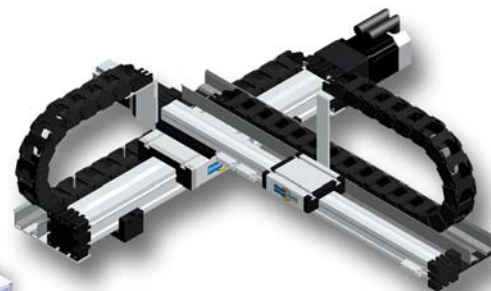


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 4381.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие		
Тип привода		
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
Поперечное сечение кабель-канала <sup>2</sup>		
Устройство управления		
Тип	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией	
Драйвер двигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
Электр. соединения		
Управление		
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
Полевые шины	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>1</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
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 <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

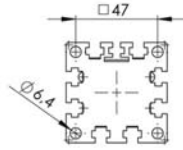
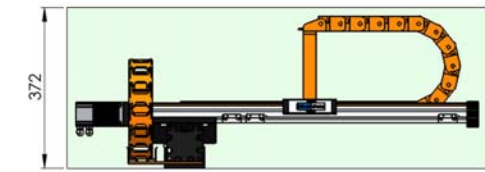
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

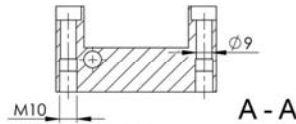
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

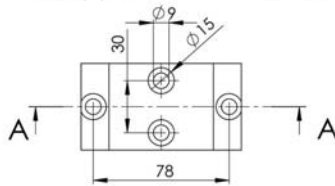
Кинематика	Управление
------------	------------



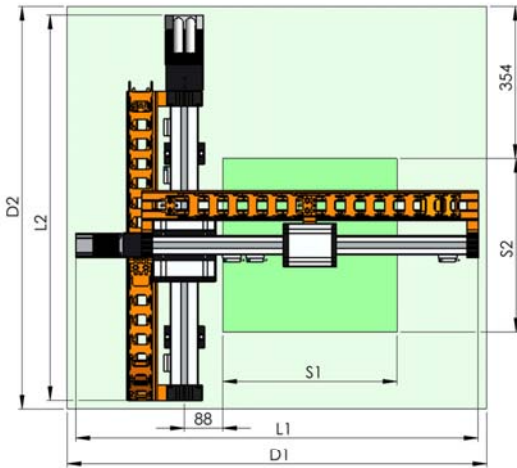
A: Tool Center Point



A - A



B: Mounting Bracket



Legend:

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

G 4385.2 © Systec

есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0												
1												
2												
3												
4												
5												
6												
7												
8												
9												
Max.												

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Дозировка</li> <li>Автоматизация лабораторных установок</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

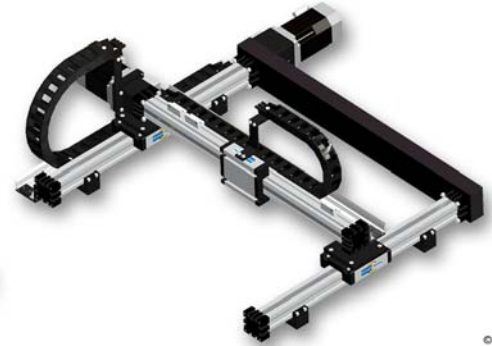


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3641.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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 M235**  
 EMNP (P)



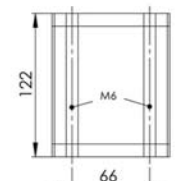
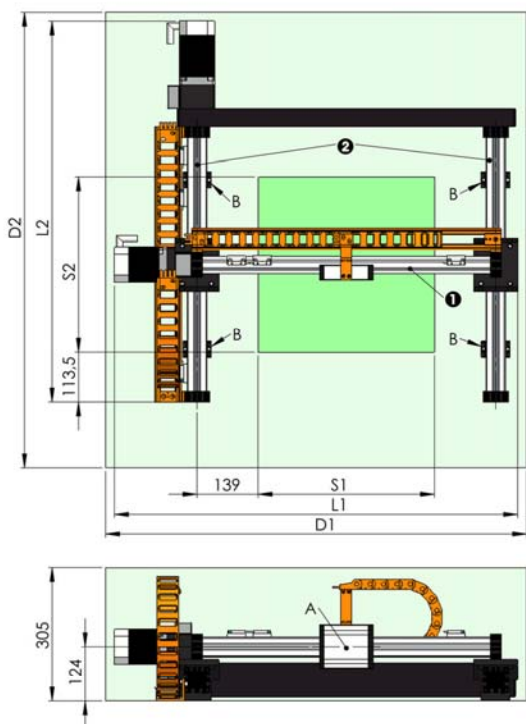
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

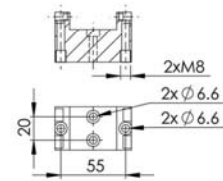
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	F <sub>I</sub> = 1500 N F <sub>J</sub> = 1200 N F <sub>K</sub> = 900 N	M <sub>I</sub> = 25 Nm M <sub>J</sub> = 32 Nm M <sub>K</sub> = 35 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



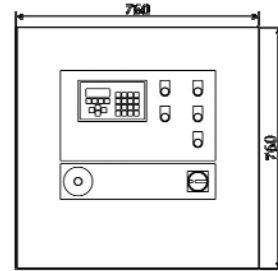
A: Tool Center Point



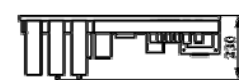
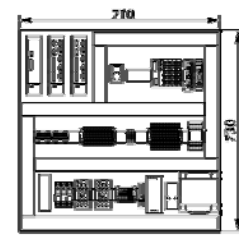
B: Mounting Bracket

Legend:  
 Option  
 S Stroke  
 D DriveSet - Space  
 L Length

G 4356.2 © Systec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	627	667	5,1	160	592	632	6,5				
1	250	717	757	5,4	250	682	722	7,2				
2	320	787	827	5,7	320	752	792	7,7				
3	400	867	907	6,0	400	832	872	8,3				
4	500	967	1007	6,3	500	932	972	9,0				
5	630	1097	1137	6,8	630	1062	1102	10,0				
6	800	1267	1307	7,4	800	1232	1272	11,2				
7	1000	1467	1507	8,2	1000	1432	1472	12,7				
8	-	-	-	-	1250	1682	1722	14,6				
9	-	-	-	-	1500	1932	1972	16,4				
Max.	1000	1467	1507	8,2	1500	1932	1972	16,4				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация производства</li> <li>Проверочные системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

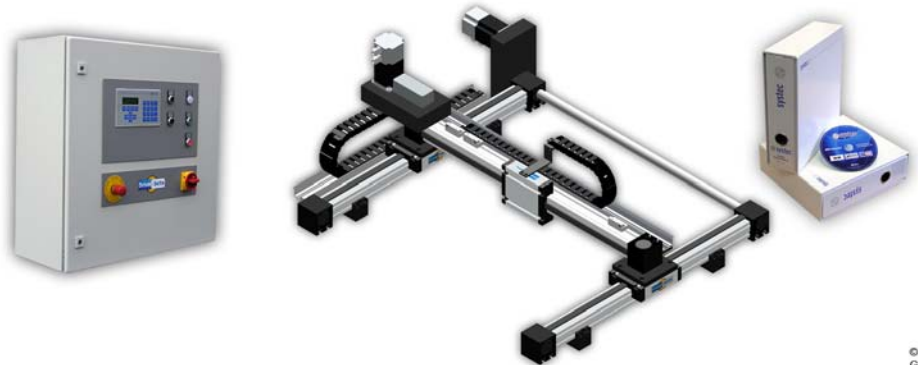


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3619.3

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью  
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>5 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация производства</li> <li>Проверочные системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3623.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+/- 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте<sup>2</sup>. Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось ①	Ось ②
<b>Направляющие</b>	Статор линейного двигателя	Статор линейного двигателя
<b>Тип привода</b>	Прямой привод	Прямой привод
<b>Двигатель</b>	2-фазный линейный серводвигатель, 6 А	2 x 2-фазный линейный серводвигатель, 6 А
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (С <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

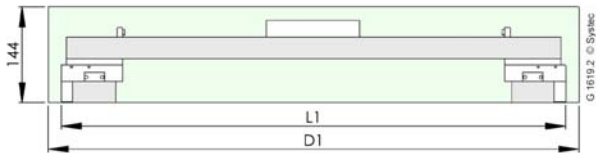
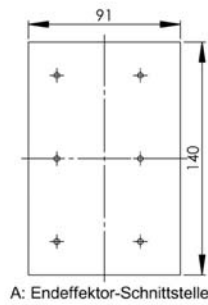
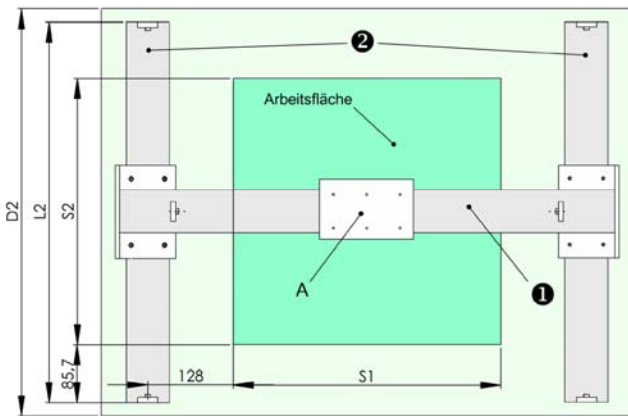
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

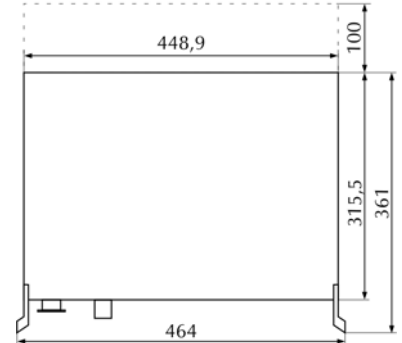
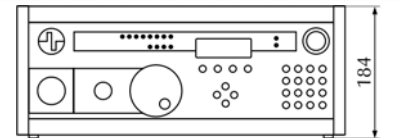
Размеры

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

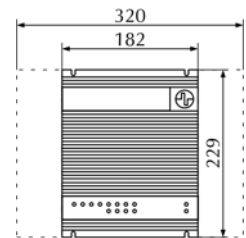


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	514	554	6,6	160	330	370	7,7				
1	250	604	644	8,0	250	420	460	10,6				
2	320	674	714	9,1	320	490	530	12,8				
3	400	754	794	10,4	400	570	610	15,4				
4	500	854	894	12,0	500	670	710	18,6				
5	630	984	1024	14,1	630	800	840	22,8				
6	800	1154	1194	16,8	800	970	1010	28,2				
7	1000	1354	1394	20,0	1000	1170	1210	34,6				
8	1250	1604	1644	24,0	1250	1420	1460	42,6				
9	1500	1854	1894	28,0	1500	1670	1710	50,6				
Max.	1500	1854	1894	28,0	1500	1670	1710	50,6				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Проверочно-тестирующие системы</li> <li>Автоматизация производства</li> <li>Манипуляции</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

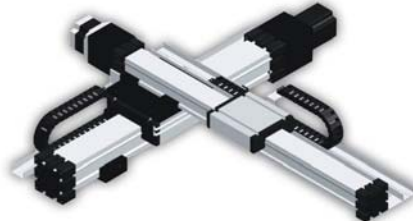


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3615.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 2500 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

**Кинематика**

**Управление**

A: Endeffektor-Schnittstelle

B: Befestigungskonsole

comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый

есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

**Legende:**

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

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	793	833	10,5								
1	250	883	923	11,3								
2	320	953	993	12,0								
3	400	1033	1073	12,7								
4	500	1133	1173	13,6								
5	-	-	-	-								
6	-	-	-	-								
7	-	-	-	-								
8	-	-	-	-								
9	-	-	-	-								
Max.	500	1133	1173	13,6								

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Проверочно-тестирующие системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3618.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых 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(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

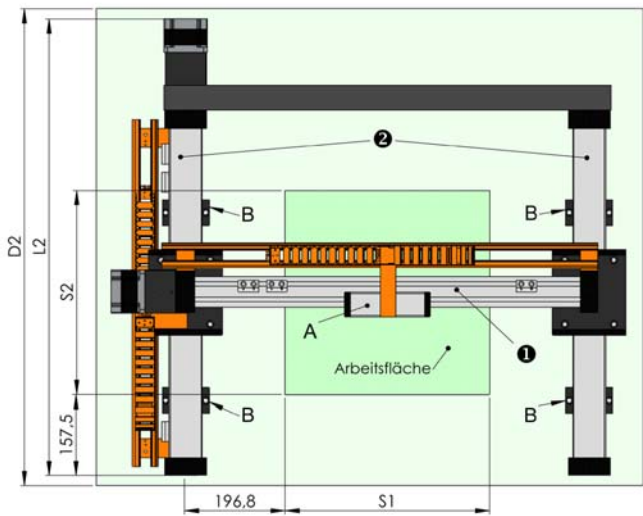
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

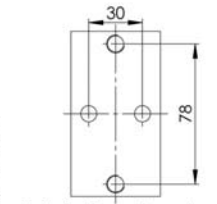
Нагрузка/Сила	15 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	F <sub>I</sub> = 2500 N F <sub>J</sub> = 3000 N F <sub>K</sub> = 1700 N	M <sub>I</sub> = 67 Nm M <sub>J</sub> = 90 Nm M <sub>K</sub> = 120 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



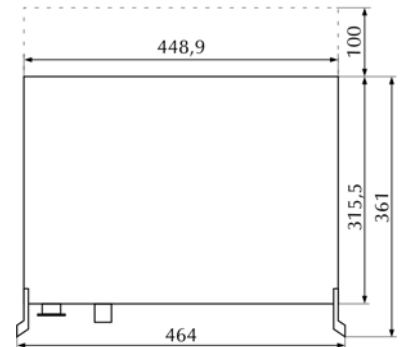
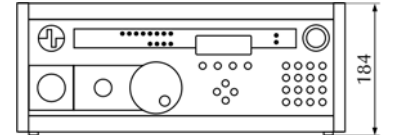
A: Endeffektor-Schnittstelle



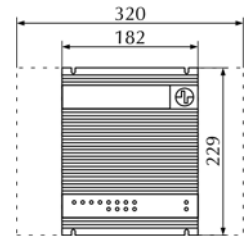
B: Befestigungskonsolle

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	768	808	11,2	160	653	693	16,6				
1	250	858	898	12,0	250	743	783	18,2				
2	320	928	968	12,6	320	813	853	19,4				
3	400	1008	1048	13,3	400	893	933	20,9				
4	500	1108	1148	14,2	500	993	1033	22,6				
5	630	1238	1278	15,4	630	1123	1163	25,0				
6	800	1408	1448	16,9	800	1293	1333	28,0				
7	1000	1608	1648	18,7	1000	1493	1533	31,5				
8	1250	1858	1898	20,9	1250	1743	1783	36,0				
9	1500	2108	2148	23,1	1500	1993	2033	40,4				
Max.	1500	2108	2148	23,1	1500	1993	2033	40,4				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Проверочно-тестирующие системы</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>

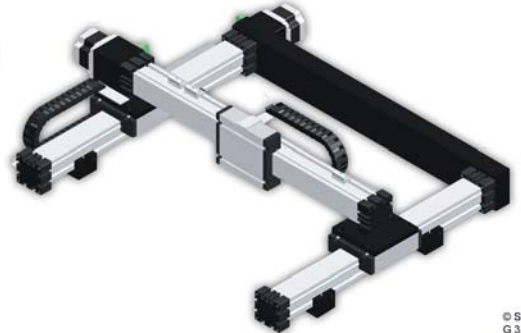
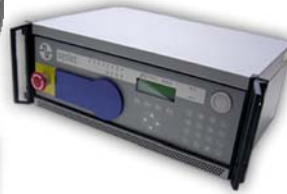


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3589.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых 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 (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

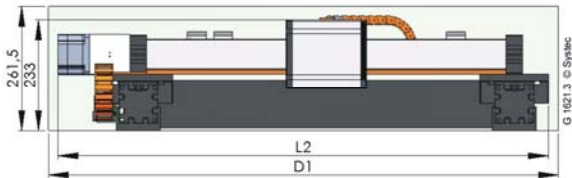
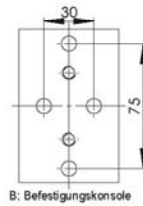
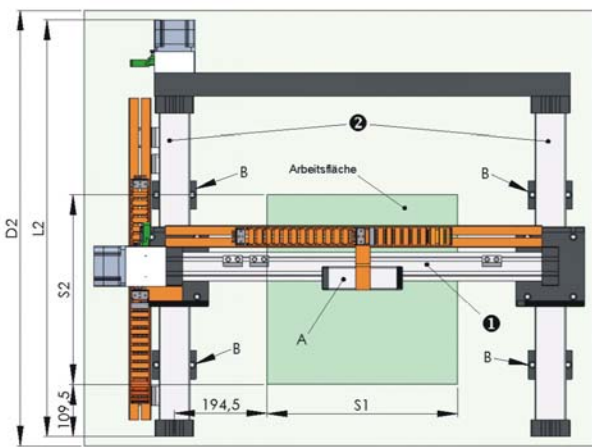
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 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	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

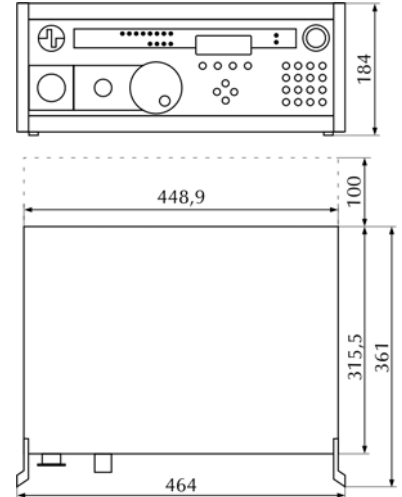
Размеры

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

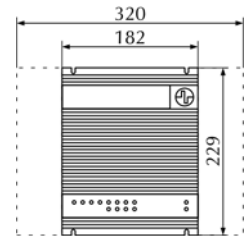


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	767	807	10,9	160	653	693	16,9				
1	250	857	897	11,7	250	743	783	18,5				
2	320	927	967	12,3	320	813	853	19,8				
3	400	1007	1047	13,0	400	893	933	21,2				
4	500	1107	1147	13,9	500	993	1033	23,0				
5	630	1237	1277	15,0	630	1123	1163	25,3				
6	800	1407	1447	16,6	800	1293	1333	28,3				
7	1000	1607	1647	18,3	1000	1493	1533	31,9				
8	1250	1857	1897	20,6	1250	1743	1783	36,3				
9	1500	2107	2147	22,8	1500	1993	2033	40,8				
Max.	1500	2107	2147	22,8	1500	1993	2033	40,8				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Расфасовка в коробки</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Сварочные автоматы</li> <li>Упаковочная техника</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V<sup>1</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3664.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 894 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика		Управление	
<p>                     A: Endeffektor-Schnittstelle                      B: Befestigungskonsole                      Arbeitsfläche                 </p> <p> <b>Legende:</b>  </p>		<p>                     comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.                 </p> <p>                     есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)                 </p>	

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	795	995	12,6	160	624	664	16,1				
1	250	885	1175	13,2	250	714	754	17,2				
2	320	955	1315	13,6	320	784	824	18,1				
3	400	1035	1475	14,1	400	864	904	19,1				
4	500	1135	1675	14,7	500	964	1004	20,3				
5	630	1265	1935	15,5	630	1094	1134	21,9				
6	-	-	-	-	800	1264	1304	24,0				
7	-	-	-	-	1000	1464	1504	26,4				
8	-	-	-	-	1250	1714	1754	29,5				
9	-	-	-	-	1500	1964	2004	32,6				
Max.	630	1265	1935	15,5	2000	2464	2504	38,7				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

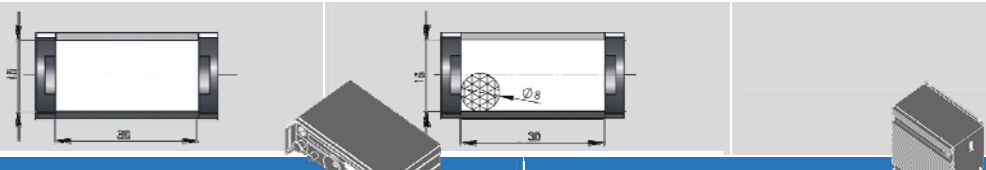
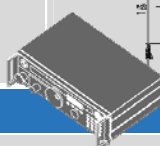
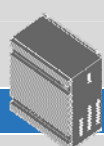
Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация производства</li> <li>Проверочные системы</li> <li>Сварка</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )



Illustration displays optional equipment.

