

FORMULARZ PROJEKTOWY

Siłownik elektryczny EA

HIWIN®

Dane klienta

Firma:

Referent:

Kontakt, dział techniczny:

Data:

Kontakt, dział zakupów:

Nazwa projektu:

Plan projektu

Ilość: _____

Okres: _____

Dane systemowe

Typ napędu: ☐ Mechanizm śrubowo-toczný

Długość skoku X [mm]: _____

Dane operacyjne

Cykle/godzinę: _____

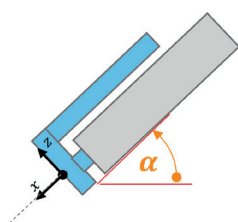
Godziny/dzień: _____

Dni/rok: _____

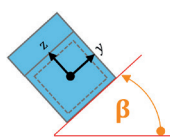
Cykl (przejazd, czas, prędkość, przyspieszenie jak i czasy poboczne (pauza, czasy chwytania itd.))

Nr cyklu	Przejazd [mm]	Czas przejazdu t_{pos} [s]	v_{max} [m/s]	a_{max} [m/s²]	Pauza t_{pause} [s]	Opis przejazdu, ew. czasów pobocznych
1						
2						
3						
4						
5						

Położenie siłowników elektrycznych w pomieszczeniu



Kąt A: _____°



Kąt B: _____°

Widok: Widok z przodu
(patrząc od przodu na rurę tłoka lub płytę kotnierзовą)

Przemieszczana masa:

$m =$ _____ [kg]

Środek ciężkości

przemieszczanej masy m :

$x_m =$ _____ [mm]

$y_m =$ _____ [mm]

$z_m =$ _____ [mm]

Siły zewnętrzne:

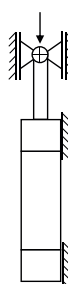
$F_x =$ _____ [N]

$F_y =$ _____ [N]

$F_z =$ _____ [N]

Warianty montażu

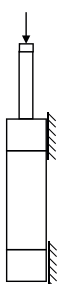
Wariant 1: ☐



Ostatni przewodzony osiowo

EA zamontowany na stałe

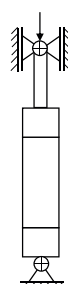
Wariant 2: ☐



Ostatni nieprzewodzony osiowo

EA zamontowany na stałe

Wariant 3: ☐



Ostatni przewodzony osiowo

EA łożysko obrotowe

Punk działania siły:

$x_F =$ _____ [mm]

$y_F =$ _____ [mm]

$z_F =$ _____ [mm]

FORMULARZ PROJEKTOWY

Siłownik elektryczny EA



Opcje									
Przedłużenie rurki tłoka:	_____ mm								
Prowadnica sanek:	☐ 1 Prowadnica sanek					☐ 2 Prowadnice sanek			
Położenie prowadnicy suwaka:	☐ ANNN (Góra)		☐ BNNN (Dół)		☐ LNNN (Lewy)		☐ RNNN (Prawo)		
	☐ ABNN (Góra i dół)		☐ LRNN (Lewy i prawo)		☐ ARNN (Góra i prawo)				
	☐ ALNN (Góra i lewy)		☐ BRNN (Dół i prawo)		☐ BLNN (Dół i lewy)				
Płyta kotnierzowa:	☐ Standard					☐ Specjalny			
Wyłącznik krańcowy:	☐ N = Bez wyłącznika krańcowego ☐ A = 1 × Styk, 300 mm przewód, wtyk ☐ B = 2 × Styki, 300 mm przewód, wtyk ☐ C = 1 × Styk, 2 m otwarta końcówka przewodu ☐ D = 2 × Styki, 2 m otwarta końcówka przewodu								
Interfejs napędu:	☐ Bez interfejsu								
	☐ Bezpośredni montaż silnika		☐ S1			☐ S2			
	☐ Napęd pasowy	☐ R	☐ L	☐ A	☐ B	☐ i = 1,0	☐ i = 1,5	☐ S	☐ N

Zastosowanie [sektor, maszyna, zastosowanie, warunki otoczenia, szkic]

FORMULARZ PROJEKTOWY



Siłownik elektryczny EA

Akcesoria	
☐ Silnik serwo HIWIN	Hamulec ☐ Z hamulcem silnikowym ☐ Bez hamulca silnika Enkoder ☐ 23-bitowy absolutny enkoder obrotowy ☐ 23-bitowy absolutny wieloobrotowy
☐ Wzmacniacz napędu HIWIN	Interfejs ☐ EtherCAT CoE ☐ PROFINET ☐ Kierunek kroku/+-10V ☐ _____
☐ Kabel silnika	☐ 3m ☐ 5m ☐ 10m ☐ _____
☐ Kabel enkodera	☐ 3m ☐ 5m ☐ 10m ☐ _____
☐ Kabel przedłużający dla wyłącznika krańcowego	☐ 3m ☐ 5m ☐ 7m ☐ 10m ☐ 15m
☐ Więcej kabli	☐ Kabel USB do parametryzacji ☐ Przewód E/A ☐ Przewód STO, 3m
☐ Filtr sieciowy	
☐ Kamienie	Liczba: _____ PU (10 szt.)
☐ Profile zaciskowe	Liczba: _____ PU (4 szt.)
☐ Tuleja centrująca	Liczba: _____ PU (10 szt.)
☐ Zestaw kątowników mocujących	Liczba: _____
☐ Zestaw płyt mocujących	Liczba: _____
☐ Zestaw płyt do adaptera obrotowego	Liczba: _____
☐ Zestaw łożysk obrotowych	Liczba: _____
☐ Zestaw łożysk przegubowych	Liczba: _____
☐ Zestaw wsporników łożysk	Liczba: _____
☐ Blacha dystansowa profile zaciskowe	Liczba: _____
☐ Zestaw płyt kołnierзовych	Liczba: _____
☐ Zestaw adapterów gwintowanych	Liczba: _____
☐ Głowica przegubowa	Liczba: _____
☐ Głowica widełkowa	Liczba: _____
☐ Sprzęgło wyrównujące	Liczba: _____
☐ Zestaw płyt adaptera Śruba gwintowana	Liczba: _____