

TX15

Osie liniowe

Konfiguracje wieloosiowe



Napęd bezpośredni. Więcej możliwości.

Silnik, pomiar i prowadzenie w jednej kompaktowej osi.

Modułowy montaż

Wspólny rozstaw otworów ułatwia łączenie osi w układy wieloosiowe.

Listwa magnetyczna

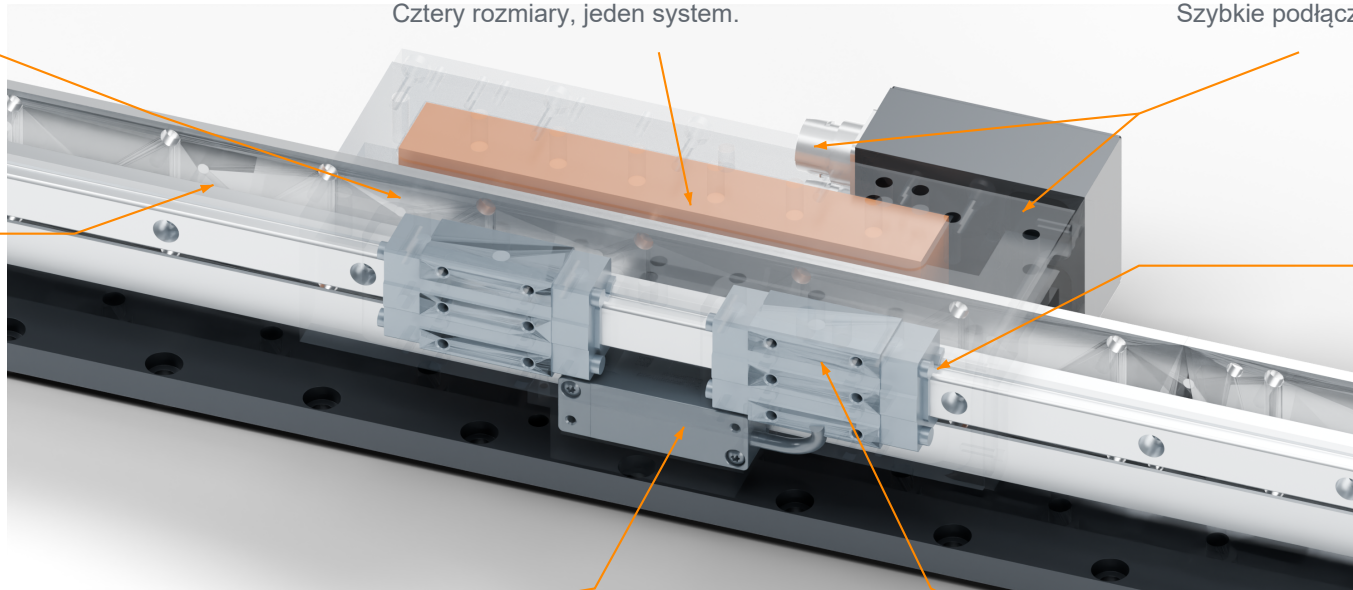
Bezstykowe wytwarzanie siły. Bez śruby, paska i przekładni.

Silnik liniowy

106-426 N siły ciągłej. 161-645 N siły szczytowej.
Cztery rozmiary, jeden system.

Connector box

Przemysłowe gniazda zasilania i sygnału.
Szybkie podłączenie Plug & Play.



Karetką z monobloku

Zwarta konstrukcja aluminiowa. Sztywność przy niskiej masie.

Pomiar absolutny

Magnetyczny enkoder. Dokładność liniału $\pm 10 \mu\text{m/m}$.
Bez utraty pozycji po wyłączeniu.

Jedna szyna, wałeczki

Kompaktowy układ. Wstępnie napięte wózki wałeczkowe przenoszą obciążenia we wszystkich kierunkach.

4 m/s

prędkość do

9 g

przyspieszenie do

Bez luzu

bezpośrednie przeniesienie siły

Długa żywotność

silnik bez kontaktu mechanicznego

Prędkość i przyspieszenie zależą od doboru osi i obciążenia. Siły silników zależą od chłodzenia. Prowadzenie wymaga smarowania.