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых 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(2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>5</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>4</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>3</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

Технические данные

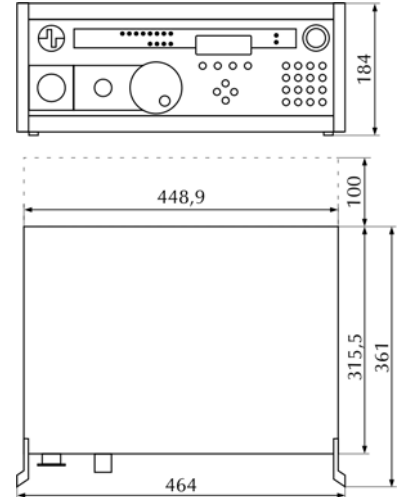
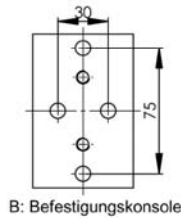
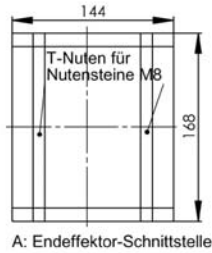
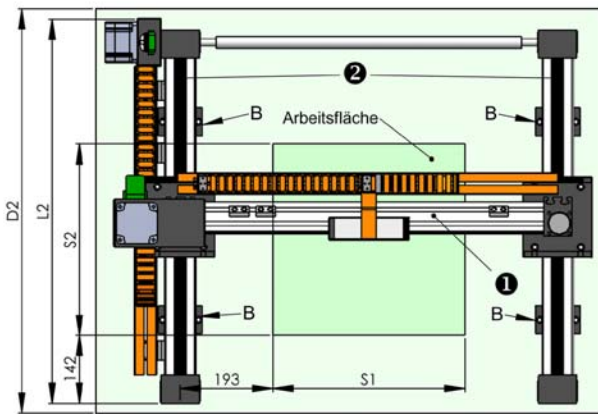
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 60 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 894 N F <sub>J</sub> = 3000 N F <sub>K</sub> = 1700 N	M <sub>I</sub> = 67 Nm M <sub>J</sub> = 90 Nm M <sub>K</sub> = 120 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

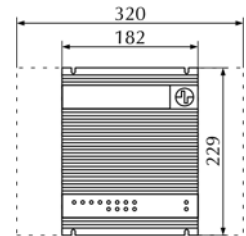
Размеры

Кинематика

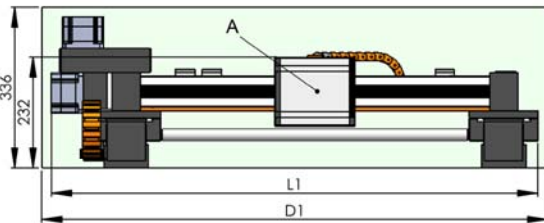
Управление



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)



G1652.2 © Syntec

Legende:

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

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	774	814	8,8	160	564	604	14,8				
1	250	864	904	9,4	250	654	694	15,9				
2	320	934	974	9,8	320	724	764	16,7				
3	400	1014	1054	10,3	400	804	844	17,7				
4	500	1114	1154	10,9	500	904	944	19,0				
5	630	1244	1284	11,7	630	1034	1074	20,6				
6	800	1414	1454	12,8	800	1204	1244	22,7				
7	-	-	-	-	1000	1404	1444	25,2				
8	-	-	-	-	1250	1654	1694	28,3				
9	-	-	-	-	1500	1904	1944	31,4				
Max.	800	1414	1454	12,8	2000	2404	2444	37,6				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Проверочно-тестирующие системы</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )

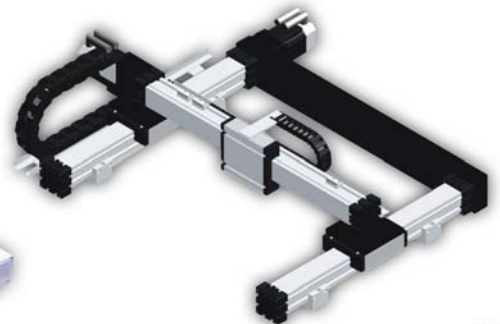


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3607.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых 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 (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации<sup>2</sup> необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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 M259**  
 ELNP (P)



Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 2500 N F <sub>J</sub> = 3000 N F <sub>K</sub> = 1700 N	M <sub>I</sub> = 67 Nm M <sub>J</sub> = 90 Nm M <sub>K</sub> = 120 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>Legende:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li><span style="color: orange;">●</span> Option</li> <li><span style="background-color: #90EE90; border: 1px solid black; display: inline-block; width: 10px; height: 10px;"></span> S Verfahrenweg</li> <li><span style="background-color: #D3D3D3; border: 1px solid black; display: inline-block; width: 10px; height: 10px;"></span> D DriveSet - Raum</li> <li>L Länge</li> </ul>	

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	1001	1041	11,9	160	695	735	18,0				
1	250	1091	1131	12,7	250	785	825	19,6				
2	320	1161	1201	13,4	320	855	895	20,8				
3	400	1241	1281	14,1	400	935	975	22,3				
4	500	1341	1381	15,0	500	1035	1075	24,0				
5	630	1471	1511	16,1	630	1165	1205	26,3				
6	800	1641	1681	17,6	800	1335	1375	29,4				
7	1000	1841	1881	19,4	1000	1535	1575	32,9				
8	1250	2091	2131	21,6	1250	1785	1825	37,4				
9	1500	2341	2381	23,9	1500	2035	2075	41,8				
Max.	1500	2341	2381	23,9	1500	2035	2075	41,8				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Сварочные автоматы</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )

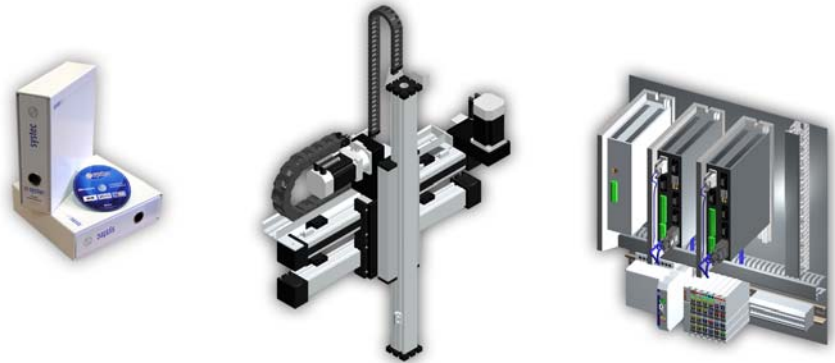


Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 3663.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие		
Тип привода		
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
Поперечное сечение кабель-канала <sup>2</sup>		
Устройство управления		
Тип	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией	
Драйвер двигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )	
Электр. соединения		
Управление		
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
Полевые шины	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; 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 <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>2</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

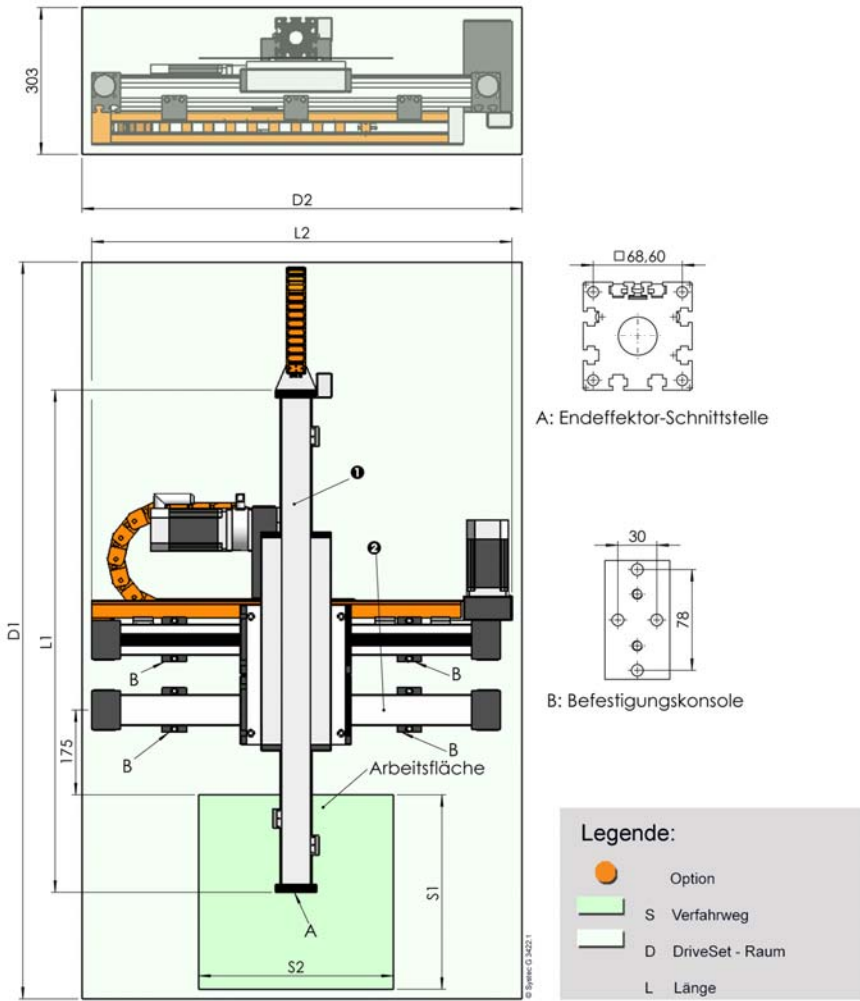
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 894 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s		$F_J = 3000 \text{ N}$	$M_J = 90 \text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 1700 \text{ N}$	$M_K = 120 \text{ Nm}$	
Ускорение	10 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]					
0													
1													
2													
3													
4													
5													
6													
7													
8													
9													
Max.													

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация производства</li> <li>Манипуляции</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> <li>Проверочные системы</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )
	 вертикально (V <sup>1</sup> )

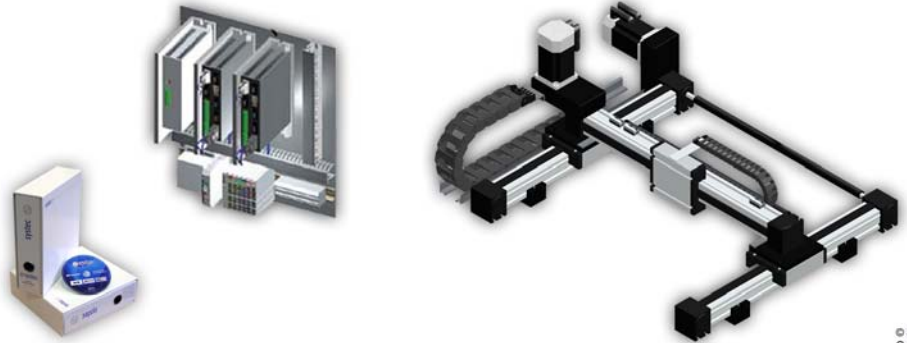


Illustration displays optional equipment.  
© Systec G 3658.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального 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 (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			

**Устройство управления**

Тип	comfort (R <sup>2</sup> )	eco (S <sup>1</sup> )
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>15 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3609.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэроэстатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+/- 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте<sup>2</sup>. Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	Статор линейного двигателя	Статор линейного двигателя
<b>Тип привода</b>	Прямой привод	Прямой привод
<b>Двигатель</b>	2-фазный линейный серводвигатель, 6 А	2 x 2-фазный линейный серводвигатель, 9 А
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программно 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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>40 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Напыление</li> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Дозирующие устройства</li> <li>Подъемно-транспортные устройства</li> <li>Сварочные автоматы</li> </ul>	<p>горизонтально (H<sup>1</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment

© Systec  
G 4426.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью  
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 25x25 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )	

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

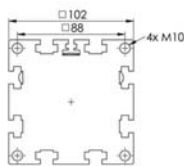
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

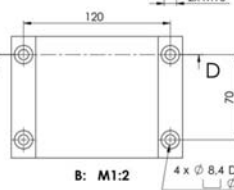
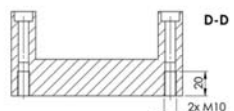
Нагрузка/Сила	40 kg/ 295 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1</b>	$F_I = 5000\text{ N}$ $F_J = 4600\text{ N}$ $F_K = 3000\text{ N}$	$M_I = 170\text{ Nm}$ $M_J = 270\text{ Nm}$ $M_K = 300\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	<b>Тип эксплуатации</b>	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

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



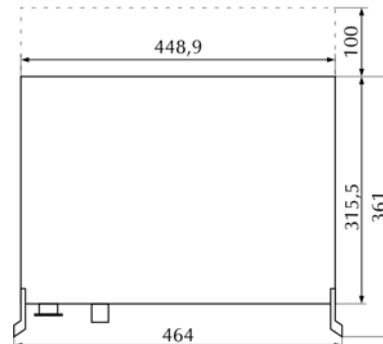
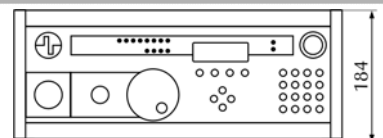
A: M1:2  
 A: Tool Center Point



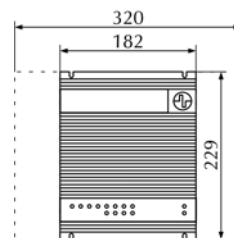
B: Mounting Bracket

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

G 4356.2 © Systec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	719	919	16,7	160	926	966	28,6				
1	250	809	1099	18,0	250	1016	1056	30,4				
2	320	879	1239	19,1	320	1086	1126	31,8				
3	400	959	1399	20,2	400	1166	1206	33,4				
4	-	-	-	-	500	1266	1306	35,4				
5	-	-	-	-	630	1396	1436	38,0				
6	-	-	-	-	800	1566	1606	41,4				
7	-	-	-	-	1000	1766	1806	45,4				
8	-	-	-	-	1250	2016	2056	50,4				
9	-	-	-	-	1500	2266	2306	55,4				
Max.	400	959	1399	20,2	3000	3766	3806	85,4				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>40 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	 горизонтально (H <sup>1</sup> )

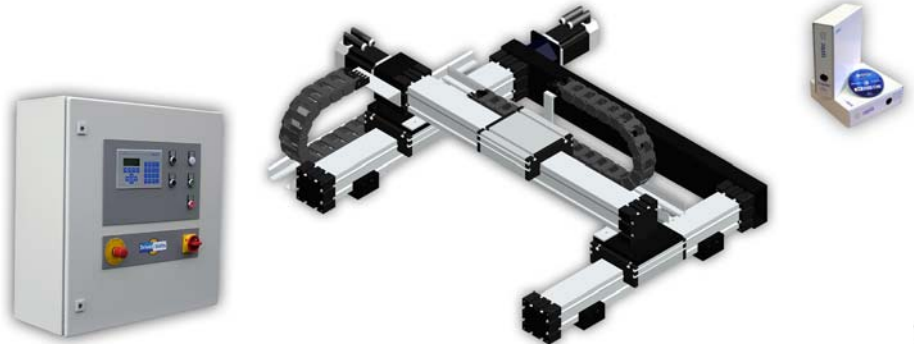

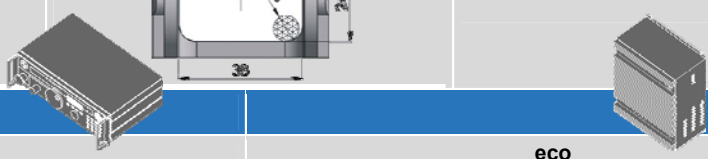


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3608.1

2-осевая система для горизонтального 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(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C <sup>2</sup> ) 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 <sup>5</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>1</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 500 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 <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Endeffektor-Schnittstelle                  B: Befestigungskonsole</p> <p>Legende:   Option   S Verfahrenweg   D DriveSet - Raum                  L Länge</p>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ①				Ось ②						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	834	874	19,5	160	759	799	32,0			
1	250	924	964	20,9	250	849	889	34,6			
2	320	994	1034	21,9	320	919	959	36,7			
3	400	1074	1114	23,1	400	999	1039	39,1			
4	500	1174	1214	24,6	500	1099	1139	42,0			
5	630	1304	1344	26,5	630	1229	1269	45,9			
6	800	1474	1514	29,0	800	1399	1439	50,9			
7	1000	1674	1714	32,0	1000	1599	1639	56,8			
8	1250	1924	1964	35,7	1250	1849	1889	64,2			
9	1500	2174	2214	39,4	1500	2099	2139	71,6			
Max.	1500	2174	2214	39,4	1500	2099	2139	71,6			

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>40 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Тестирующие установки</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>

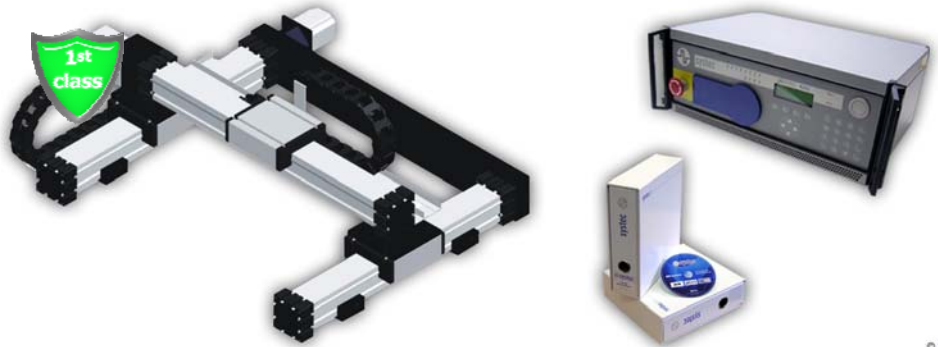


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3628.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых 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 (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>40 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Расфасовка в коробки</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Сварочные автоматы</li> <li>Упаковочная техника</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>

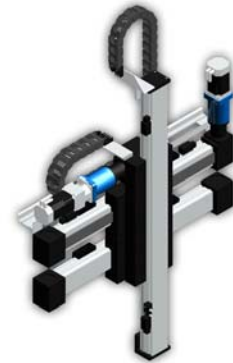


Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 3685.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие		
Тип привода		
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
Поперечное сечение кабель-канала <sup>2</sup>		
Устройство управления		
Тип	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией	
Драйвер двигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )	
Электр. соединения		
Управление		
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
Полевые шины	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
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 <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )	

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

Технические данные

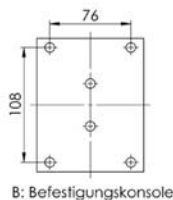
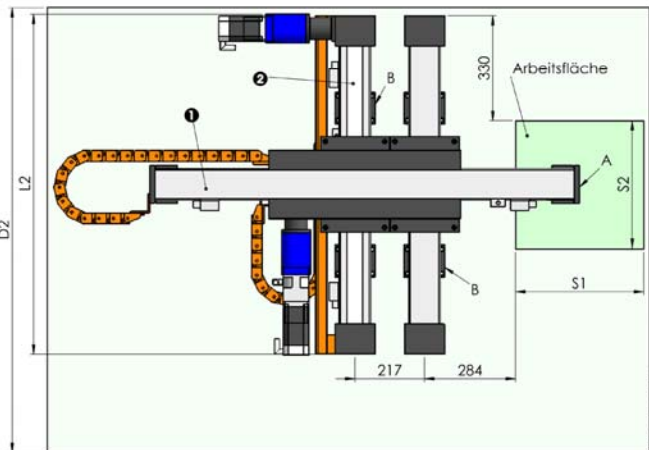
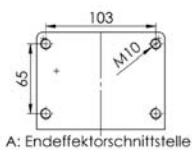
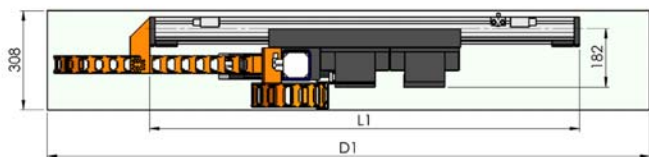
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 2400 \text{ N}$	$M_I = 240 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s		$F_J = 8500 \text{ N}$	$M_J = 840 \text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 5000 \text{ N}$	$M_K = 1200 \text{ Nm}$	
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика

Управление



Legende:

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

есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]					
0													
1													
2													
3													
4													
5													
6													
7													
8													
9													
Max.													

