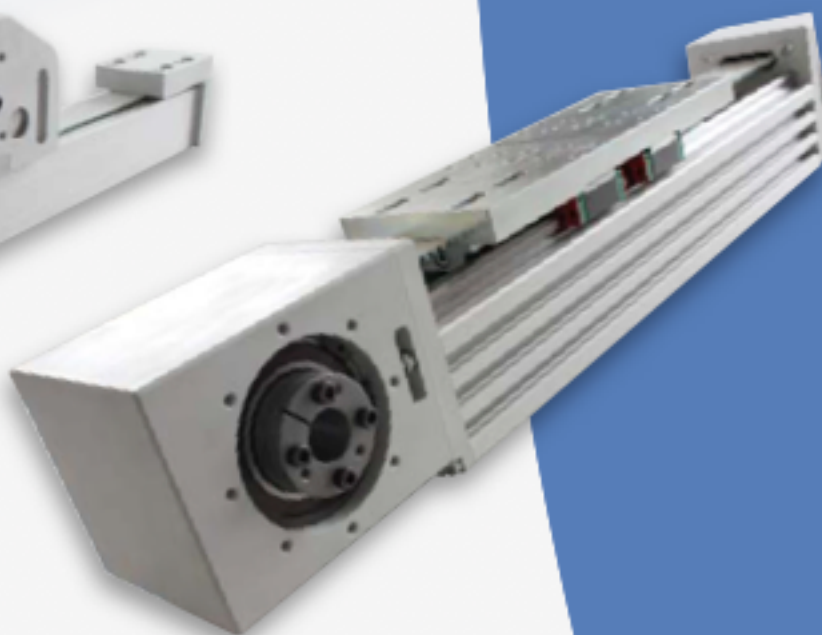
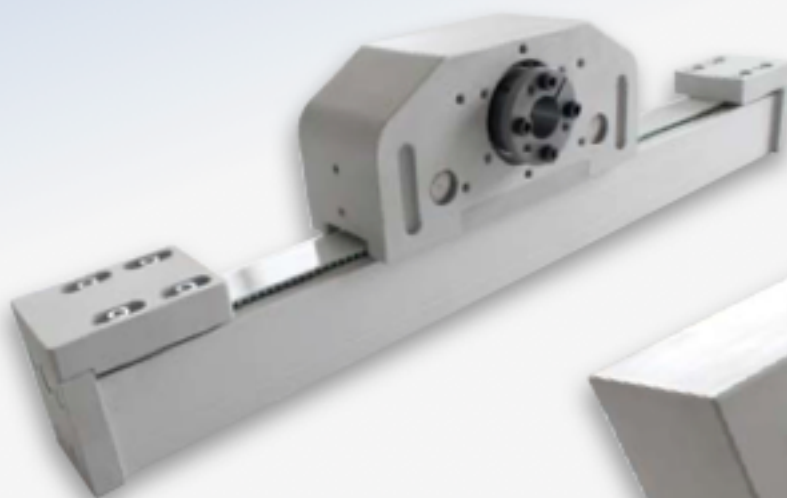
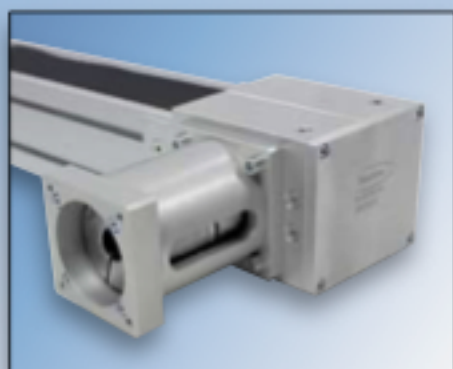
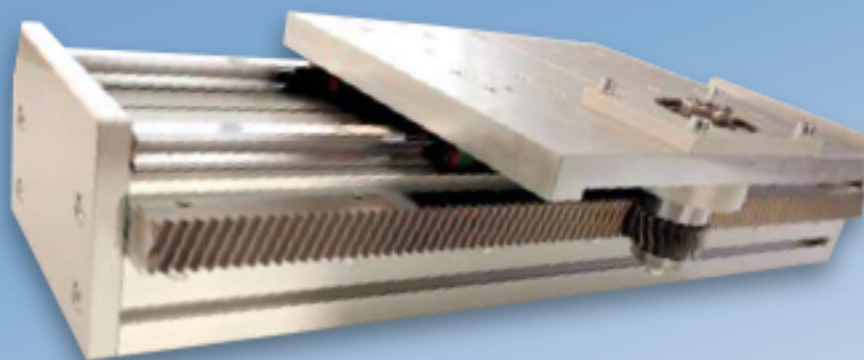
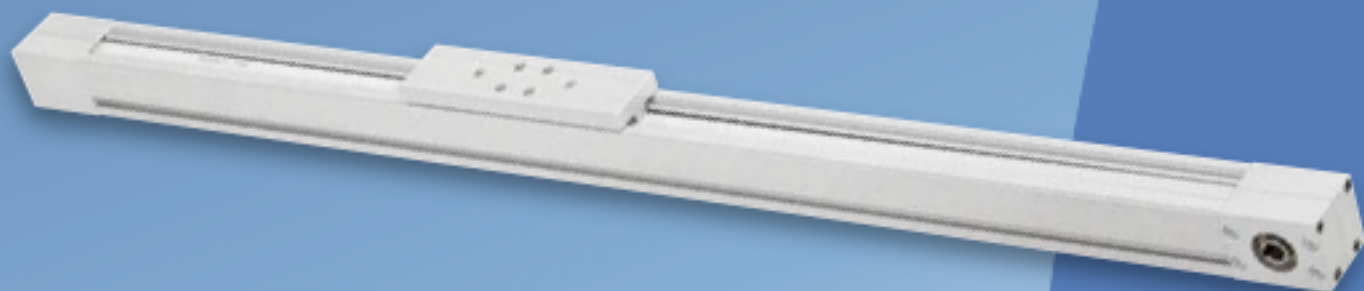