Rozmiar dopasowany do Twojej maszyny

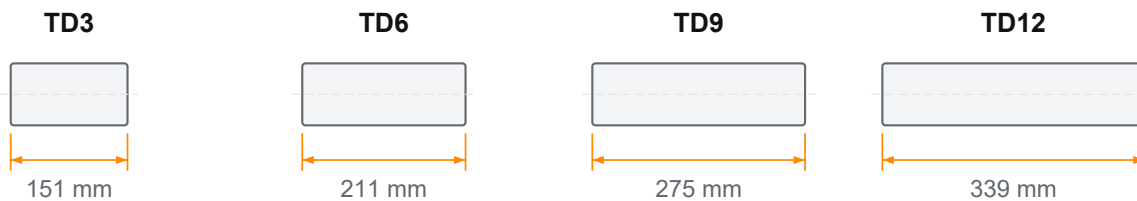
Nie potrzebujesz maksymalnego skoku. Wybierz kompaktową oś, odpowiedni wózek i tylko tyle ruchu, ile wymaga proces.

Długości osi 300-1460 mm

Cztery rozmiary karetki. Jeden modułowy system.

DŁUGOŚĆ KARETKI W

Jednakowa skala



Wózek	Skok min. [mm]	Skok max. [mm]	Siła ciągła F_c [N]	Siła szczytowa F_p [N]
TD3	100	1260	106	161
TD6	40	1200	213	323
TD9	170	1140	319	484
TD12	110	1070	426	645

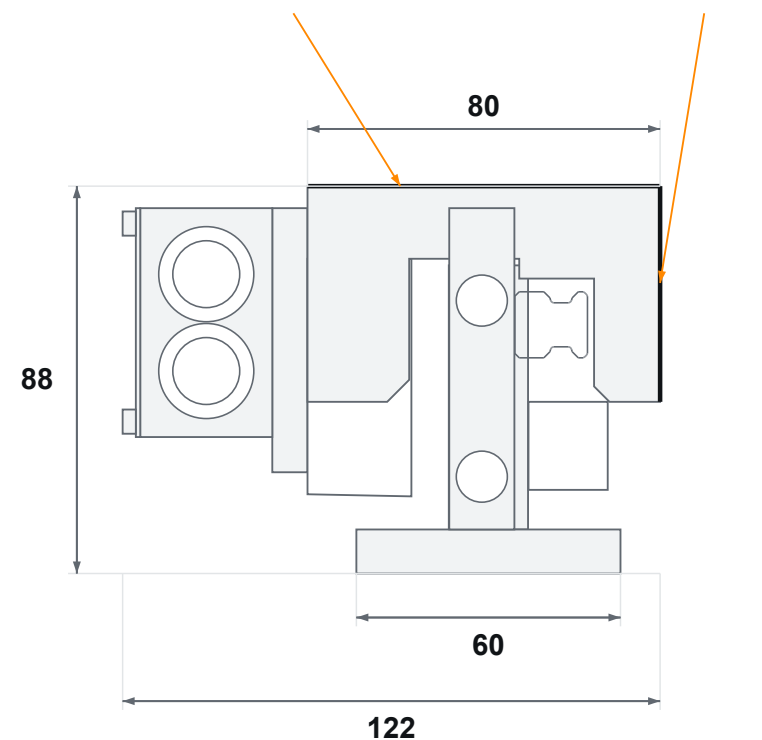
Skoki przybliżone, geometryczne. Siły silników zależą od chłodzenia.

Użyteczny skok i wysięg dobieramy do obciążenia, podparcia oraz dostępnej przestrzeni.

GABARYT OSI [mm]

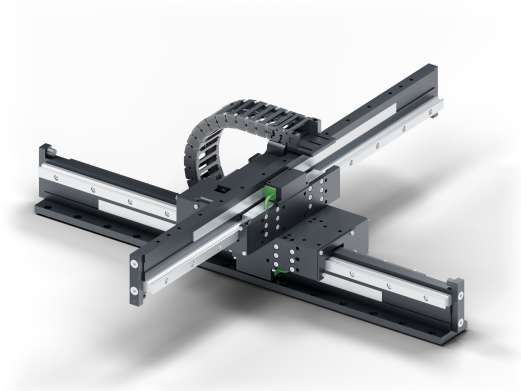
Powierzchnia montażowa
górna

Powierzchnia montażowa
boczna

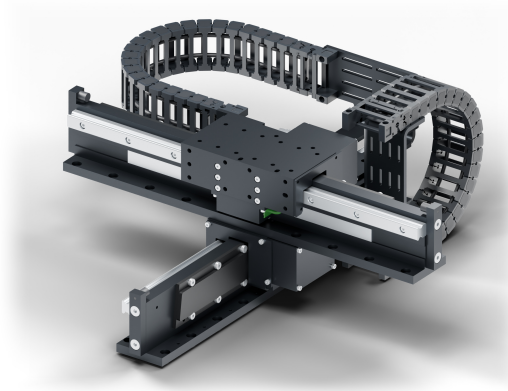


Przegląd konfiguracji

Modułowe osie TX15 pozwalają dopasować maszynę do procesu i dostępnej przestrzeni.



