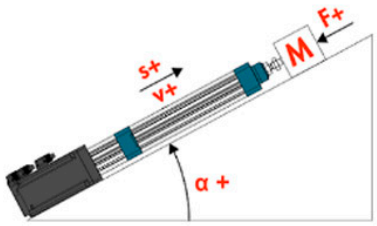
Cilindri elettrici con stelo	Cliente	
	Creata Da	
	Data	



Tempo ciclo (s)										
Descrizione Ciclo										
N° Fase	**1**	**2**	**3**	**4**	**5**	**6**	**7**	**8**	**9**	**10**
Corsa (mm) + : se lo stelo esce, − : se lo stelo entra										
Tempo (s)										
Inclinazione (°) 0° orizzontale, +90° verticale verso l'alto, −90° verticale verso il basso										
Forza esterna (N) + : se spinge lo stelo, − : se tira lo stelo										
Massa da spostare (kg)										
Coefficiente di attrito o tipo di scorrimento tra carico e supporto (guida a sfere, bussola a strisciamento, ecc.)										
Frequenza cicli (cicli/min)										
Corsa totale cilindro (mm)										
Eventuali limiti di ingombro										
L'asse deve lavorare "in posizione" (p.e. raggiungere una posizione definita, contrastando forze esterne), o "in coppia" (p.e. spingendo con forza controllata contro contrasto in posizione non definita)?	☐ Coppia ☐ Posizione									
È NECESSARIO UN CONTROLLO RETROAZIONATO (FEED-BACK) DI:										
Forza (motore brushless)	☐ Si ☐ No									
Posizione (passo-passo con encoder o brushless)	☐ Si ☐ No									
N° ore/giorno lavorate (h/g)										
Temperatura °C / Umidità										
Stelo Libero o con Antirotazione (Round DC non ha la versione con antirotazione)	☐ Integrato nel cilindro ☐ Esterna a cura del cliente									
Grado di protezione (IP)	☐ IP40 ☐ IP55 ☐ IP65									
Motorizzazione in linea o rinviata (ove applicabile)	☐ In linea ☐ Rinviata									
Necessità di stelo fermo a motore non alimentato (per Round DC la vite passo 4 è irreversibile)	☐ Si ☐ No									
Motore	☐ Metal Work ☐ Cliente ☐ Da valutare (produrre entrambe le soluzioni)									
Tensione di alimentazione disponibile										
Il controllo verrà fatto con:	☐ PLC con scheda step-dir e Segnali "Line Driver" ☐ PLC con scheda step-dir e Segnali "Open Collector" ☐ PLC con scheda assi brushless ☐ Non c'è un PLC									
Eventuale BUS di campo										
Breve descrizione, note e schizzo della possibile applicazione:										