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>40 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> </ul>	 горизонтально (H1 <sup>1</sup> )
	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )
	 вертикально (V2 <sup>2</sup> )



2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x25 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>		
<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )	
<b>ПО</b>		
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>	
<b>Среда разработки</b>	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	
<b>Прикладная пр-ма</b>	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 M281**  
 EXNN (P)



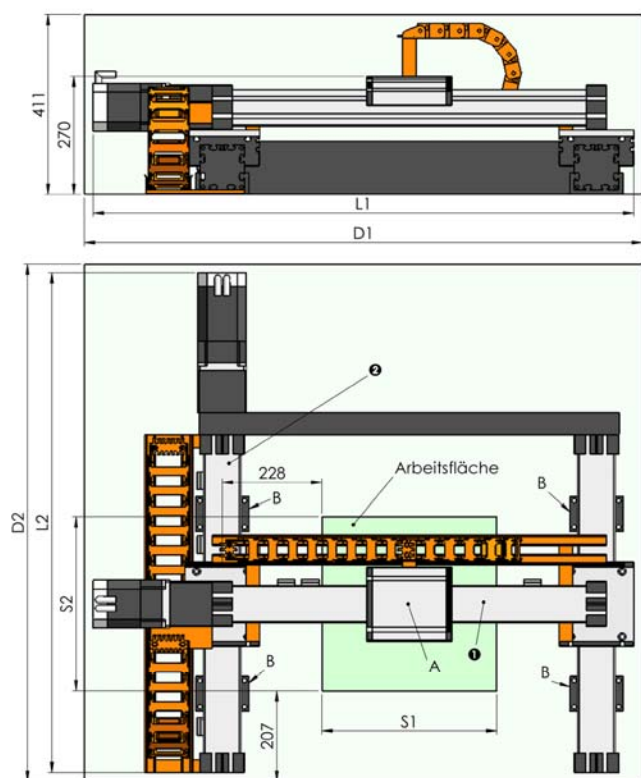
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 1000 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 5000 N F <sub>J</sub> = 3000 N F <sub>K</sub> = 1700 N	M <sub>I</sub> = 90 Nm M <sub>J</sub> = 110 Nm M <sub>K</sub> = 150 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>				
Тип эксплуатации		S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)			

Размеры

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



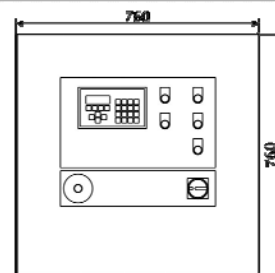
A: Endeffektor-Schnittstelle



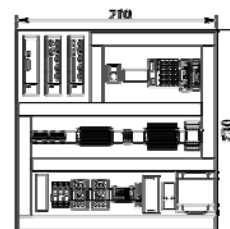
B: Befestigungskonsolle

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Полный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	967	1007	19,2	160	947	987	37,5				
1	250	1057	1097	20,5	250	1037	1077	40,2				
2	320	1127	1167	21,5	320	1107	1147	42,2				
3	400	1207	1247	22,7	400	1187	1227	44,6				
4	500	1307	1347	24,2	500	1287	1327	47,6				
5	630	1437	1477	26,1	630	1417	1457	51,4				
6	800	1607	1647	28,6	800	1587	1627	56,5				
7	1000	1807	1847	31,6	1000	1787	1827	62,4				
8	1250	2057	2097	35,3	1250	2037	2077	69,8				
9	1500	2307	2347	39,0	1500	2287	2327	77,2				
Max.	1500	2307	2347	39,0	1500	2287	2327	77,2				

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



Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>40 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация</li> <li>Перемещение и позиционирование</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>

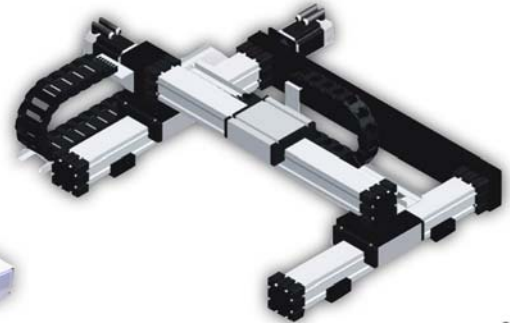


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3620.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых 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 (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>3</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

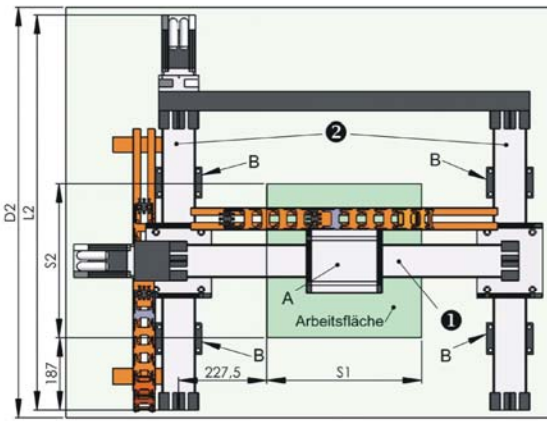
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

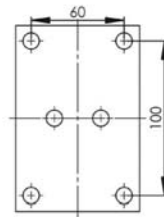
Нагрузка/Сила	40 kg/ 1000 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси 1	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

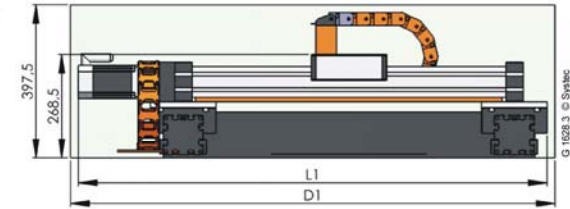
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle



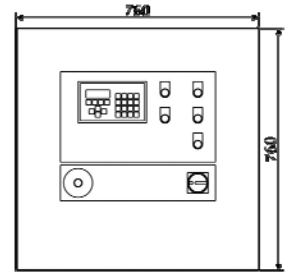
B: Befestigungskonsolle



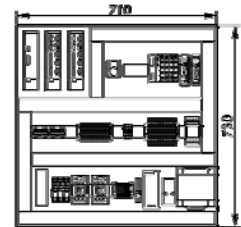
G 1628.3 © Systec

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	894	934	20,2	160	819	859	33,3				
1	250	984	1024	21,6	250	909	949	36,0				
2	320	1054	1094	22,6	320	979	1019	38,0				
3	400	1134	1174	23,8	400	1059	1099	40,4				
4	500	1234	1274	25,3	500	1159	1199	43,4				
5	630	1364	1404	27,2	630	1289	1329	47,2				
6	800	1534	1574	29,7	800	1459	1499	52,2				
7	1000	1734	1774	32,7	1000	1659	1699	58,2				
8	1250	1984	2024	36,4	1250	1909	1949	65,6				
9	1500	2234	2274	40,1	1500	2159	2199	73,0				
Max.	1500	2234	2274	40,1	1500	2159	2199	73,0				

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

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	<b>Плоскость</b>	<b>40 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Автоматизация производства</li> <li>Манипуляции</li> <li>Обработка материалов</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> </ul>	<p>горизонтально (H1<sup>1</sup>)</p>
	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3666.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапециевидальную резьбу, соответствующий нагрузке шаговый двигатель и высокоточный планетарный механизм. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
<b>Направляющие</b>	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	
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 200 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 200 mm (окружность зубчатого колеса)	
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)	
<b>Управление</b>	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	
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>4</sup> ); CANopen (A <sup>4</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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



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

**Описание**

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

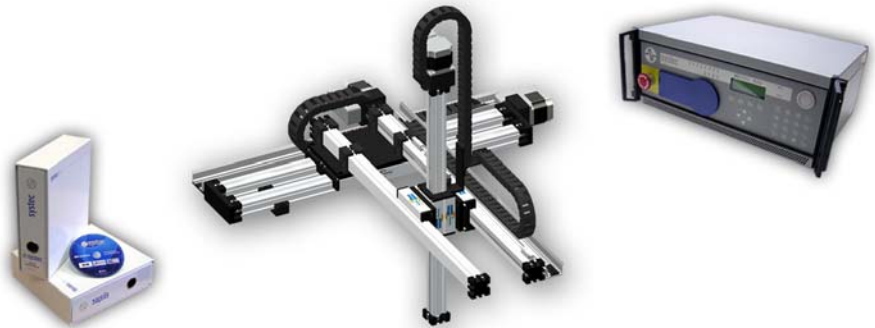


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

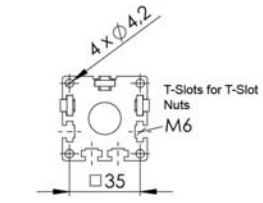
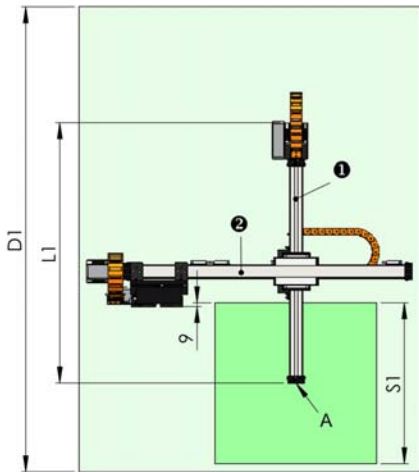
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

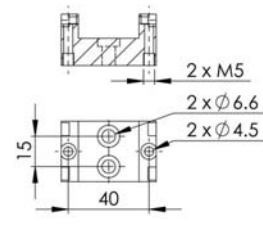
Нагрузка/Сила	1 kg/ 25 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 750 N F <sub>J</sub> = 90 N F <sub>K</sub> = 90 N	M <sub>I</sub> = 12 Nm M <sub>J</sub> = 12 Nm M <sub>K</sub> = 15 Nm	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

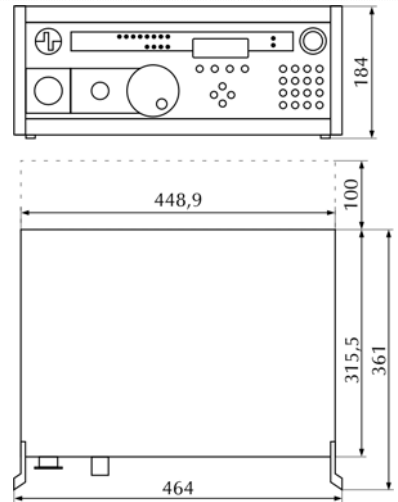
Кинематика	Управление
------------	------------



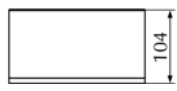
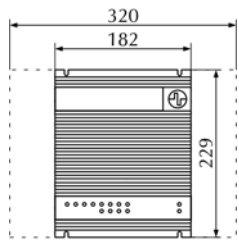
A: Tool Center Point



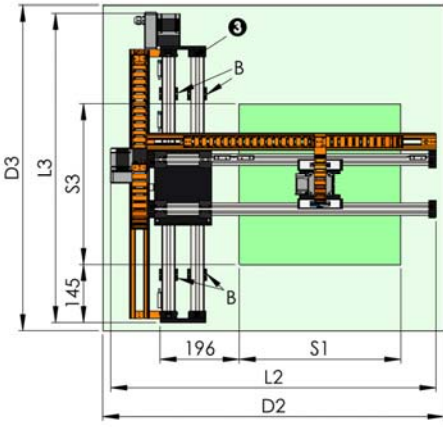
B: Mounting Bracket



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19" - встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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



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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>4</sup> ); CANopen (A <sup>4</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>3</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

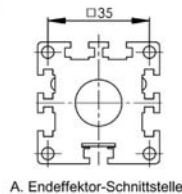
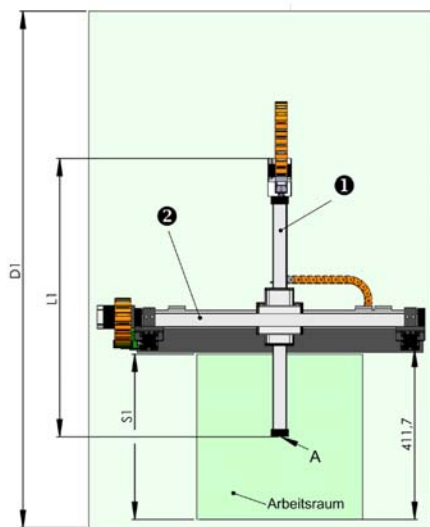
**Технические данные**

**Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки**

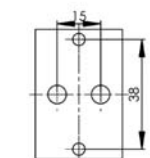
<b>Нагрузка/Сила</b>	1 kg/ 50 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶</b>	$F_I = 750 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 12 \text{ Nm}$ $M_J = 12 \text{ Nm}$ $M_K = 15 \text{ Nm}$	
<b>Скорость</b>	0,05 m/s				
<b>Класс точности</b>	0,1 mm				
<b>Ускорение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

**Размеры**

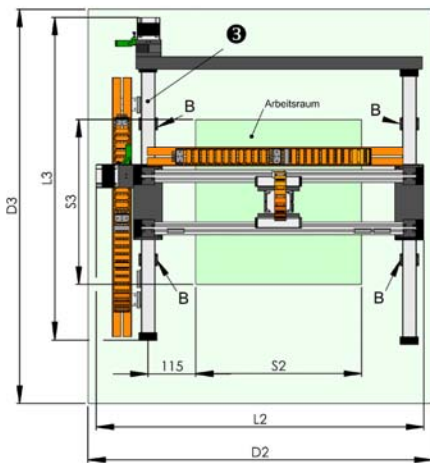
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle



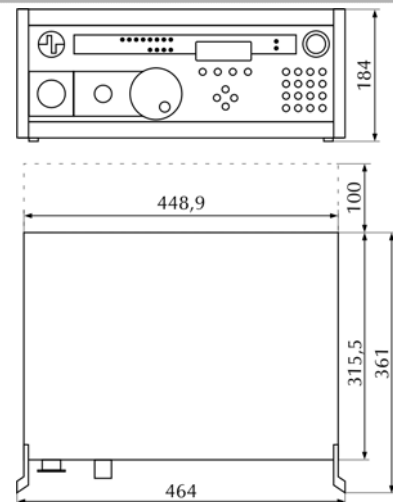
B: Befestigungskonsolle



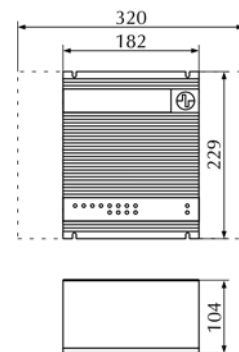
G 303.2 © Bysec

**Legende:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

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

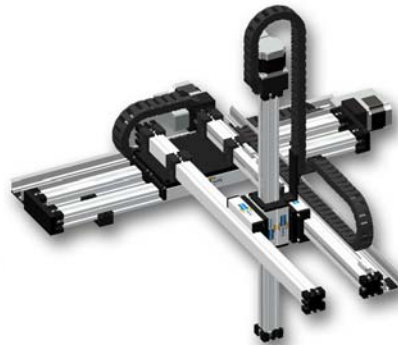


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

Технические данные

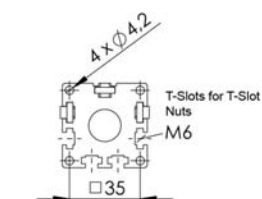
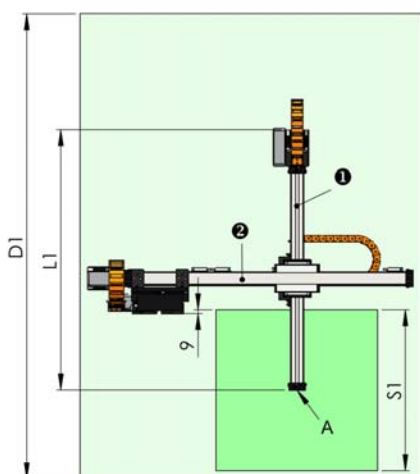
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