01 XY / ruchomy magnes



02 XY / ruchoma cewka



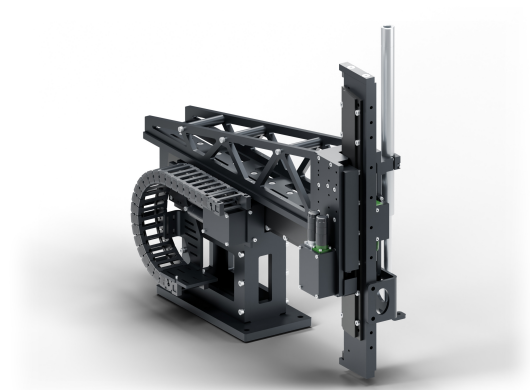
03 Układ YZ



04 Gantry XYZ



05 Semigantry XYZ



06 Wyсіęgnik XZ

Dopuszczalny wyсіęg zależy od obciążenia, przyspieszenia i sztywności konstrukcji.

Stół XY

Ruchomy magnes

Układ XY pracujący od boku. Górna oś wysuwa się w przestrzeń roboczą i cofa. Efektor można zamocować na jej końcu.



PRZYBLIŻONY SKOK GEOMETRYCZNY [mm]

X
MAKS. SKOK
1200
MIN. SKOK 40

Y
MAKS. SKOK
700
MIN. SKOK 40

Dopuszczalny wysięg bez podparcia zależy od obciążenia i przyspieszeń.

