

FICHE DE PROJET

Actionneur électrique EA



Données des clients

Société :	Opérateur :
Interlocuteur technique :	Date :
Interlocuteur achat :	Nom du projet :

Planification du projet

Nombre de pièces : _____	Période : _____
--------------------------	-----------------

Données du système

Type d'entraînement : <input type="checkbox"/> Vis à billes	Longueur de course X [mm] : _____
---	-----------------------------------

Données d'exploitation

Cycles/heure : _____	Heures/jour : _____	Jours/année : _____
----------------------	---------------------	---------------------

Description du cycle (déplacement, temps, vitesse, accélération et temps morts (pause, temps de prise, etc.))

N° de trajet	Déplacement [mm]	Temps de positionnement t_{pos} [s]	v_{max} [m/s]	a_{max} [m/s ²]	Pause t_{pause} [s]	Description du trajet ou des temps morts
1						
2						
3						
4						
5						

Position des actionneurs électriques dans l'espace

Angle A : _____ ° Angle B : _____ °

Masse déplacée :
m = _____ [kg]

Centre de gravité de la masse déplacée m :
x_m = _____ [mm]
y_m = _____ [mm]
z_m = _____ [mm]

Vue : vue de face (en regardant vers l'avant sur le tube de piston ou la plaque à bride)

Variantes de montage

Variante 1 :

Charge à guidage axial
EA à montage fixe

Variante 2 :

Charge à guidage non axial
EA à montage fixe

Variante 3 :

Charge à guidage axial
EA à montage pivotant

Forces externes :

F_x = _____ [N]
F_y = _____ [N]
F_z = _____ [N]

Point d'introduction des forces :

x_F = _____ [mm]
y_F = _____ [mm]
z_F = _____ [mm]

FICHE DE PROJET



Actionneur électrique EA

Options									
Rallonge pour tube de piston :	_____ mm								
guidage avec chariot à billes :	<input type="checkbox"/> 1 Guidage avec chariot à billes					<input type="checkbox"/> 2 Guidages avec chariot à billes			
Position du guidage avec chariot à billes :	<input type="checkbox"/> ANNN (En haut)		<input type="checkbox"/> BNNN (En bas)		<input type="checkbox"/> LNNN (À gauche)		<input type="checkbox"/> RNNN (À droite)		
	<input type="checkbox"/> ABNN (En haut et en bas)		<input type="checkbox"/> LRNN (À gauche et à droite)		<input type="checkbox"/> ARNN (En haut et à droite)				
	<input type="checkbox"/> ALNN (En haut et à gauche)		<input type="checkbox"/> BRNN (En bas et à droite)		<input type="checkbox"/> BLNN (En bas et à gauche)				
Plaque à bride :	<input type="checkbox"/> Standard					<input type="checkbox"/> Spécial			
Capteur fin de course :	<input type="checkbox"/> N = Sans capteur fin de course <input type="checkbox"/> A = 1 × Contact à ouverture, 300 mm câble, connecteur <input type="checkbox"/> B = 2 × Contacts à ouverture, 300 mm câble, connecteur <input type="checkbox"/> C = 1 × Contact à ouverture, 2 m extrémité ouverte du câble <input type="checkbox"/> D = 2 × Contacts à ouverture, 2 m extrémité ouverte du câble								
Interface d'entraînement :	<input type="checkbox"/> Sans interface								
	<input type="checkbox"/> Montage direct sur moteur			<input type="checkbox"/> S1			<input type="checkbox"/> S2		
	<input type="checkbox"/> Entraînement par courroie	<input type="checkbox"/> R	<input type="checkbox"/> L	<input type="checkbox"/> A	<input type="checkbox"/> B	<input type="checkbox"/> i = 1,0	<input type="checkbox"/> i = 1,5	<input type="checkbox"/> S	<input type="checkbox"/> N

Application (Branche, machine, application, conditions environnementales, ébauches)									

FICHE DE PROJET

Actionneur électrique EA



Accessoires	
<input type="checkbox"/> Servomoteur HIWIN	Frein <input type="checkbox"/> Avec frein moteur <input type="checkbox"/> Sans frein moteur Encoder <input type="checkbox"/> 23 bit Absolu Singleturn <input type="checkbox"/> 23 bit Absolu Multiturn
<input type="checkbox"/> Variateur HIWIN	Interface <input type="checkbox"/> EtherCAT CoE <input type="checkbox"/> PROFINET <input type="checkbox"/> Direction du pas/+-10V <input type="checkbox"/> _____
<input type="checkbox"/> Câble du moteur	<input type="checkbox"/> 3m <input type="checkbox"/> 5m <input type="checkbox"/> 10m <input type="checkbox"/> _____
<input type="checkbox"/> Câble du codeur	<input type="checkbox"/> 3m <input type="checkbox"/> 5m <input type="checkbox"/> 10m <input type="checkbox"/> _____
<input type="checkbox"/> Câble de rallonge pour interrupteur de fin de course	<input type="checkbox"/> 3m <input type="checkbox"/> 5m <input type="checkbox"/> 7m <input type="checkbox"/> 10m <input type="checkbox"/> 15m
<input type="checkbox"/> Autres câble	<input type="checkbox"/> Câble de paramétrage USB <input type="checkbox"/> Câble E/A <input type="checkbox"/> Câble STO, 3m
<input type="checkbox"/> Filtre réseau	
<input type="checkbox"/> Coulisseaux	Quantité : _____ UE (10 pcs.)
<input type="checkbox"/> Profilés de tension	Quantité : _____ UE (4 pcs.)
<input type="checkbox"/> Douille de centrage	Quantité : _____ UE (10 pcs.)
<input type="checkbox"/> Kit de cornières de fixation	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit de plaques de fixation	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit de plaques pour adaptateur pivotant	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit de paliers pivotants	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit de paliers articulés	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit de supports de palier	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Plaque d'écartement profilés de tension	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit de plaques à bride	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit d'adaptateurs filetés	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Tête articulée	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Tête à fourche	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Accouplement compensateur	Quantité : _____
<input type="checkbox"/> Kit de plaques d'adaptation moteur Boulons filetés	Quantité : _____