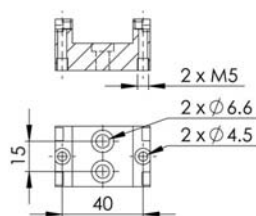
Размеры

Кинематика

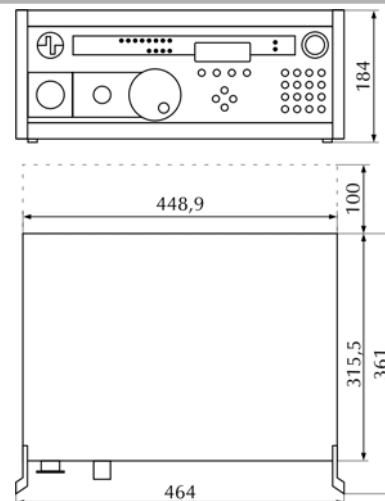
Управление



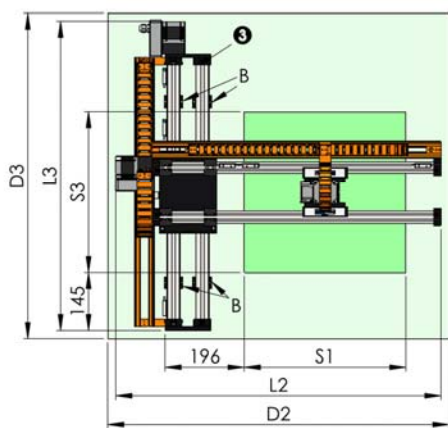
A: Tool Center Point



B: Mounting Bracket



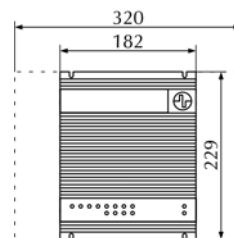
comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



G 4302.1 © Syntec

Legend:

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



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

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

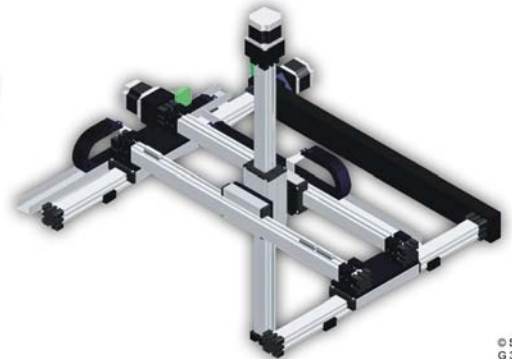


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

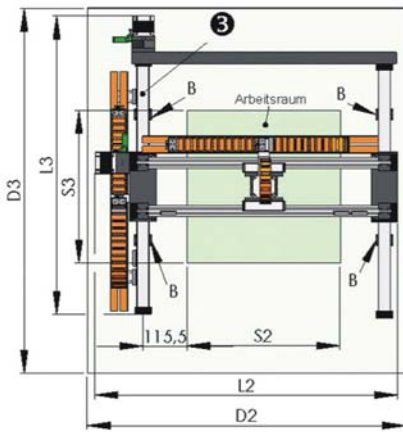
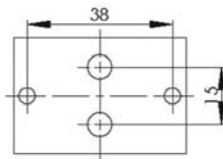
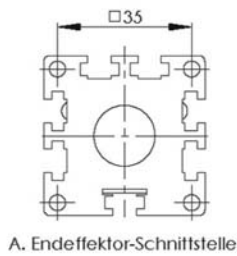
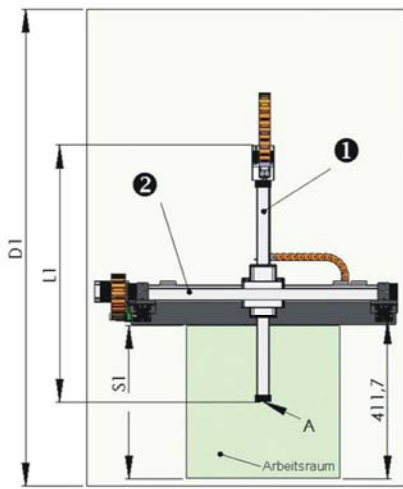
Технические данные

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 <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

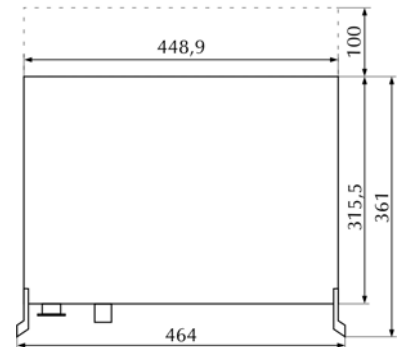
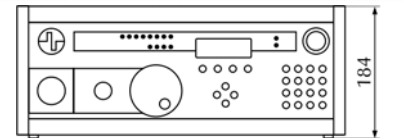
Размеры

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

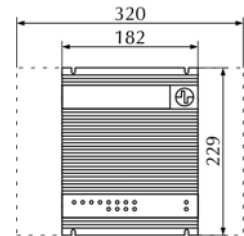


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

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

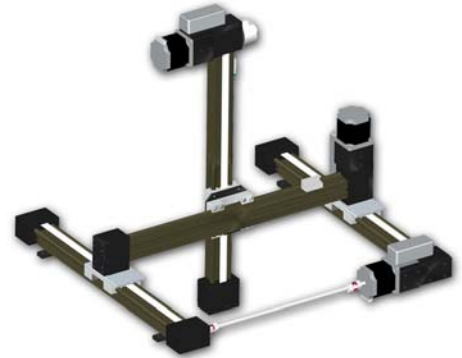


Illustration displays optional equipment.

© 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<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>3</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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

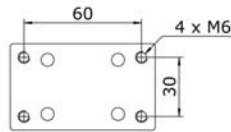
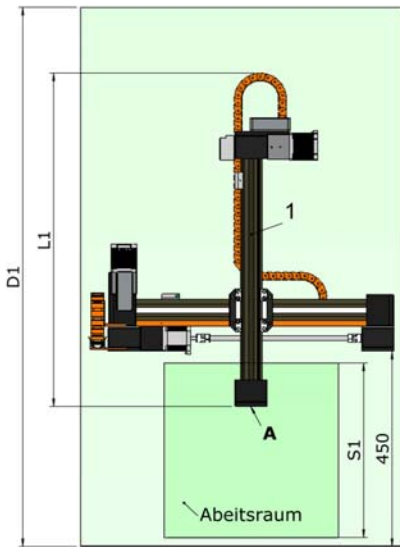
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

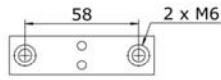
Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶</b>	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,35 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s <sup>2</sup>	<b>Тип эксплуатации</b>	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

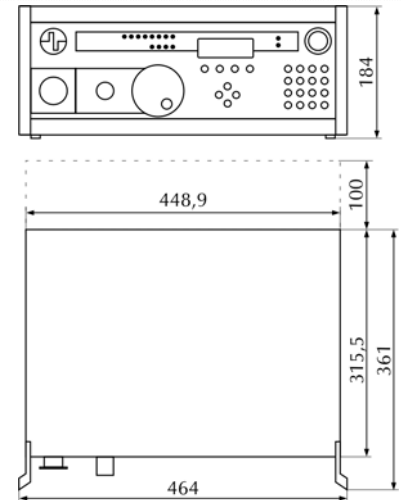
Кинематика	Управление
------------	------------



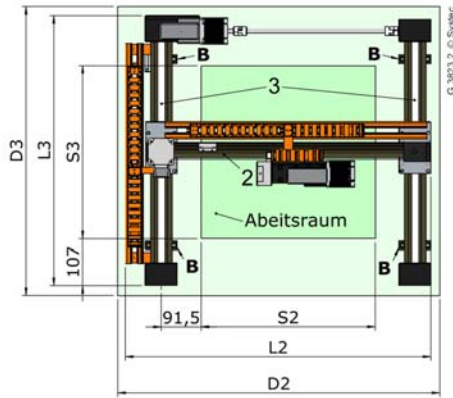
A: Endeffektor-Schnittstelle M1:2



B: Befestigungskonsole M1:2



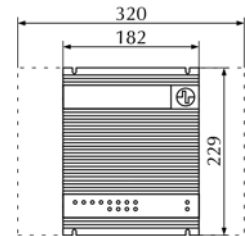
comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



G 3823.2 © Syntec

Legende:

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



есо-система (S<sup>1</sup>): 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	529	729	2,3	160	474	514	2,3	160	384	424	3,5
1	250	619	909	2,4	250	564	604	2,4	250	474	514	3,7
2	320	689	1049	2,5	320	634	674	2,5	320	544	584	3,9
3	400	769	1209	2,6	400	714	754	2,6	400	624	664	4,2
4	500	869	1409	2,7	500	814	854	2,8	500	724	764	4,4
5	-	-	-	-	630	944	984	3,0	630	854	894	4,8
6	-	-	-	-	800	1114	1154	3,2	800	1024	1064	5,3
7	-	-	-	-	1000	1314	1354	3,5	1000	1224	1264	5,8
8	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
9	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
Max.	500	869	1409	2,7	1000	1314	1354	3,5	1000	1224	1264	5,8

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

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

**Описание**

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

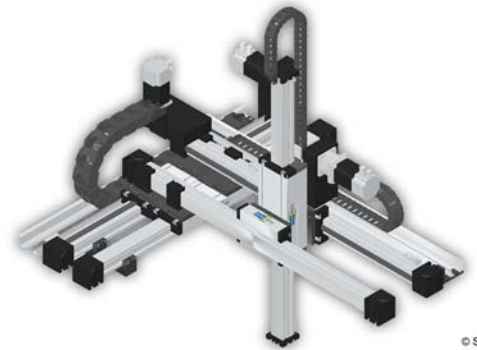


Illustration displays optional equipment

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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(ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 390 N F <sub>J</sub> = 1200 N F <sub>K</sub> = 900 N	M <sub>I</sub> = 25 Nm M <sub>J</sub> = 32 Nm M <sub>K</sub> = 35 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>				
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 (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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



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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

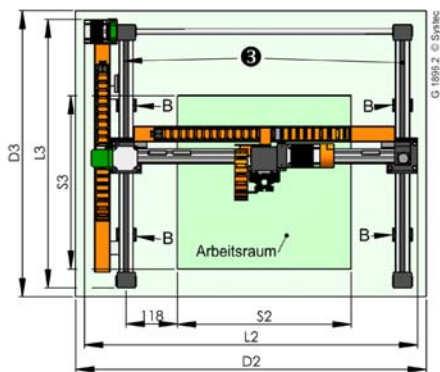
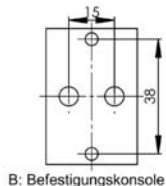
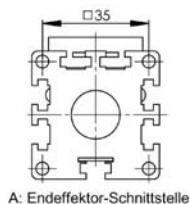
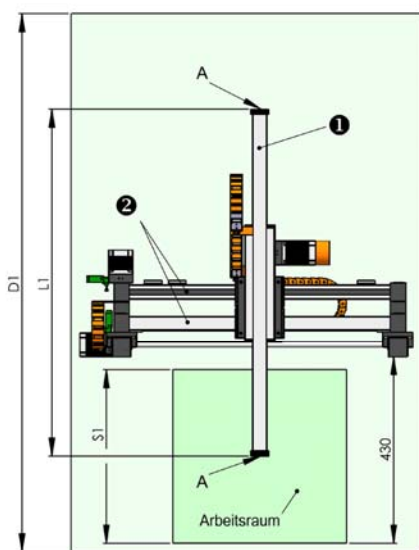
Технические данные

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 <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

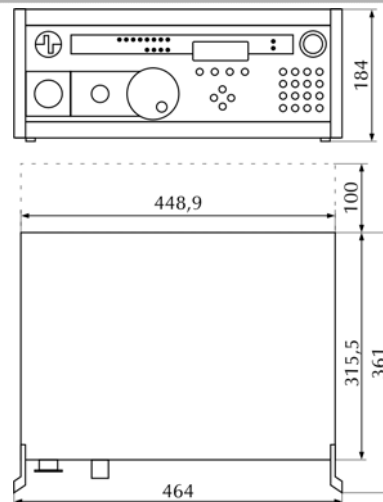
Размеры

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

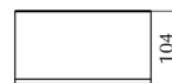
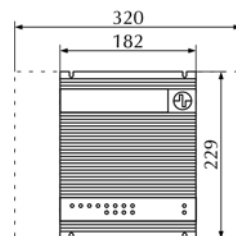


Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>1 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

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

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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Дозировка</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> </ul>	 вертикально (V1 <sup>2</sup> )

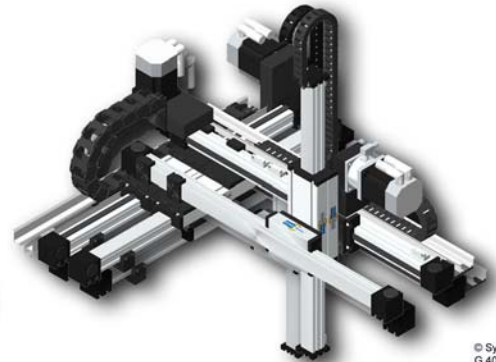


Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G 4041.2

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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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**

<b>Нагрузка/Сила</b>	1 kg/ 100 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶</b>	$F_1 = 390\text{ N}$	$M_1 = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
<b>Скорость</b>	1 m/s		$F_J = 1200\text{ N}$		
<b>Класс точности</b>	0,1 mm		$F_K = 900\text{ N}$		
<b>Ускорение</b>	10 m/s <sup>2</sup>				
<b>Тип эксплуатации</b>	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

**Размеры**

Кинематика				Управление			
<p><b>A: Tool Center Point</b></p> <p><b>B: Mounting Bracket</b></p> <p><b>Legend:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Option</li> <li>S Stroke</li> <li>D DriveSet - Space</li> <li>L Length</li> </ul>				<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Полный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>1 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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

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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось ①	Ось ②	Ось ③
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>			
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (С <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)	
<b>Управление</b>	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	
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>2</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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 <sup>2</sup>	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Endeffektor-Schnittstelle</p> <p>B: Befestigungskonsole</p> <p>Legende:   Option   S Verfahrensweg   D DriveSet - Raum   L Länge</p>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Автоматизация</li> <li>Управление</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> <li>Позиционирование объектов</li> <li>Проверочные установки</li> </ul>	<p>вертикально (V<sup>1</sup>)</p>

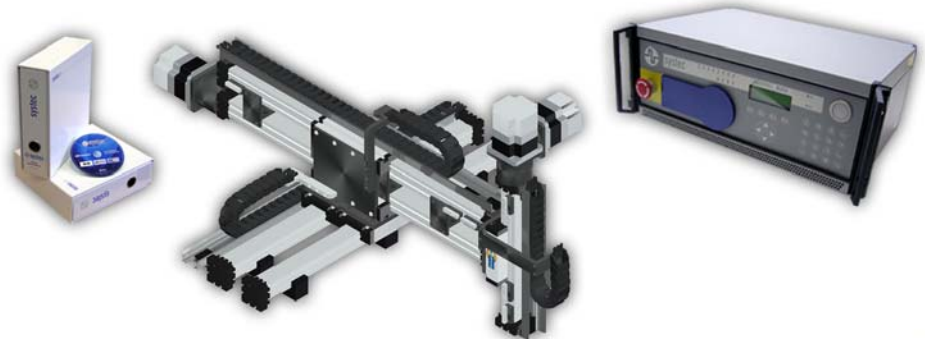


Abbildung enthält optionale Ausstattung

G 4667.1

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 Energiezuführung<sup>2</sup> ist fertig montiert. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich, die C-Variante<sup>2</sup> erlaubt auch Bahnbetrieb (konstante Bahngeschwindigkeit). Achtung: Die max. Geschwindigkeit ist kleiner als die Klassengeschwindigkeit!

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>3</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

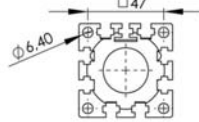
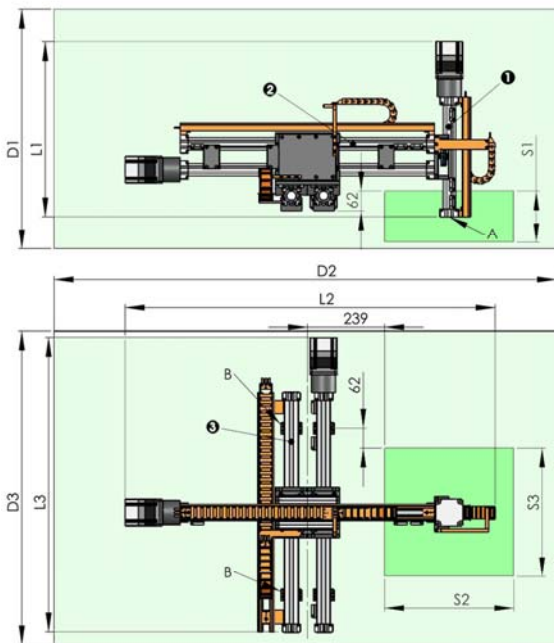
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

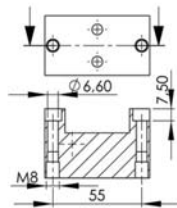
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ❶	F <sub>I</sub> = 1200 N F <sub>J</sub> = 700 N F <sub>K</sub> = 650 N	M <sub>I</sub> = 20 Nm M <sub>J</sub> = 18 Nm M <sub>K</sub> = 25 Nm	
Скорость	0,1 (0,05 <sup>3</sup> ) m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение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

Размеры

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



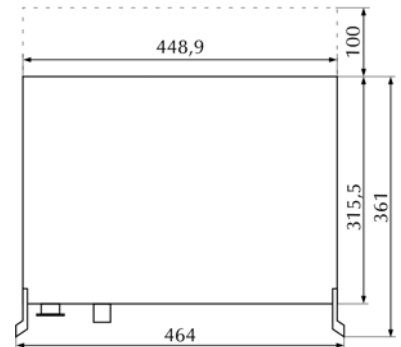
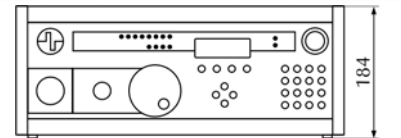
A: Endeffektor-Schnittstelle



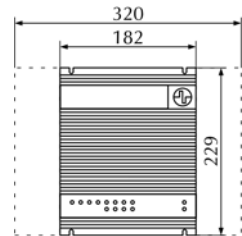
B: Befestigungskonsole

Legende:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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



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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ),установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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



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

**Описание**

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

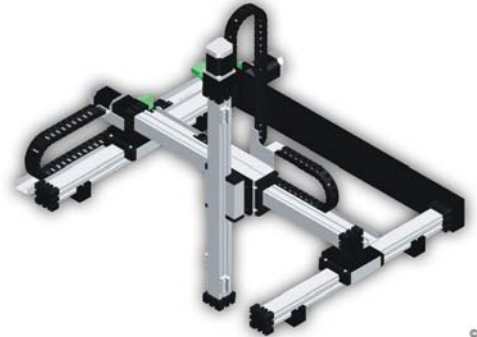


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) 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 <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

Размеры

Кинематика	Управление
<p><b>A: Tool Center Point</b></p> <p><b>B: Mounting Bracket</b></p> <p><b>Legend:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Option</li> <li>S Stroke</li> <li>D DriveSet - Space</li> <li>L Length</li> </ul>	<p>comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,4 mm</b>

**Описание**

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

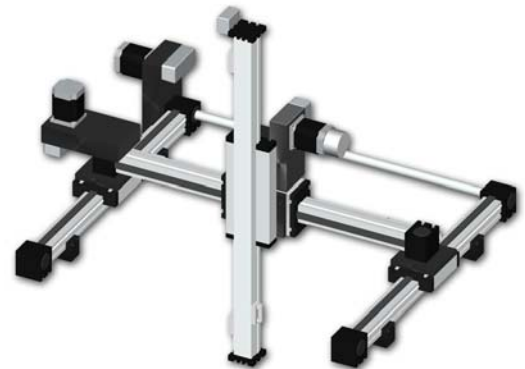


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>4</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>1</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса (O <sup>1</sup> ); с простым Online-интерфейсом (S <sup>1</sup> ); ввод контура (K <sup>2</sup> ); функционально ориентированный интерфейс (T <sup>2</sup> )		