DŁUGOŚCI OSI OD / DO

X 300-1500 / Y 300-1000 mm

MOCOWANIE EFEKTORA

Koniec górnej osi

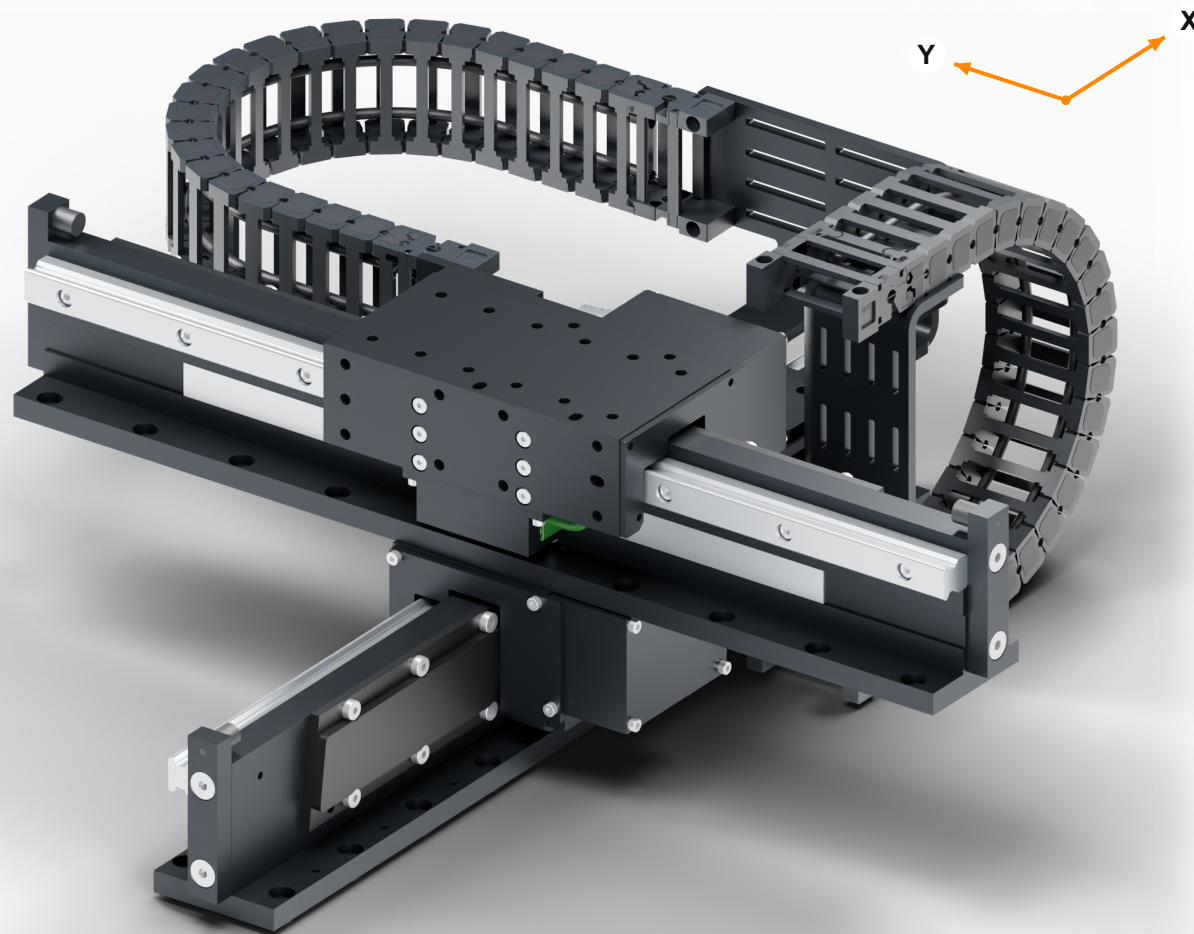
MONTAŻ

Obok przestrzeni roboczej

Stół XY

Ruchoma cewka

Stół XY montowany pod przestrzenią roboczą. Otwory w górnym wózku służą do mocowania oprzyrządowania lub detalu współpracującego z urządzeniami nad stołem.



PRZYBLIŻONY SKOK GEOMETRYCZNY [mm]

X
MAKS. SKOK
1200
