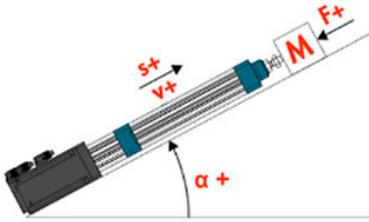


| | |
|----------|--|
| Société | |
| Créé par | |
| Date | |



| | | | | | | | | | | |
|---|--|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|-----------|
| Temps de cycle(s) | | | | | | | | | | |
| Description du cycle | | | | | | | | | | |
| Phase N° | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 | 9 | 10 |
| Course (mm) + : en sortie de tige, - : en rentrée de tige | | | | | | | | | | |
| Temp (s) | | | | | | | | | | |
| Inclinaison (°) 0° horizontale, +90° verticale vers le haut, -90° verticale vers le bas | | | | | | | | | | |
| Force externe (N) + : si elle pousse sur la tige, - : si elle tire sur la tige | | | | | | | | | | |
| Masse à déplacer (kg) | | | | | | | | | | |
| Coefficient de frottement entre la charge et le type de support ou d'accouplement (guidage à billes, douille coulissante, etc.) | | | | | | | | | | |
| Fréquence de cycle (cycle/min) | | | | | | | | | | |
| Course totale du vérin (mm) | | | | | | | | | | |
| Limitations d'espace | | | | | | | | | | |
| L'axe doit travailler "en position" (ex. atteindre une position définie, contre une force externe), ou "en couple" (ex. en poussant avec une force à contrôler contre un obstacle dans une position non définie)? | <input type="checkbox"/> Couple <input type="checkbox"/> Position | | | | | | | | | |
| EST-IL NÉCESSAIRE D'AVOIR UN CONTRÔLE DE FEED-BACK DE: | | | | | | | | | | |
| Force (moteur Brushless) | <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non | | | | | | | | | |
| Position (pas à pas avec codeur ou Brushless) | <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non | | | | | | | | | |
| Nombre d'heures/jour travaillées (h/j) | | | | | | | | | | |
| Température °C / Humidité | | | | | | | | | | |
| Tige libre ou avec Anti-rotation (Round DC n'est pas disponible en version anti-rotation) | <input type="checkbox"/> Intégré au cylindre <input type="checkbox"/> Externe par le client | | | | | | | | | |
| Degré de protection (IP) | <input type="checkbox"/> IP40 <input type="checkbox"/> IP55 <input type="checkbox"/> IP65 | | | | | | | | | |
| Moteur en ligne ou déporté (possible le cas échéant) | <input type="checkbox"/> En ligne <input type="checkbox"/> Déporté | | | | | | | | | |
| Besoin d'un frein de la tige lorsque le moteur est non alimenté (pour les vérins Round DC, la vis au pas de 4 est irréversible) | <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non | | | | | | | | | |
| Moteur | <input type="checkbox"/> Metal Work <input type="checkbox"/> Client <input type="checkbox"/> À évaluer (produire les deux solutions) | | | | | | | | | |
| Tension d'alimentation disponible | | | | | | | | | | |
| Le contrôle sera effectué avec: | <input type="checkbox"/> PLC avec carte pas-dir et signaux "Line Driver" <input type="checkbox"/> PLC avec carte pas-dir et signaux "Open Collector" <input type="checkbox"/> PLC avec carte d'axe brushless <input type="checkbox"/> Il n'y a pas de PLC | | | | | | | | | |
| Eventuel BUS de terrain | | | | | | | | | | |
| Brève description, notes et schéma d'application possible: | | | | | | | | | | |