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





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

**Описание**

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



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
 G 3596.2

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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) 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 <sup>4</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
<b>Управление</b>	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>1</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
<b>Windows</b>	Без Online-интерфейса(O <sup>1</sup> );с простым Online-интерфейсом(S <sup>1</sup> );ввод контура(K <sup>2</sup> );функционально ориентированный интерфейс(T <sup>2</sup> )		

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

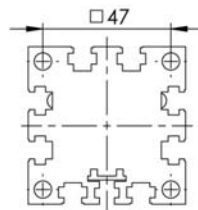
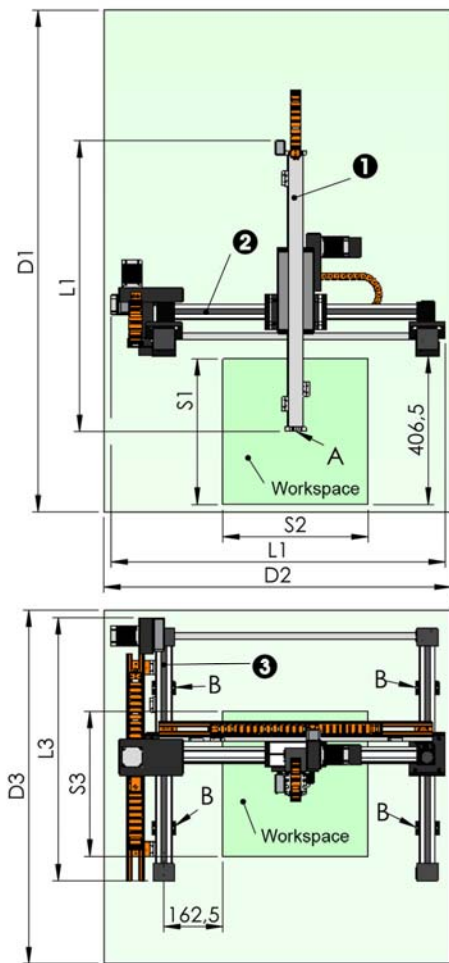
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

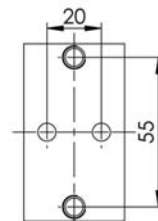
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 390\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>	Тип эксплуатации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

Размеры

Кинематика      Управление



A: Tool Center Point

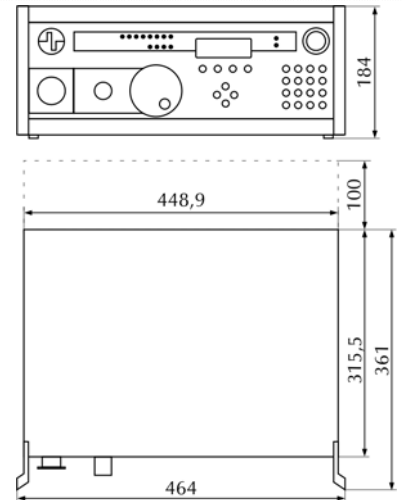


B: Mounting Bracket

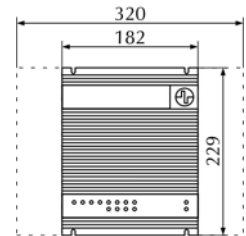
G 4294.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Дозировка</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> </ul>	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>

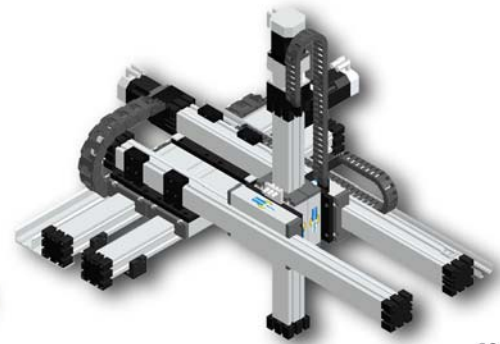


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>4</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



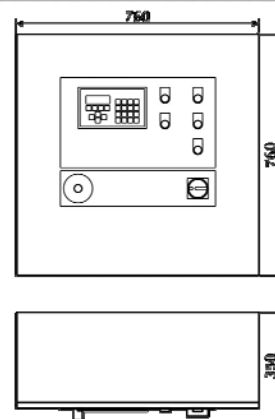
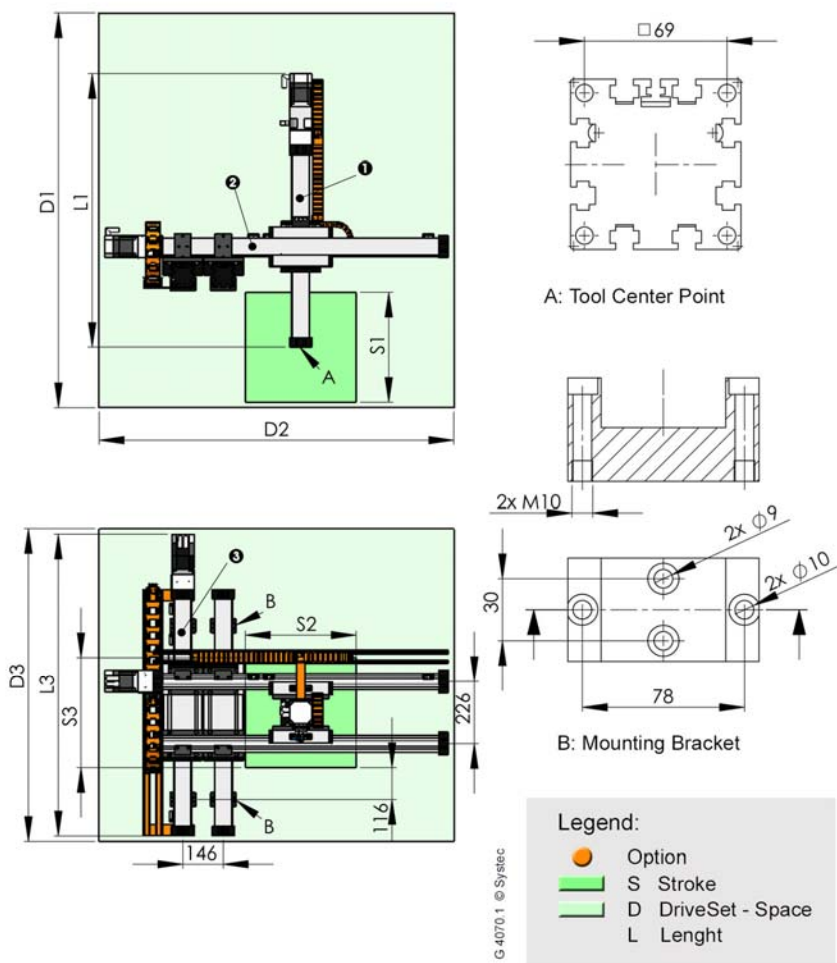
**Технические данные**

**Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки**

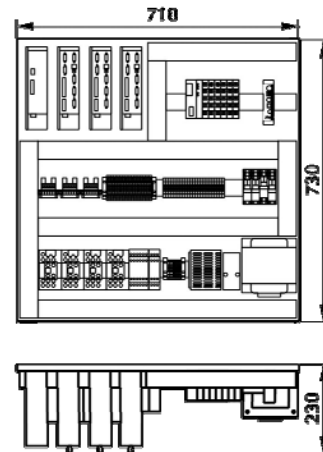
<b>Нагрузка/Сила</b>	5 kg/ 60 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1</b>	$F_I = 2500\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 67\text{ Nm}$ $M_J = 90\text{ Nm}$ $M_K = 120\text{ Nm}$	
<b>Скорость</b>	0,4 m/s				
<b>Класс точности</b>	0,025 mm				
<b>Ускорение</b>	4 m/s <sup>2</sup>				
<b>Тип эксплуатации</b>	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

**Размеры**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Лазерная резка</li> <li>Обработка материалов</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> </ul>	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>

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-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (С <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>4</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



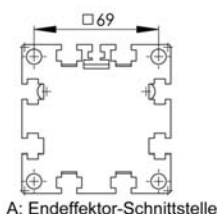
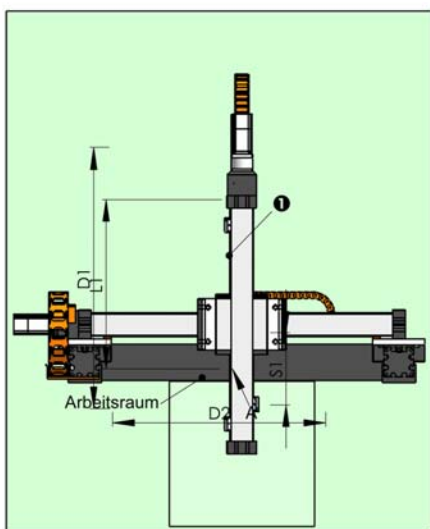
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

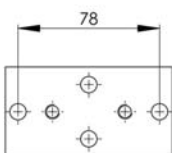
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1</b>	$F_I = 2500\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 67\text{ Nm}$ $M_J = 90\text{ Nm}$ $M_K = 120\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>		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

Размеры

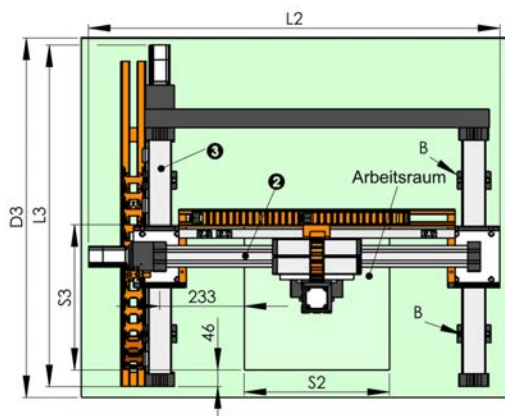
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle

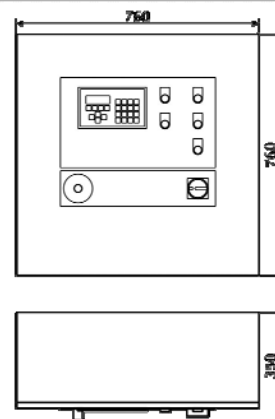


B: Befestigungskonsole

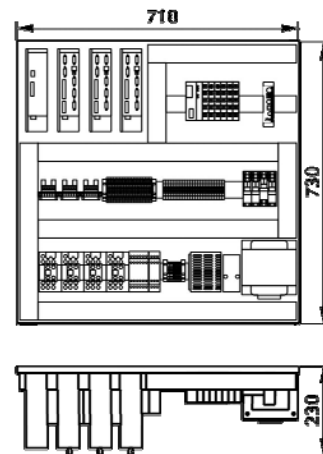


**Legende:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Полный комплект коммутационного шкафа со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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

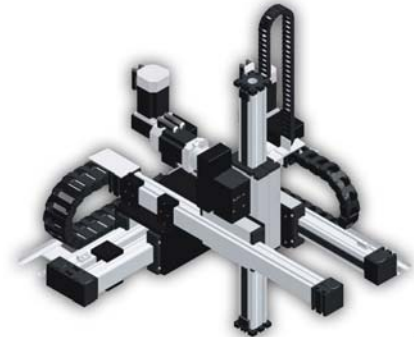


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



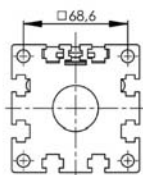
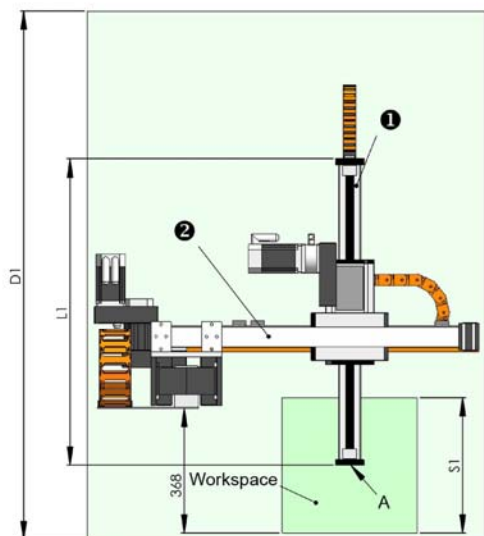
**Технические данные**

**Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки**

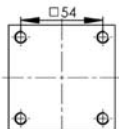
<b>Нагрузка/Сила</b>	5 kg/ 100 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1</b>	$F_1 = 894 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
<b>Скорость</b>	1 m/s				
<b>Класс точности</b>	0,1 mm				
<b>Ускорение</b>	10 m/s <sup>2</sup>				
<b>Тип эксплуатации</b>	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

**Размеры**

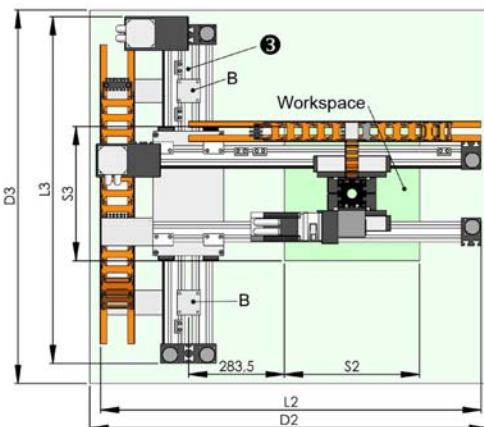
**Кинематика** **Управление**



A: Tool Center Point



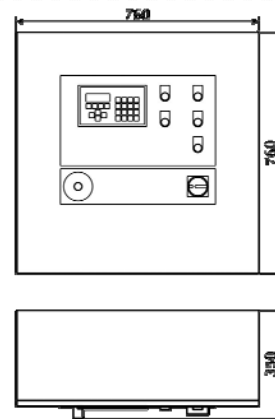
B: Mounting Bracket



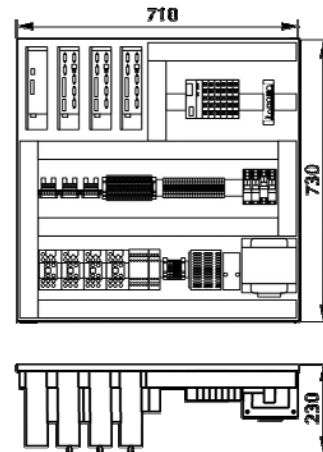
G 4283.1 © Systec

**Legend:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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

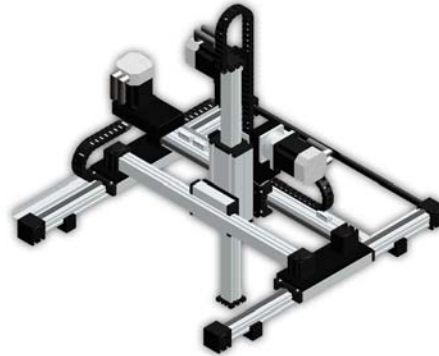


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)	
<b>Управление</b>	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	
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



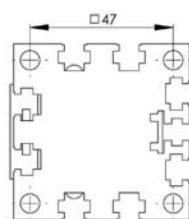
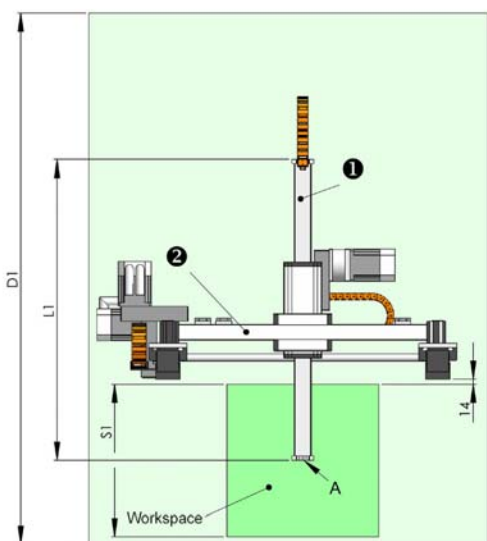
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

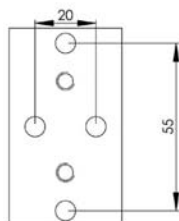
Нагрузка/Сила	5 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	F <sub>1</sub> = 390 N F <sub>J</sub> = 1200 N F <sub>K</sub> = 900 N	M <sub>1</sub> = 25 Nm M <sub>J</sub> = 32 Nm M <sub>K</sub> = 35 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s <sup>2</sup>			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

Размеры

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



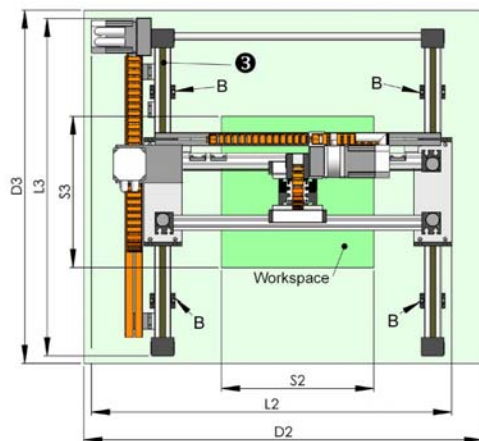
A: Tool Center Point



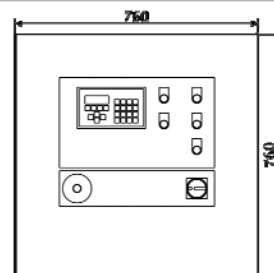
B: Mounting Bracket

Legend:

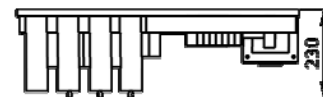
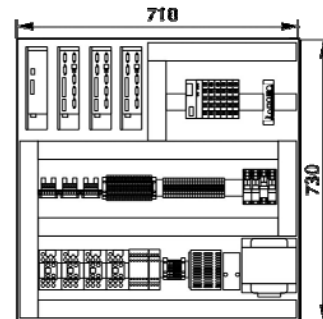
- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



G 4029.1 © Syntec



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>5 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции			
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции и позиционирование</li> <li>Клеящие и дозирующие системы</li> <li>Лазерная резка</li> <li>Проверочные системы</li> </ul>	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</p>			

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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 20x20 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x50 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 20x50 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>	<p><b>comfort (R<sup>2</sup>)</b></p>		<p><b>eco (S<sup>1</sup>)</b></p>
<b>Тип</b>			
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



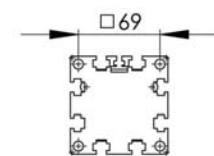
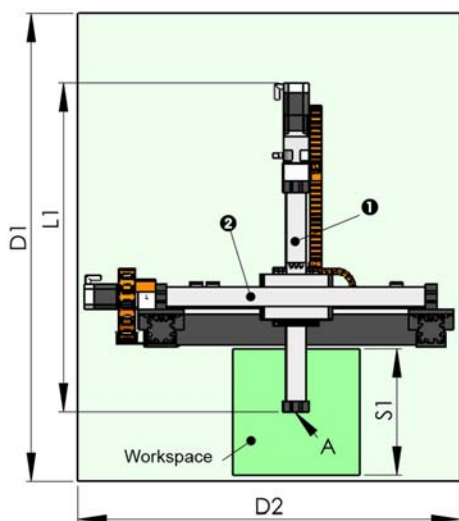
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