MIN. SKOK 40

Y
MAKS. SKOK
800
MIN. SKOK 100

Większy wózek zmniejsza skok. Podparcie dobieramy do obciążenia.

DŁUGOŚCI OSI OD / DO

X 300-1500 / Y 300-1000 mm

MOCOWANIE EFEKTORA

Otwory w górnym wózku

MONTAŻ

Pod przestrzenią roboczą

Układ YZ

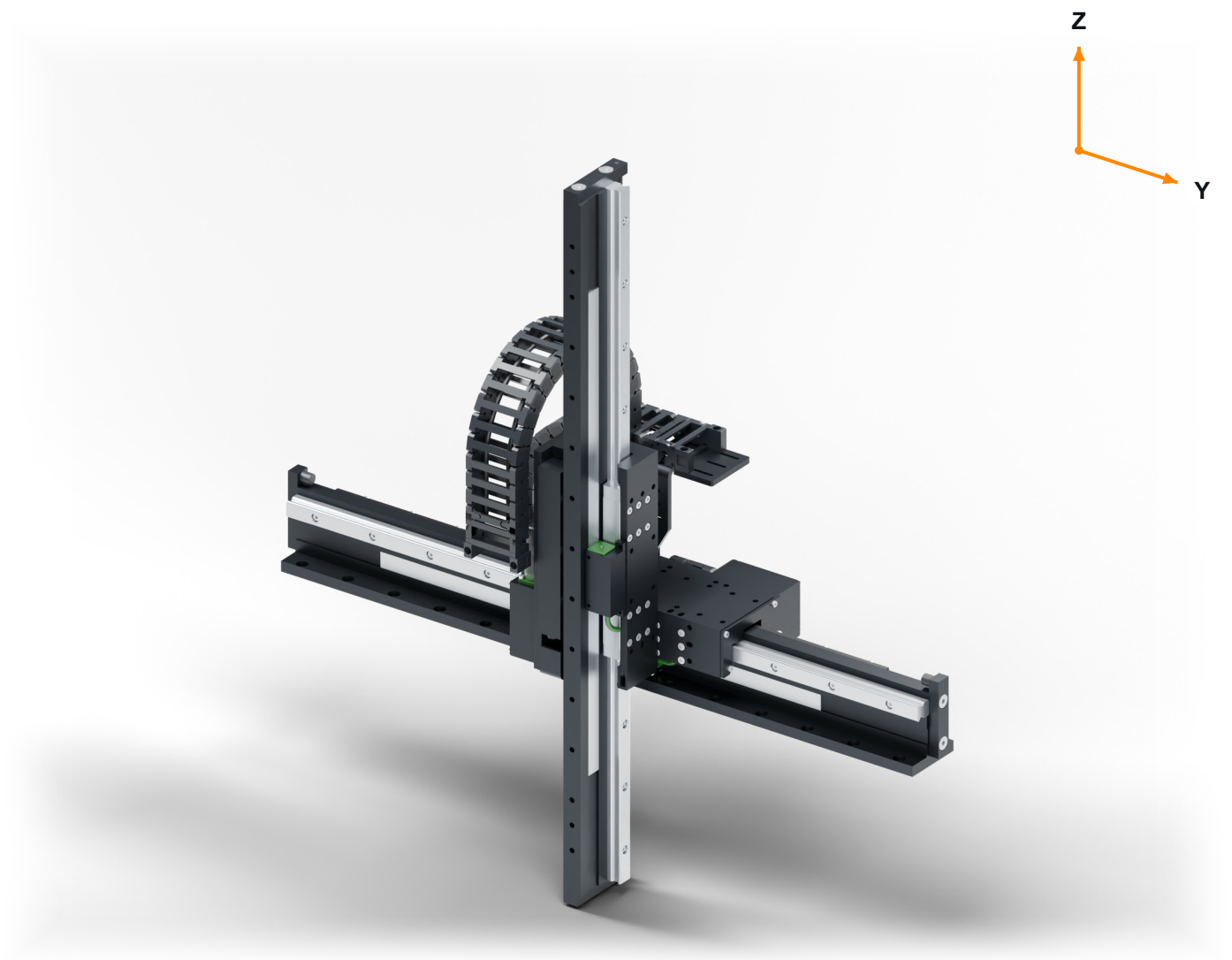
Układ YZ do szybkiego przenoszenia nad przenośnikiem lub stanowiskiem roboczym. Efektor mocuje się na dolnym końcu osi Z.

PRZYBLIŻONY SKOK GEOMETRYCZNY [mm]

Y
MAKS. SKOK
1200
MIN. SKOK 40

Z
MAKS. SKOK
600
MIN. SKOK 40

Długości osi dobieramy do wymaganego skoku.
Render przedstawia krótszy wariant.



DŁUGOŚCI OSI OD / DO

Y 300-1500 / Z 300-880 mm

MOCOWANIE EFEKTORA

Dolny koniec osi Z

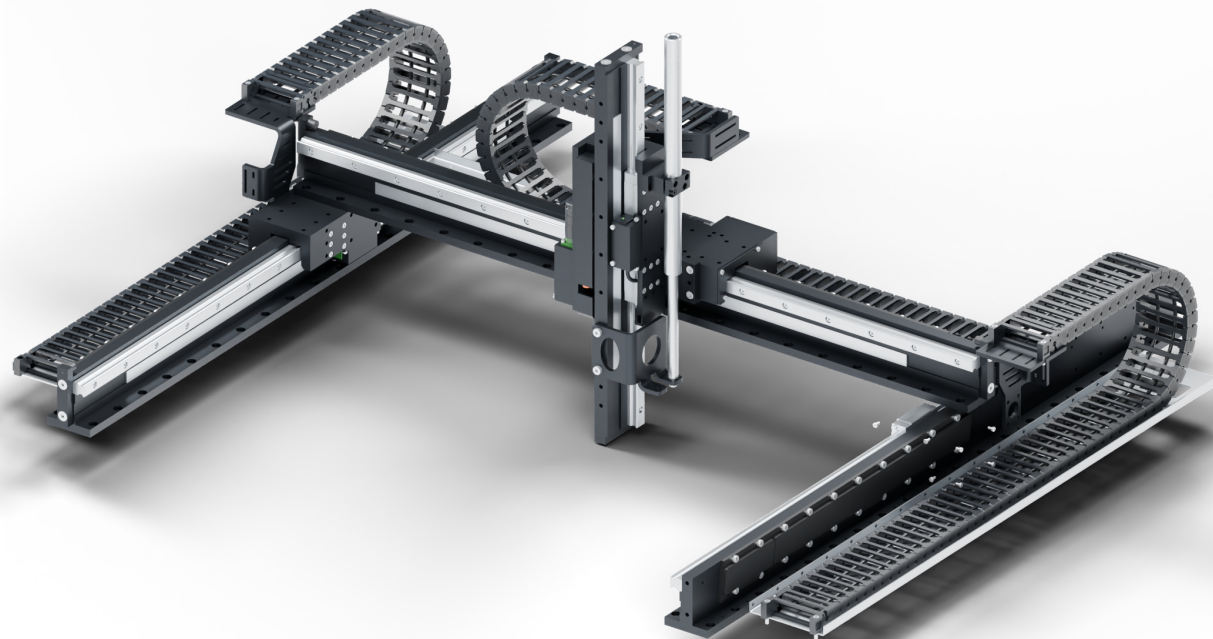
MONTAŻ

Nad przenośnikiem lub stanowiskiem

Gantry XYZ

Brama kartezjańska

Jedna brama otwiera wiele możliwości automatyzacji Twojej maszyny.



PRZYBLIŻONY SKOK GEOMETRYCZNY [mm]

X	Y	Z
MAKS. SKOK	MAKS. SKOK	MAKS. SKOK
1200	700	400
MIN. SKOK 40	MIN. SKOK 40	MIN. SKOK 40

Długość osi Z dobieramy do wymaganego skoku.
Osie podstawy wymagają synchronizacji.

DŁUGOŚCI OSI OD / DO

X 300-1500 / Y 300-1000 / Z 300-680 mm

MOCOWANIE EFEKTORA

Dolny koniec osi Z

MONTAŻ

Podparcie z obu stron

Semigantry XYZ

Gdy pełne gantry nie jest potrzebne lub brakuje miejsca czy budżetu, wybierz semigantry. Wymaga krótkiej osi Y i oferuje wysoką dynamikę, choć w osi X niższą niż pełne gantry.

PRZYBLIŻONY SKOK GEOMETRYCZNY [mm]

X	Y	Z
MAKS. SKOK	MAKS. SKOK	MAKS. SKOK
1200	600	400
MIN. SKOK 40	MIN. SKOK 40	MIN. SKOK 40

Górne wartości dotyczą dłuższych wariantów osi. Render pokazuje układ kompaktowy; dostępny skok dobieramy do aplikacji.