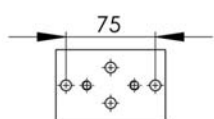
Нагрузка/Сила	5 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	F <sub>I</sub> = 2500 N F <sub>J</sub> = 3000 N F <sub>K</sub> = 1700 N	M <sub>I</sub> = 67 Nm M <sub>J</sub> = 90 Nm M <sub>K</sub> = 120 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s <sup>2</sup>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

Размеры

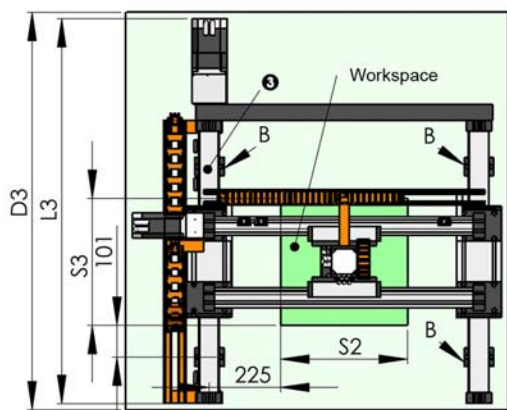
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point



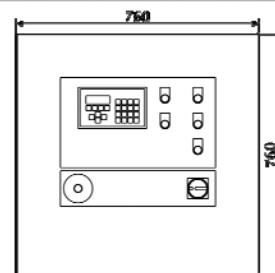
B: Mounting Bracket



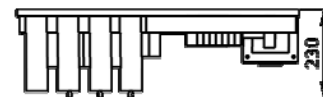
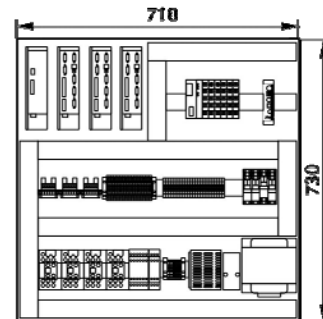
G 4292.1 © Systec

Legend:

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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



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-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>4</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



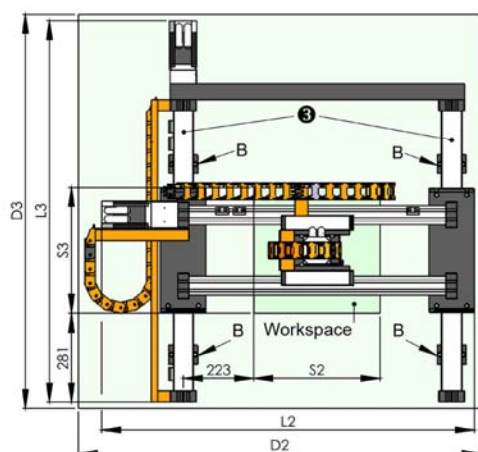
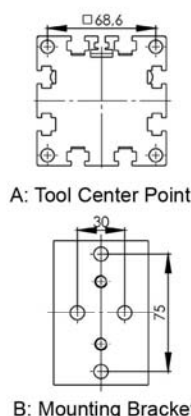
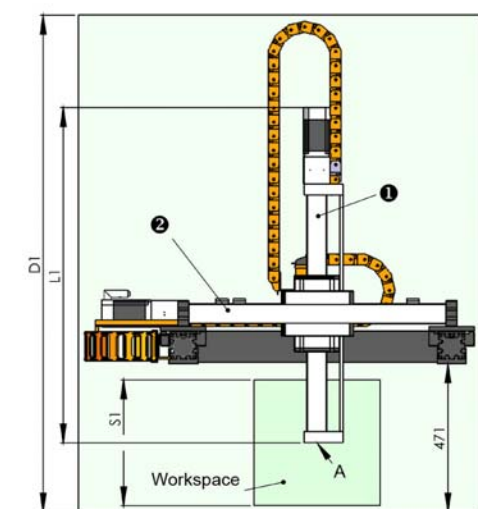
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 500 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1</b>	$F_I = 2500\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 67\text{ Nm}$ $M_J = 90\text{ Nm}$ $M_K = 120\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s <sup>2</sup>				
<b>Тип эксплуатации</b>		S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)			

Размеры

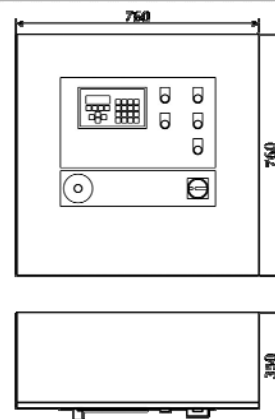
Кинематика Управление



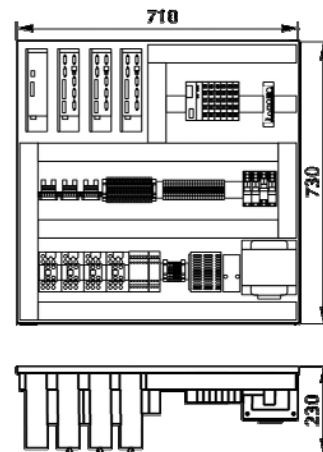
G 4291.1 © Systec

**Legend:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>15 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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

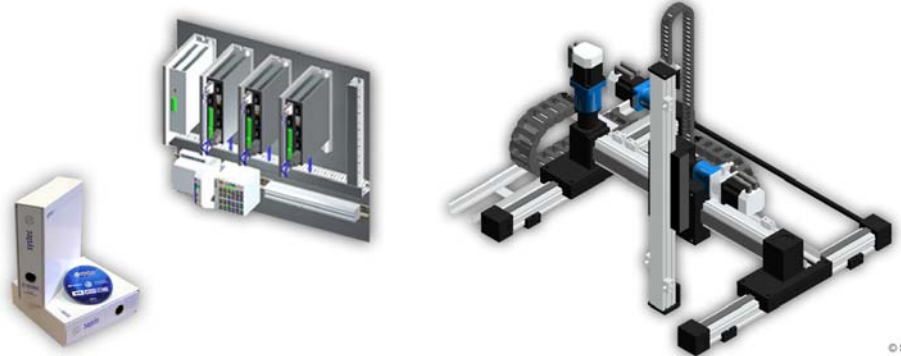


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 200 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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(O<sup>1</sup>);с простым Online-интерфейсом(S<sup>2</sup>);ввод контура(K<sup>2</sup>);функционально ориентированный интерфейс(T<sup>2</sup>)

**Технический паспорт**  
**DriveSet M357**  
RLNN (P)



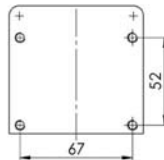
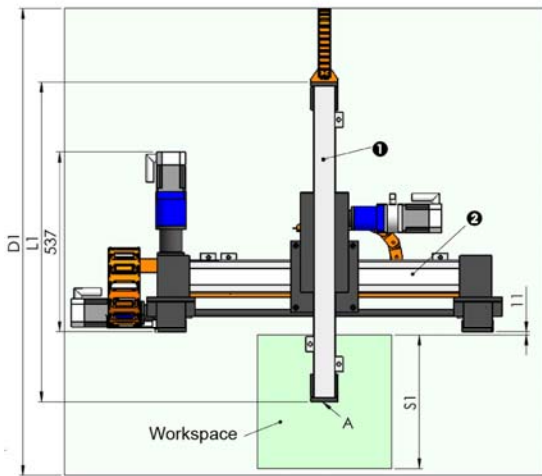
**Технические данные**

**Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки**

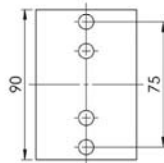
<b>Нагрузка/Сила</b>	15 kg/ 160 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1</b>	$F_I = 1150\text{ N}$ $F_J = 3100\text{ N}$ $F_K = 2200\text{ N}$	$M_I = 54\text{ Nm}$ $M_J = 180\text{ Nm}$ $M_K = 250\text{ Nm}$	
<b>Скорость</b>	0,4 m/s				
<b>Класс точности</b>	0,1 mm				
<b>Ускорение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

**Размеры**

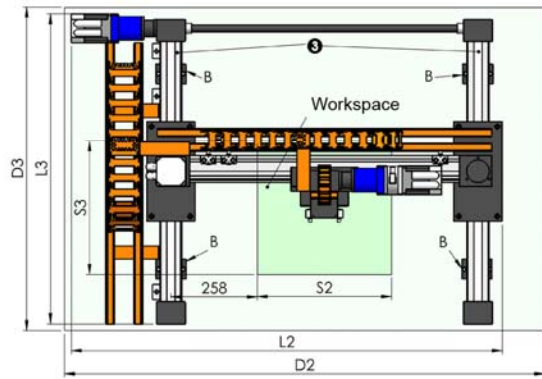
**Кинематика** **Управление**



A: Tool Center Point



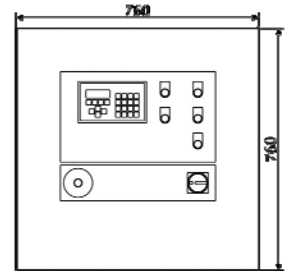
B: Mounting Bracket



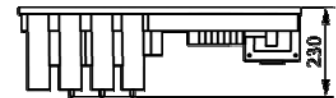
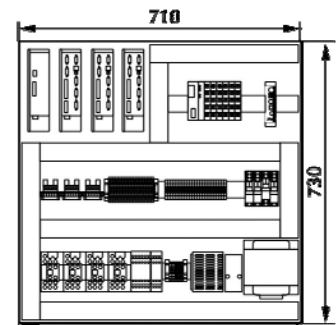
G 4290.1 © Systec

**Legend:**

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



eco-система (S<sup>1</sup>): 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
	<b>Объём</b>	<b>15 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Перемещение и позиционирование</li> <li>Дозировка</li> <li>Контрольно-измерительные системы</li> <li>Подъёмно-транспортные устройства</li> </ul>	<p>вертикально (V<sup>1</sup>)</p>

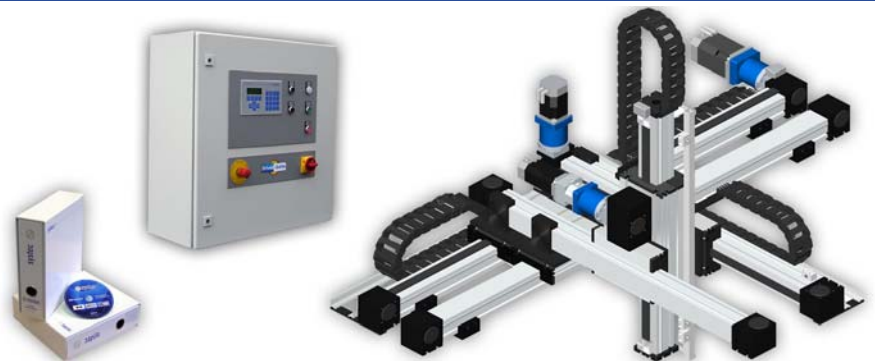


Illustration displays optional equipment.  
 © Systec G3897.2

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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



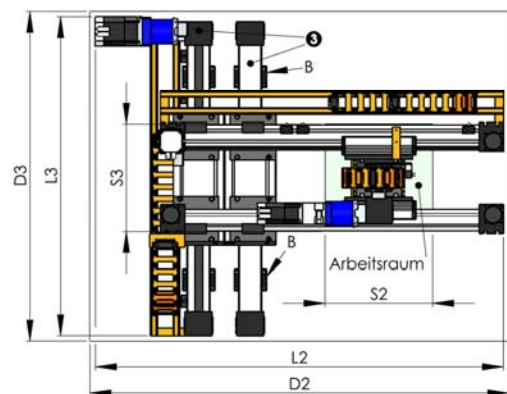
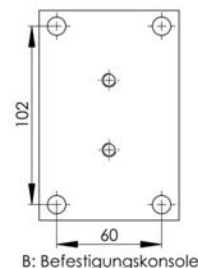
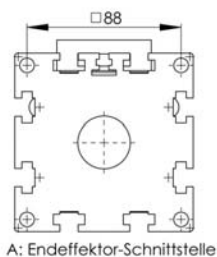
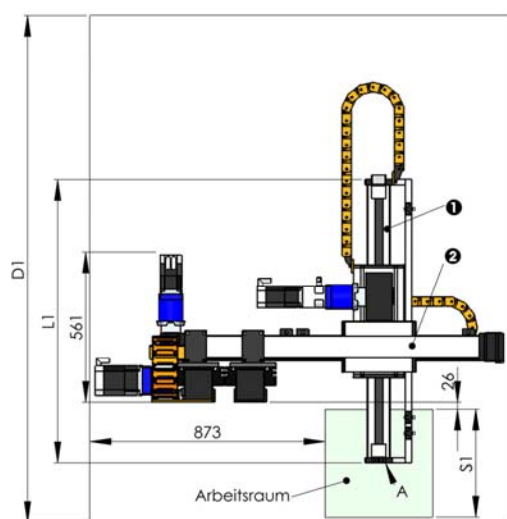
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

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

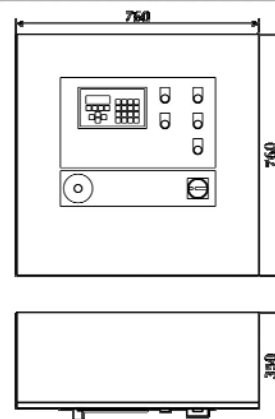
Размеры

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

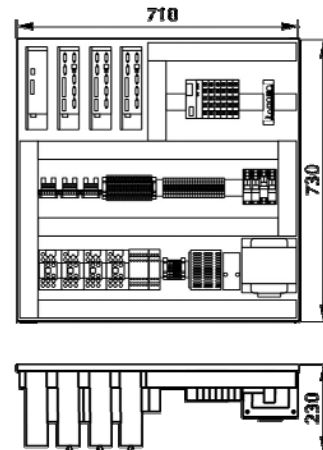


© 2002 © Systec

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



eso-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>15 kg</b>	<b>1 m/s</b>	<b>0,1 mm</b>

**Описание**

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

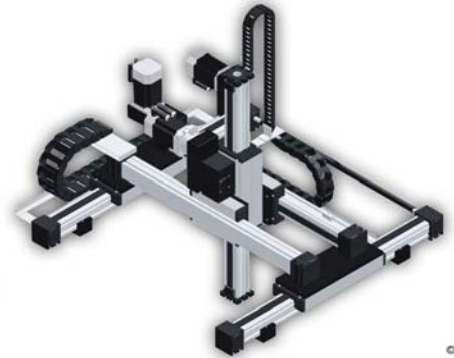


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>1</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>1</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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



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

**Описание**

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

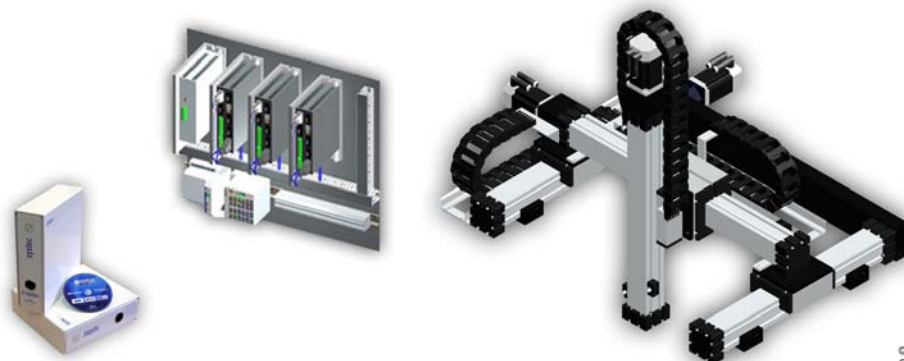


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>3</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>3</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>			
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)	
<b>Управление</b>	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	
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>4</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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



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

**Описание**

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

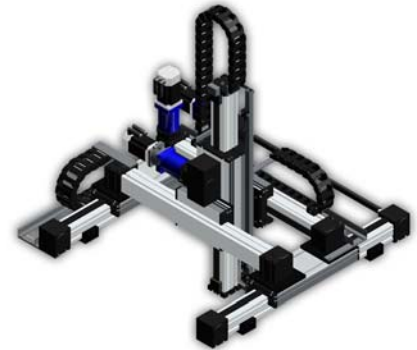


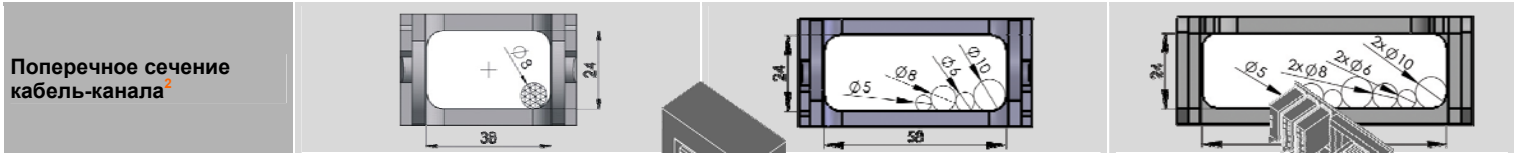
Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>1</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант C<sup>2</sup> 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
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 192 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )



<b>Устройство управления</b>		
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>

<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>	
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )	
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	

**ПО**

<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>
<b>Среда разработки</b>	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
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



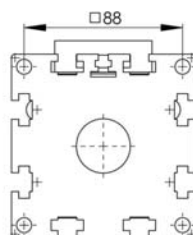
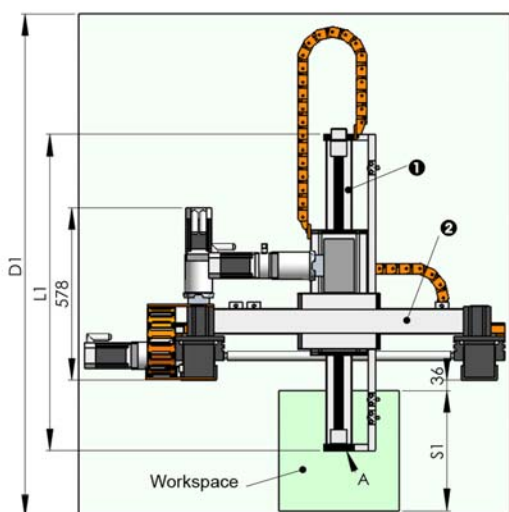
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

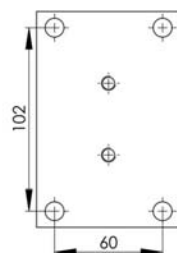
Нагрузка/Сила	40 kg/ 300 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1</b>	$F_I = 1900\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 90\text{ Nm}$ $M_J = 110\text{ Nm}$ $M_K = 150\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s <sup>2</sup>				
<b>Тип эксплуатации</b>		S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)			

Размеры

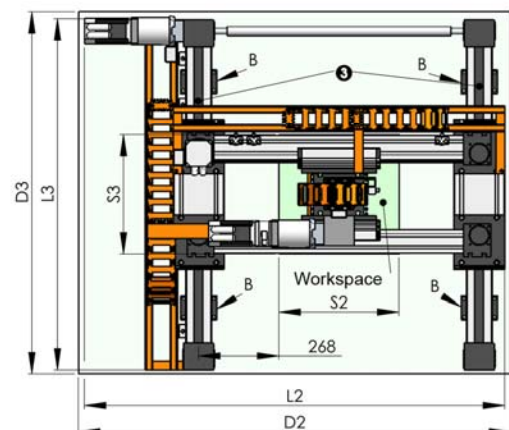
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

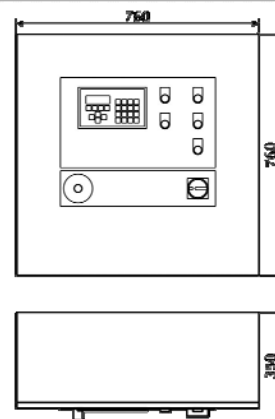


B: Mounting Bracket

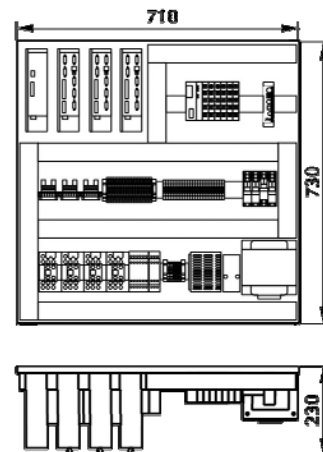


G 4287.1 © Systec

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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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	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
	<b>Объём</b>	<b>40 kg</b>	<b>0,4 m/s</b>	<b>0,025 mm</b>

**Описание**

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

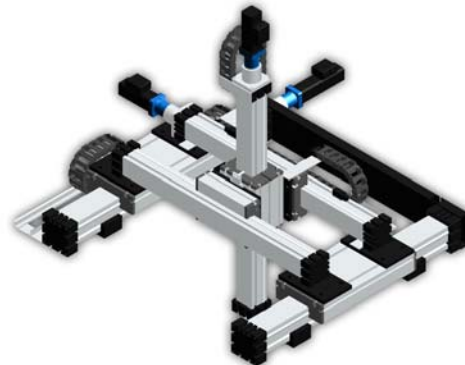


Illustration displays optional equipment.

© 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-каналами<sup>2</sup>. Для управления возможны различные варианты, вариант С<sup>3</sup> позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C <sup>3</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>3</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>3</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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



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

**Описание**

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> <li>Манипуляции</li> <li>Пакетирование</li> <li>Позиционирование объектов</li> </ul>	<p>вертикально (V1<sup>2</sup>)</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 C<sup>2</sup> позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

**Конфигурация системы**

Кинематика	Ось 1	Ось 2	Ось 3
<b>Направляющие</b>	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
<b>Тип привода</b>	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)
<b>Двигатель</b>	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
<b>Трасса кабелей</b>	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )	Незащищённый жгут (L <sup>1</sup> ); Кабель-канал - цепь (K <sup>2</sup> )
<b>Поперечное сечение кабель-канала<sup>2</sup></b>			
<b>Устройство управления</b>			
<b>Тип</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>		<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Оборудование</b>	3-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C <sup>2</sup> ) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема <sup>2</sup>		
<b>Драйвер двигателя</b>	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
<b>Технолог. функции</b>	Дискретное перемещение (P <sup>1</sup> ); Синхронное перемещение по оси (M <sup>2</sup> ); Управление траекторией (C <sup>2</sup> )		
<b>Электр. соединения</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
<b>Управление</b>	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
<b>Дополнительные устройства</b>	Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); встроенные штурвал и подстройка (H <sup>2</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )		Без дополнительных устройств (O <sup>1</sup> ); внешний джойстик (J <sup>2</sup> )
<b>Полевые шины</b>	Без возможности подключения (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )		
<b>ПО</b>			
<b>Рабочая программа</b>	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства <sup>2</sup> ), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура <sup>2</sup> ; управление траекторией <sup>2</sup>		
<b>Среда разработки</b>	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		
<b>Прикладная пр-ма</b>	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)



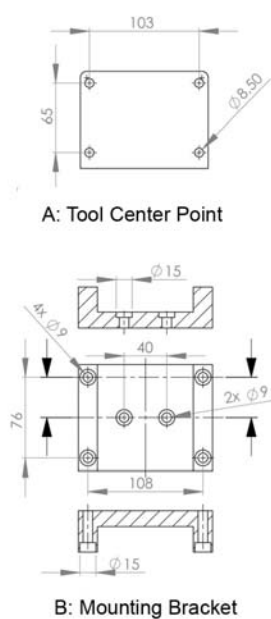
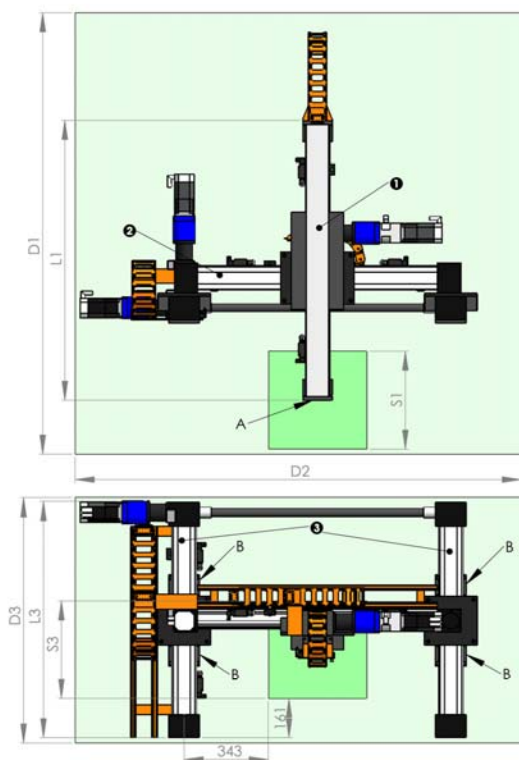
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

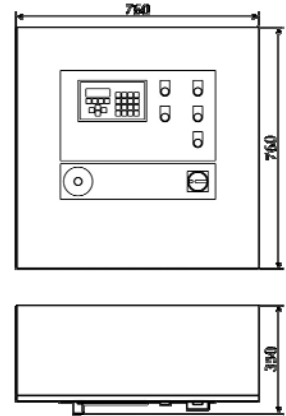
Нагрузка/Сила	40 kg/ 450 N	<b>Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶</b>	$F_I = 1900\text{ N}$	$M_I = 90\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s		$F_J = 3000\text{ N}$	$M_J = 110\text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 1700\text{ N}$	$M_K = 150\text{ Nm}$	
Ускорение	10 m/s <sup>2</sup>		<b>Тип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

Размеры

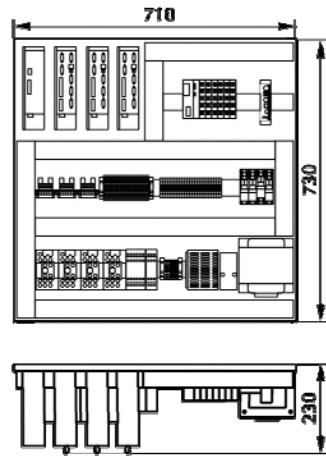
Кинематика	Управление
------------	------------



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



comfort-система (R<sup>2</sup>): Полный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S<sup>1</sup>): 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

<b>Auswahlkriterien:</b>	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	<b>Drehtisch</b>	<b>1 kg</b>	<b>30°/s</b>	<b>0,02°</b>

**Beschreibung**

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Drehen von Objekten</li> <li>▪ Bildverarbeitung</li> <li>▪ Automatisierung</li> <li>▪ Mess- und Prüfanlagen</li> </ul>	horizontal (H <sup>1</sup> )



Illustration displays optional equipment.

© Systec  
G 4537.1

Drehtisch für Positionierung sehr kleiner Lasten mit geringen Abmessungen bei hoher Präzision  
 Das Rotationsmodul besteht aus einem hochgenauen Zahnriemengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen Schrittmotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich. Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

**Systemkonfiguration**

Kinematik	<b>Drehtisch</b>	
<b>Drehteller</b>	Aluminium, glatt	
<b>Bewegung</b>	durchdrehend, auch kontinuierlich	
<b>Antriebsart</b>	Präzisionszahnriemengetriebe	
<b>Motor</b>	2-Phasen-Schrittmotor	
<b>Kabelführung</b>	Kabelstrang lose	
<b>Steuerung</b>		
<b>Typ</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Ausstattung</b>	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, 3 analoge Eingänge, 1 analoger Ausgang, Schrittüberwachung des Motors <sup>2</sup>	
<b>Motortreiber</b>	Integriert in die Steuerung, 24V / 3,25A; mit einstellbarer Mikroschrittauflösung von 400 .. 10.000 Schritten/Umdrehung, 150 kHz Schrittfrequenz	
<b>Technologie</b>	Punkt-zu-Punkt (P)	
<b>Elektrischer Anschluss</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC und 48 V DC
<b>Bedienung</b>	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
<b>Zusatzgeräte</b>	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); eingebautes Handrad und Override (H <sup>2</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )
<b>Feldbusse</b>	Kein Busanschluss (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>Software</b>		
<b>Betriebsprogramm</b>	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte <sup>2</sup> erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
<b>Entwicklungsumgebung</b>	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahmehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
<b>Applikationsprogramm</b>	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
<b>Windows</b>	Ohne Online-Bedienoberfläche (O <sup>1</sup> ); Einfache Online-Bedienoberfläche (S <sup>2</sup> ); Konturübernahme (K <sup>2</sup> ); Technologie-orientierte Oberfläche (T <sup>2</sup> )	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

**Technische Daten**

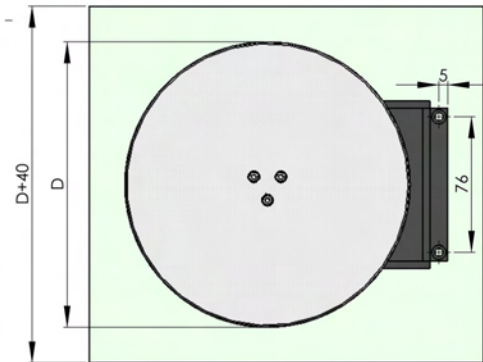
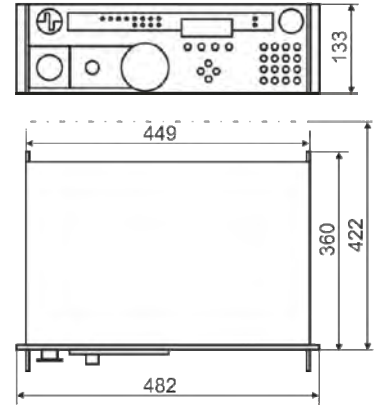
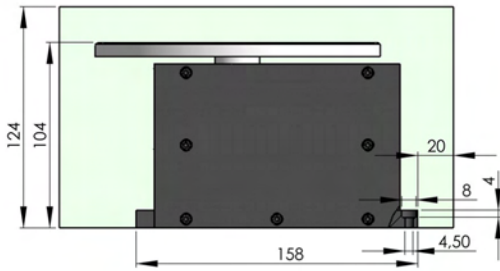
**Betriebseigenschaften und Belastungen**

<b>Tragfähigkeit/Kraft</b>	1 kg/10 N <sup>3</sup>	<b>Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)</b>	$F = 12 \text{ N}^4$ $M_R = 0,8 \text{ Nm}$ $M_T = 1,5 \text{ Nm}$	
<b>Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit</b>	5 U/min; 30°/s			
<b>Präzisionsklasse</b>	0,02°			
<b>Beschleunigung</b>	300°/s <sup>2</sup>	<b>Betriebsart</b>	S1 (Für Dauerbetrieb geeignet)	

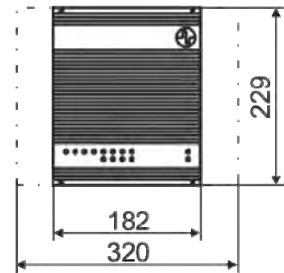
**Dimensionen**

**Kinematik**

**Steuerung**



comfort-Steuerung (R<sup>2</sup>): Tischgerät zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus; 19"-Einbau möglich



eco-Steuerung (S<sup>1</sup>): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

G-4638.1 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v <sup>3</sup> [mm/s]	G [kg]	J <sup>4</sup> [kgm <sup>2</sup> ]
0	100	26	4	0,0002
1	160	42	4	0,0014
2	200	52	5	0,0034
3	250	65	5	0,0083

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

<b>Auswahlkriterien:</b>	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	<b>Drehtisch</b>	<b>5 kg</b>	<b>30°/s</b>	<b>0,25°</b>

**Beschreibung**

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Drehen von Objekten</li> <li>▪ Bildverarbeitung</li> <li>▪ Automatisierung</li> <li>▪ Mess- und Prüfanlagen</li> </ul>	horizontal (H <sup>1</sup> )



Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec  
 G 4279.1

Drehtisch für Positionierung kleiner Lasten mit geringen Abmessungen bei einfacher Präzision  
 Das Rotationsmodul besteht aus einem stabilen Schneckengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen Schrittmotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich.  
 Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

**Systemkonfiguration**

Kinematik	Drehtisch	
<b>Drehteller</b>	Aluminium, glatt	
<b>Bewegung</b>	durchdrehend, auch kontinuierlich	
<b>Antriebsart</b>	Schneckengetriebe	
<b>Motor</b>	2-Phasen-Schrittmotor	
<b>Kabelführung</b>	Kabelstrang lose	
<b>Steuerung</b>		
<b>Typ</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Ausstattung</b>	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, 3 analoge Eingänge, 1 analoger Ausgang, Schrittüberwachung des Motors <sup>2</sup>	
<b>Motortreiber</b>	Integriert in die Steuerung, 24V / 3,25A; mit einstellbarer Mikroschrittauflösung von 400 .. 10.000 Schritten/Umdrehung, 150 kHz Schrittfrequenz	
<b>Technologie</b>	Punkt-zu-Punkt (P)	
<b>Elektrischer Anschluss</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC und 48 V DC
<b>Bedienung</b>	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
<b>Zusatzgeräte</b>	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); eingebautes Handrad und Override (H <sup>2</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )
<b>Feldbusse</b>	Kein Busanschluss (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>Software</b>		
<b>Betriebsprogramm</b>	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte <sup>2</sup> erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
<b>Entwicklungsumgebung</b>	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahnehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
<b>Applikationsprogramm</b>	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
<b>Windows</b>	Ohne Online-Bedienoberfläche (O <sup>1</sup> ); Einfache Online-Bedienoberfläche (S <sup>2</sup> ); Konturübernahme (K <sup>2</sup> ); Technologie-orientierte Oberfläche (T <sup>2</sup> )	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung



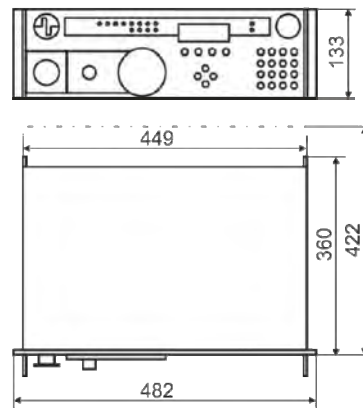
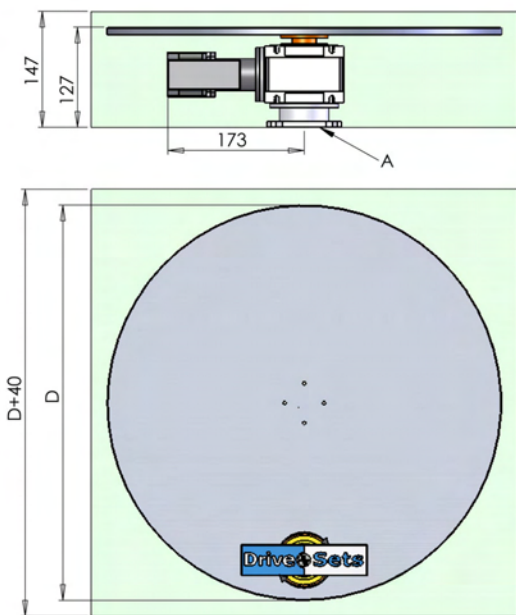
**Technische Daten**

**Betriebseigenschaften und Belastungen**

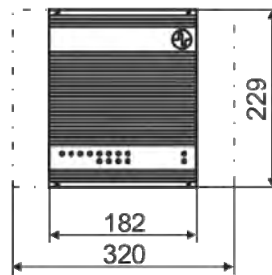
<b>Tragfähigkeit/Kraft</b>	5 kg/50 N <sup>3</sup>	<b>Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)</b>	F = 400 N <sup>4</sup> M <sub>R</sub> = 25 Nm M <sub>T</sub> = 3 Nm	
<b>Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit</b>	5 U/min; 30°/s			
<b>Präzisionsklasse</b>	0,25°			
<b>Beschleunigung</b>	150°/s <sup>2</sup>	<b>Betriebsart</b>	S2 (Nicht für Dauerbetrieb geeignet)	

**Dimensionen**

Kinematik	Steuerung
-----------	-----------



comfort-Steuerung (R<sup>2</sup>): Tischgerät zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus; 19"-Einbau möglich



eco-Steuerung (S<sup>1</sup>): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

G 4283.1 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v <sup>3</sup> [mm/s]	G [kg]	J <sup>4</sup> [kgm <sup>2</sup> ]
2	200	52	9	0,0042
3	250	65	9	0,0104
4	320	84	10	0,0278
5	400	105	12	0,0679
6	500	131	13	0,1657

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

<b>Auswahlkriterien:</b>	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	<b>Drehmodul</b>	<b>5 kg</b>	<b>240°/s</b>	<b>0,25°</b>

**Beschreibung**

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Laserbearbeitung</li> <li>▪ Drehen von Objekten</li> <li>▪ Kennzeichnungsdruck (Mantelbeschriftung)</li> <li>▪ Mess- und Prüfanlagen</li> <li>▪ Bildverarbeitung</li> </ul>	horizontal (H <sup>1</sup> ) 
	vertikal1 (V1 <sup>2</sup> ) 

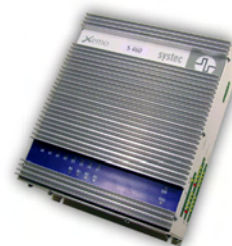
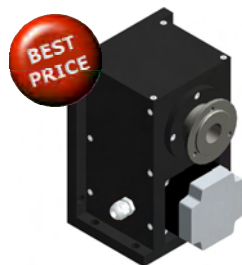


Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec  
G 4545.1

Drehmodul mit Durchführung für Positionierung mittlerer Lasten mit mittleren Abmessungen bei einfacher Präzision  
 Das Rotationsmodul besteht aus einem Zahnriemengetriebe mit einer Hohlwelle. Auf dem Flansch kann ein Dreibackenfutter<sup>2</sup> zum Spannen von Werkstücken montiert werden. Der Antrieb erfolgt über einen Schrittmotor. Es kann horizontal und vertikal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich.  
 Das Drehmodul ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