DŁUGOŚCI OSI OD / DO

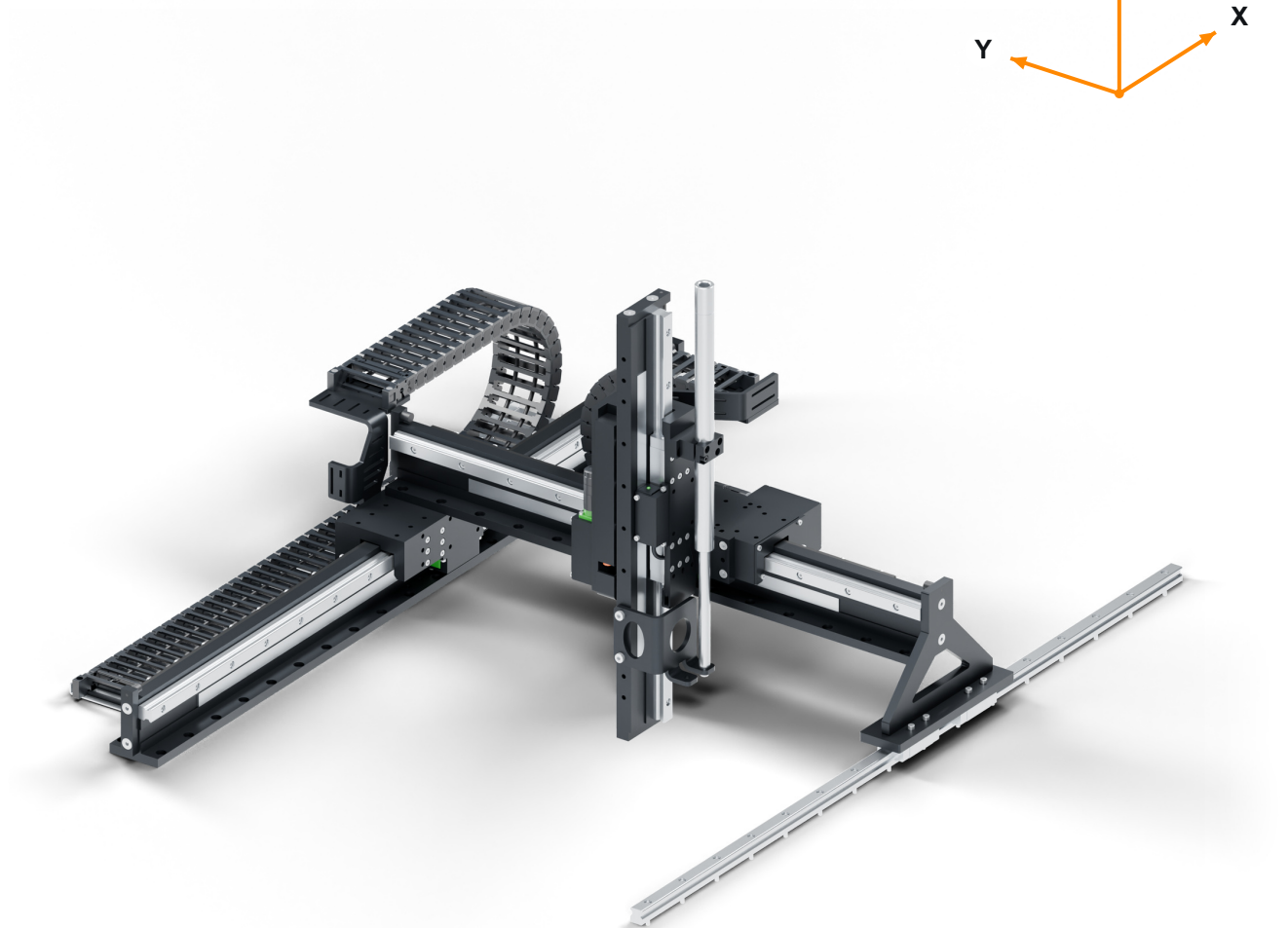
X 300-1500 / Y 300-900 / Z 300-680 mm

MOCOWANIE EFEKTORA

Dolny koniec osi Z

MONTAŻ

Jedna oś napędzana, podpora na szynie



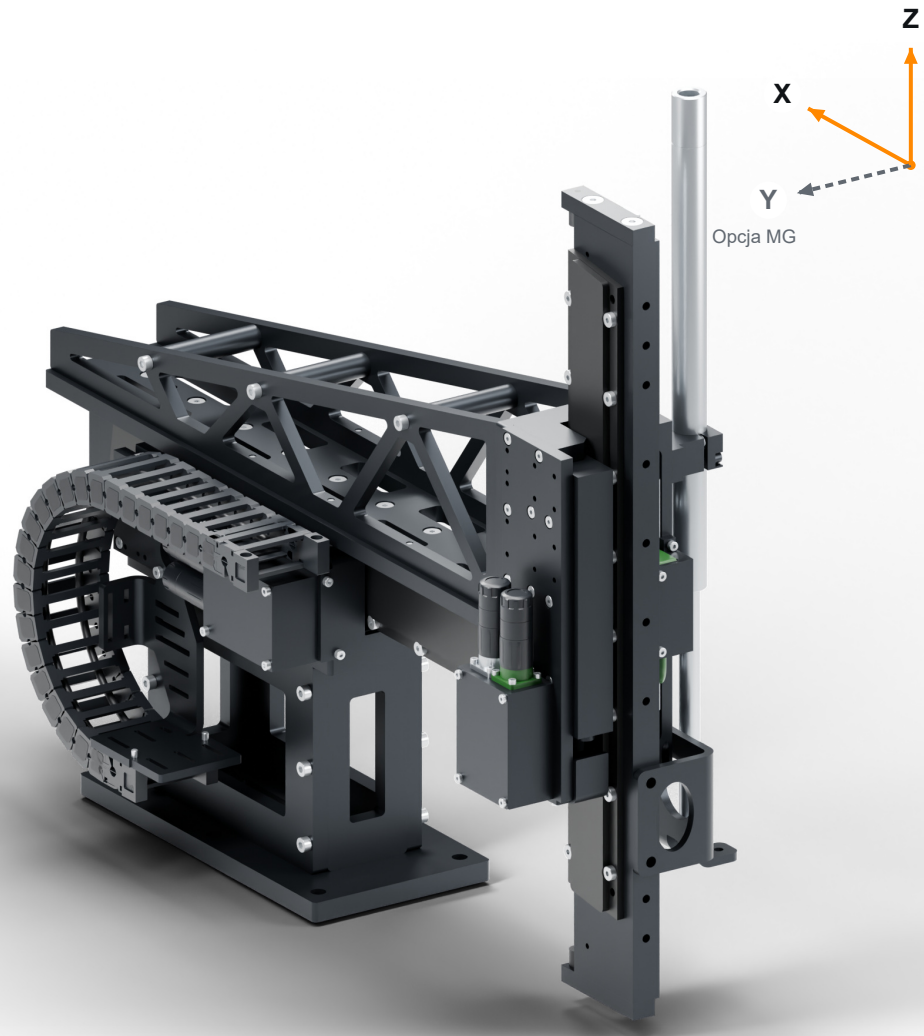
Wysięgnik XZ

Układ XZ mocowany z boku, gdy brak miejsca na montaż nad stanowiskiem. Oś X wysuwa oś Z nad obszar pracy. Efektor mocuje się na dolnym końcu Z.

PRZYBLIŻONY SKOK GEOMETRYCZNY [mm]

X	Z	Y (MG)
MAKS. SKOK	MAKS. SKOK	MAKS. SKOK
700	700	3800
MIN. SKOK 40	MIN. SKOK 40	opcja

Opcja MG: montaż układu XZ na wózku MG dodaje ruch Y do 3800 mm przy długości osi do 4000 mm.



DŁUGOŚCI OSI OD / DO

X 300-1000 / Z 300-1000 mm

Opcja MG: Y 4000 mm

MOCOWANIE EFEKTORA

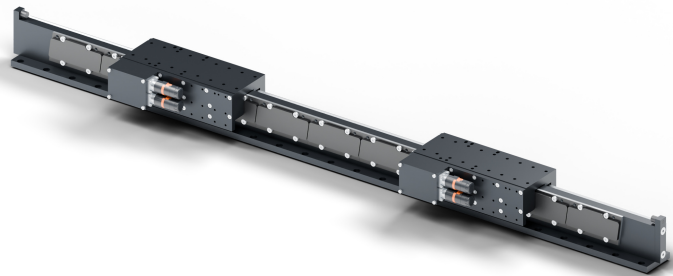
Dolny koniec osi Z