**Systemkonfiguration**

Kinematik	<b>Drehtisch</b>	
<b>Drehteller</b>	Flansch mit 3 Bohrungen (Lochkreis 64 mm) zur Aufnahme eines Dreibackenfutters (kann als Option geliefert werden) oder einer anderen Spanneinrichtung. Durchführung 25 mm Durchmesser	
<b>Bewegung</b>	durchdrehend, auch kontinuierlich	
<b>Antriebsart</b>	Zahnriemengetriebe	
<b>Motor</b>	2-Phasen-Schrittmotor	
<b>Kabelführung</b>	Kabelstrang lose	
<b>Steuerung</b>		
<b>Typ</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Ausstattung</b>	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, 3 analoge Eingänge, 1 analoger Ausgang, Schrittüberwachung des Motors <sup>2</sup>	
<b>Motortreiber</b>	Integriert in die Steuerung, 24V / 3,25A; mit einstellbarer Mikroschrittauflösung von 400 .. 10.000 Schritten/Umdrehung, 150 kHz Schrittfrequenz	
<b>Technologie</b>	Punkt-zu-Punkt (P)	
<b>Elektrischer Anschluss</b>	85 V - 245 V AC	24 V DC und 48 V DC
<b>Bedienung</b>	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
<b>Zusatzgeräte</b>	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); eingebautes Handrad und Override (H <sup>2</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )
<b>Feldbusse</b>	Kein Busanschluss (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
Software		
<b>Betriebsprogramm</b>	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte <sup>2</sup> erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
<b>Entwicklungsumgebung</b>	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahnehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
<b>Applikationsprogramm</b>	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
<b>Windows</b>	Ohne Online-Bedienoberfläche (O <sup>1</sup> ); Einfache Online-Bedienoberfläche (S <sup>2</sup> ); Konturübernahme (K <sup>2</sup> ); Technologie-orientierte Oberfläche (T <sup>2</sup> )	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

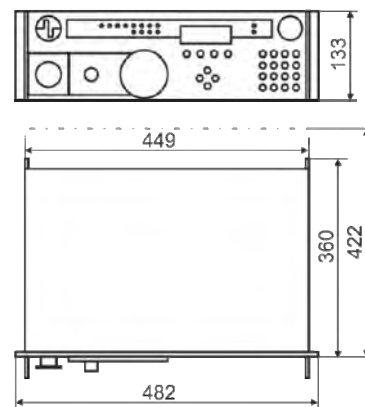
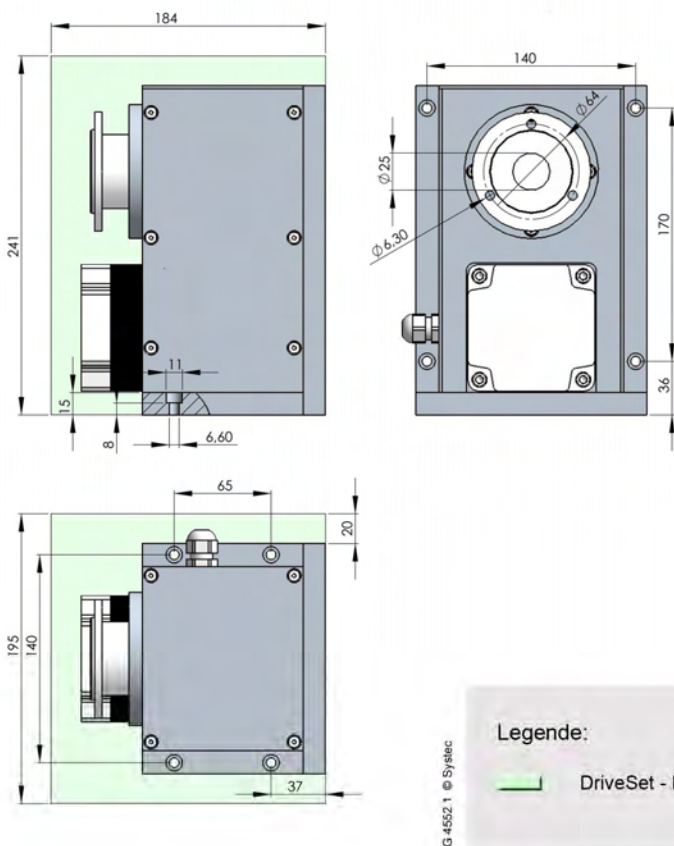
**Technische Daten**

**Betriebseigenschaften und Belastungen**

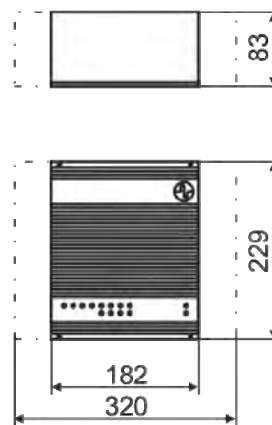
<b>Tragfähigkeit/Kraft</b>	5 kg/45 N <sup>3</sup>	<b>Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)</b>	$F = 55 \text{ N}^4$ $M_R = 12 \text{ Nm}$ $M_T = 2 \text{ Nm}$	
<b>Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit</b>	40 U/min; 240°/s			
<b>Präzisionsklasse</b>	0,25°	<b>Betriebsart</b>	S2 (Nicht für Dauerbetrieb geeignet)	

**Dimensionen**

Kinematik	Steuerung
-----------	-----------



comfort-Steuerung (R<sup>2</sup>): Tischgerät zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus; 19"-Einbau möglich



eco-Steuerung (S<sup>1</sup>): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v <sup>3</sup> [mm/s]	G [kg]	J <sup>4</sup> [kgm <sup>2</sup> ]
0	n/a	n/a	11	0,0042

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

<b>Auswahlkriterien:</b>	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	<b>Drehtisch</b>	<b>25 kg</b>	<b>240°/s</b>	<b>0,25°</b>

**Beschreibung**

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Drehen von Objekten</li> <li>▪ Bildverarbeitung</li> <li>▪ Automatisierung</li> <li>▪ Mess- und Prüfanlagen</li> <li>▪ Materialzuführung</li> <li>▪ Markiersysteme</li> <li>▪ Lasern</li> <li>▪ Schweißen</li> </ul>	horizontal (H <sup>1</sup> )

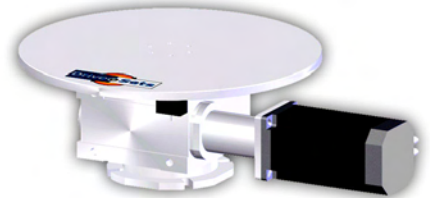
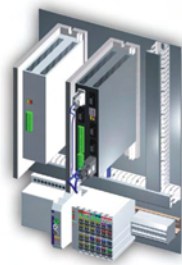


Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec  
G 4450.1

Drehtisch für Positionierung mittlerer Lasten mit mittleren Abmessungen bei einfacher Präzision  
 Das Rotationsmodul besteht aus einem stabilen Schneckengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen positionsgeregelten Servomotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich.  
 Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

**Systemkonfiguration**

Kinematik	<b>Drehtisch</b>	
<b>Drehteller</b>	Aluminium, glatt, 20 mm stark	
<b>Bewegung</b>	durchdrehend, auch kontinuierlich	
<b>Antriebsart</b>	Schneckengetriebe	
<b>Motor</b>	Servomotor mit inkrementellem Encoder	
<b>Kabelführung</b>	Kabelstrang lose	
<b>Steuerung</b>	<span style="margin-left: 200px;"><b>eco</b></span>	
<b>Typ</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Ausstattung</b>	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P); aufgebaut auf einer Montageplatte; je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung, erweiterbar <sup>2</sup>	
<b>Motortreiber</b>	Separates Modul, über CAN-Anschluss mit der Steuerung verbunden, passend zum Servomotor	
<b>Technologie</b>	Punkt-zu-Punkt (P)	
<b>Elektrischer Anschluss</b>	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Trafo wird mitgeliefert, muss separat montiert werden)
<b>Bedienung</b>	Programmierbares Bedienterminal, eingebaut in Schaltschranktür; LCD 4 Zeilen x 20 Zeichen; 8 LED; 24 Tasten; Notaus-Taster; Ein-Aus-Schalter	Keine
<b>Zusatzgeräte</b>	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); eingebautes Handrad und Override (H <sup>2</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )
<b>Feldbusse</b>	Kein Busanschluss (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>2</sup> ); CANopen (A <sup>2</sup> )	
<b>Software</b>		
<b>Betriebsprogramm</b>	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte <sup>2</sup> erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
<b>Entwicklungsumgebung</b>	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahmehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
<b>Applikationsprogramm</b>	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
<b>Windows</b>	Ohne Online-Bedienoberfläche (O <sup>1</sup> ); Einfache Online-Bedienoberfläche (S <sup>2</sup> ); Konturübernahme (K <sup>2</sup> ); Technologie-orientierte Oberfläche (T <sup>2</sup> )	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

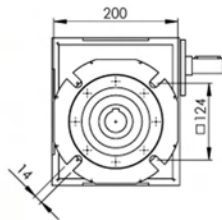
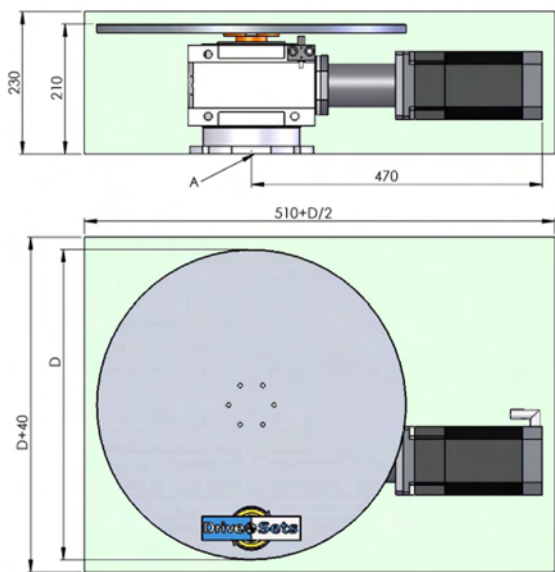
**Technische Daten**

**Betriebseigenschaften und Belastungen**

<b>Tragfähigkeit/Kraft</b>	25 kg/200 N <sup>3</sup>	<b>Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)</b>	F = 300 N <sup>4</sup> (200 N <sup>3</sup> ) M <sub>R</sub> = 80 Nm M <sub>T</sub> = 260 Nm	
<b>Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit</b>	40 U/min; 240°/s			
<b>Präzisionsklasse</b>	0,25°			
<b>Beschleunigung</b>	6,7 U/s <sup>2</sup>	<b>Betriebsart</b>	S2 (Nicht für Dauerbetrieb geeignet)	

**Dimensionen**

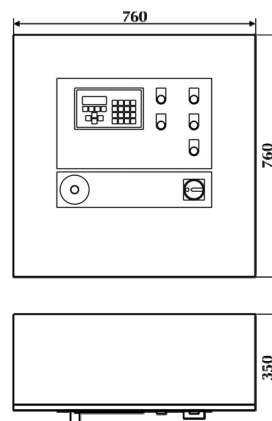
Kinematik	Steuerung
-----------	-----------



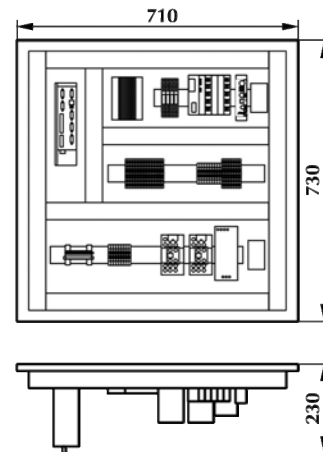
G 4455.1 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum



comfort-Steuerung (R<sup>2</sup>): Kompletter Schaltschrank mit freier Fläche für eigene Einbauten zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus



eco-Steuerung (S<sup>1</sup>): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v <sup>3</sup> [m/s]	G [kg]	J <sup>4</sup> [kgm <sup>2</sup> ]
6	500	1	27	0,25
7	630	1,3	32	0,63
8	800	1,7	40	1,63

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

<b>Auswahlkriterien:</b>	Rotation	Tragfähigkeitsklasse	Geschwindigkeitsklasse	Präzisionsklasse
	<b>Drehtisch</b>	<b>70 kg</b>	<b>30°/s</b>	<b>0,1°</b>

### Beschreibung

Anwendungsgebiete	Einbaulage
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Drehen von Objekten</li> <li>• Bildverarbeitung</li> <li>• Automatisierung</li> <li>• Zuführtechnik</li> </ul>	horizontal (H <sup>1</sup> )

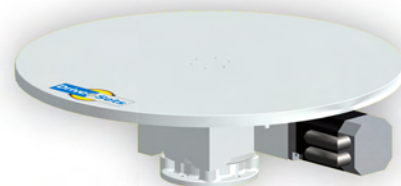
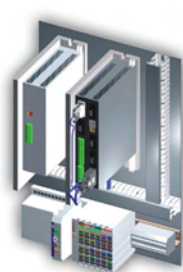


Abbildung enthält optionale Ausstattung

© Systec  
G 4190.2

Drehtisch für Positionierung sehr großer Lasten mit geringer Geschwindigkeit bei normaler Präzision  
 Das Rotationsmodul besteht aus einem stabilen Schneckengetriebe mit einem Drehteller aus Aluminium. Der Antrieb erfolgt über einen positionsgeregelten Servomotor. Es kann horizontal eingesetzt werden. Für die Steuerung sind verschiedene Varianten möglich. Der Drehtisch ist mit vielen Typen der kartesischen DriveSets der M-Serie als weitere Achse einfach kombinierbar.

### Systemkonfiguration

Kinematik	Drehtisch	
<b>Drehteller</b>	Aluminium, glatt	
<b>Bewegung</b>	durchdrehend	
<b>Antriebsart</b>	Schneckengetriebe	
<b>Motor</b>	positionsgeregelter Servomotor	
<b>Kabelführung</b>	Kabelstrang lose	
<b>Steuerung</b>		
<b>Typ</b>	<b>comfort (R<sup>2</sup>)</b>	<b>eco (S<sup>1</sup>)</b>
<b>Ausstattung</b>	1-Achs-Steuerung, Punkt-zu-Punkt(P), je 8 digitale Eingänge und Ausgänge mit 24 V-Schaltspannung	
<b>Motortreiber</b>	Separates Modul, über CAN-Anschluss mit der Steuerung verbunden, passend zum Servomotor	
<b>Technologie</b>	Punkt-zu-Punkt (P)	
<b>Elektrischer Anschluss</b>	230 V AC	24 V DC und 230 V AC
<b>Bedienung</b>	Programmierbares Bedienterminal; LCD 4 Zellen x 20 Zeichen; 8 LED, Notaus-Taster	Keine
<b>Zusatzgeräte</b>	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); eingebautes Handrad und Override (H <sup>2</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )	Ohne Zusatzgeräte (O <sup>1</sup> ); externer Joystick (J <sup>2</sup> )
<b>Feldbusse</b>	Kein Busanschluss (O <sup>1</sup> ); Profibus (P <sup>3</sup> ); CANopen (A <sup>3</sup> )	
<b>Software</b>		
<b>Betriebsprogramm</b>	Mit Handsteuerung (Zusatzgeräte <sup>2</sup> erforderlich), Referenzfahrt, Sicherheitsfunktionen, Fehlermeldungen, Wartezeiten, Berücksichtigung von Sensoren und Aktoren, leicht konfigurierbar	
<b>Entwicklungsumgebung</b>	Komfortable Entwicklungsumgebung (MotionBasic IDE) unter Windows; enthält Editor mit Syntax-Highlight, Compiler, Quellcode-Debugger; direkte Beeinflussung der Steuerung mit Online-Executer, Inbetriebnahnehilfen; Flash-Programm; DLL zur Integration in Windows-Programme	
<b>Applikationsprogramm</b>	Die mitgelieferte einfache Beispielanwendung (Quellcode) kann mit der zum Lieferumfang gehörenden MotionBasic Entwicklungsumgebung (IDE) komfortabel angepasst werden	
<b>Windows</b>	Ohne Online-Bedienoberfläche (O <sup>1</sup> ); Einfache Online-Bedienoberfläche (S <sup>2</sup> ); Konturübernahme (K <sup>2</sup> ); Technologie-orientierte Oberfläche (T <sup>2</sup> )	

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung

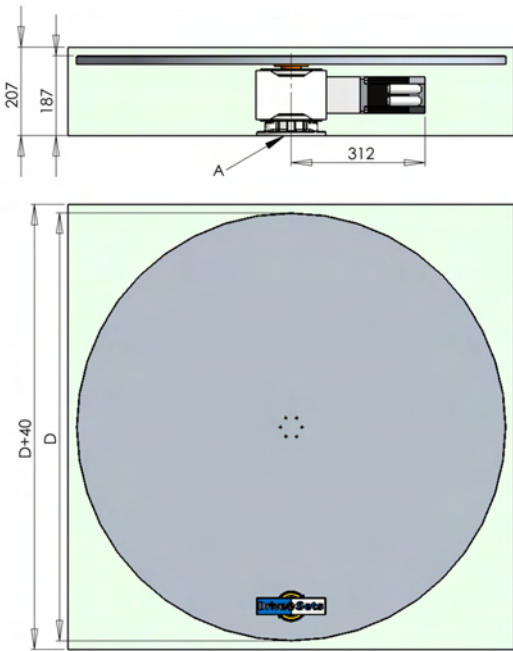
**Technische Daten**

**Betriebseigenschaften und Belastungen**

<b>Tragfähigkeit</b>	70 kg/700 N	<b>Max. statische Belastung am Endeffektor (TCP)</b>	$F = 900 \text{ N}^4$ $M_R = 45 \text{ Nm}$ $M_T = 120 \text{ Nm}$	
<b>Drehzahl; Winkelgeschwindigkeit</b>	5 U/min; 30°/s			
<b>Präzisionsklasse</b>	0,1°			
<b>Beschleunigung</b>	300°/s <sup>2</sup>	<b>Betriebsart</b>	S1 (Für Dauerbetrieb geeignet)	

**Dimensionen**

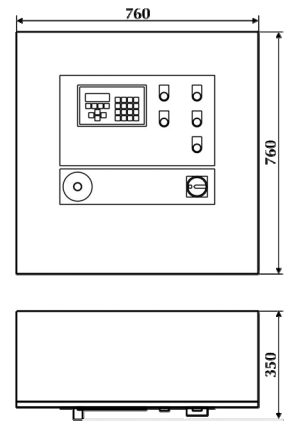
Kinematik	Steuerung
-----------	-----------



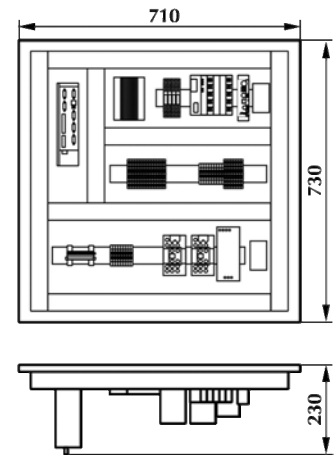
G 4196.2 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum



comfort-Steuerung (R<sup>\*\*</sup>): Kompletter Schaltschrank mit freier Fläche für eigene Einbauten zum direkten Netzanschluss mit Bedienelementen und Notaus



eco-Steuerung (S<sup>1</sup>): Modul zum Einbau in einen Schaltschrank, ohne Bedienelemente (zusätzliche Stromversorgung erforderlich)

Code	Varianten			
	Durchmesser [mm]	v <sup>3</sup> [mm/s]	G [kg]	J [kgm <sup>2</sup> ]
7	630	160	17	0,8
8	800	210	27	2,2
9	1000	260	42	5,3

1 Grundvariante 2 Option 3 am äußeren Rand 4 bei verteilter Belastung