MONTAŻ

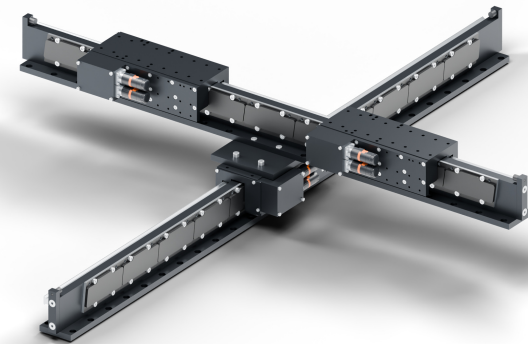
Boczna kolumna o wysokości 150 mm

Konfiguracje wielowózkowe

Jedna oś, wiele wózków. Modułowe układy dla wielu narzędzi i procesów równoległych.



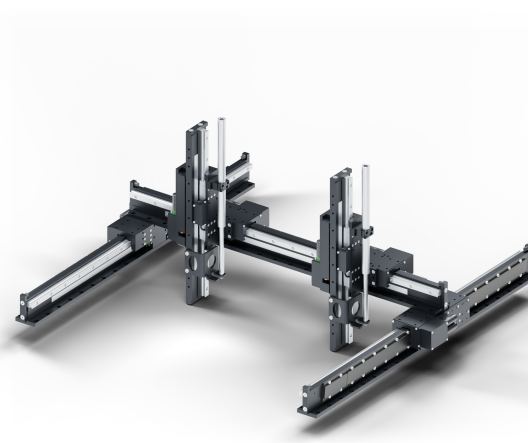
Oś liniowa / Dwa wózki



Stół XY / Dwa wózki robocze



Układ YZ / Trzy osie Z



Gantry XYZ / Dwie osie Z

Przykłady bez przewodników kablowych. Konfigurację dobieramy do aplikacji.



**Dynamic
Motion
Systems**

Osie liniowe TX15 | Konfiguracje wieloosiowe

Dynamic Motion Systems Sp. z o.o.

ul. Przemysłowa 2 | 05-220 Zielonka, Polska

dynamic-motion.eu

info@dynamic-motion.eu

NIP 1251792163 / REGON 542442994 / KRS 0001188229

Skok, dopuszczalny wysięg i obciążenie ustalamy indywidualnie dla aplikacji.