Les modules linéaires

Actuator



Gamme modules linéaires TECNOLINE

	Type	Taille	Guidage	Entrainement	Maintenance		Vitesse m/s	Course maxi mm
					Faible	Standard		
	GD-M	6-10-20			✓		-	5 750*
	GD-MLT	10-20			✓		-	5 750*
	GDX-M	20			✓		-	5 750*
	GDX-C	20			✓		2	Sur consultation
	TLE	55-65-80				✓	5	5 300
	TLX	55				✓	5	6 120
	TLM-G	65-105-180				✓	5	7 950
	TLM-V	65-80-105				✓	-	3 950
	TLY	120-180-200				✓	5	5 500
	TLZ	55-65-80				✓	5	2 000
	TLC	180-200				✓	2	5 680
	SLTL-G	15-20-25				✓	-	1 500
	SLTL	16-20-25				✓	-	1 500

*Course jusqu'à 11 mètres avec une jonction mécanique

Tableau des charges de la gamme modules linéaires TECNOLINE

Type	Capacité de Charge Statique Recommandée / Recommended Static												Effort Sans Charge Torque Empty
	Statique / Static						Dynamique / Dynamic						
	CHARGES (maximum)			MOMENTS (admissibles)			CHARGES (maximum)			MOMENTS (admissibles)			
	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz	
N	N	N	Nm	Nm	Nm	N	N	N	Nm	Nm	Nm	N	
TLE55	570	6 110	6 110	48	36	36	428	3 760	3 760	27	21	21	0,20
TLE55 2P	570	12 230	12 230	96	750	750	428	7 520	7 520	54	560	560	0,20
TLE80 2P	2 706	25 330	25 330	248	1 140	1 140	2 030	16 520	16 520	186	855	855	1,47
TLE80 3P	2 706	38 000	38 000	370	2 280	2 280	2 030	24 770	24 770	209	1 710	1 710	2,14
TLE80 LAT	2 706	50 670	50 670	1 457	3 420	3 420	2 030	33 036	33 036	950	2 230	2 230	3,00
TLX55	1 029	6 112	6 112	48	36	36	772	3 760	3 760	27	21	21	0,22
TLX55 2P	1 029	12 224	12 224	96	1 601	1 601	772	7 520	7 520	54	985	985	0,26
TLM65G	1 458	6 788	6 788	48	40	40	1 094	3 414	3 414	36	23	23	0,40
TLM65V	-	6 788	6 788	48	40	40	-	3 414	3 414	36	23	23	0,13
TLM80G	2 136	22 208	22 208	216	511	511	1 602	10 650	10 650	122	245	245	0,60
TLM80V	-	11 100	11 100	108	80	80	-	5 325	5 325	61	45	45	0,14
TLM105G	4 602	29 190	29 190	336	679	679	3 452	15 888	15 888	189	370	370	1,60
TLM105G 4P	4 602	34 896	34 896	800	3 428	3 428	3 452	23 580	23 580	450	1 561	1 561	2,20
TLM105V	-	22 208	22 208	108	555	555	-	10 650	10 650	61	266	266	0,33
TLM180G	4 602	57 440	57 440	1 939	2 585	2 585	3 452	25 416	25 416	858	1 144	1 144	2,44
TLY120	4 602	22 976	22 976	460	517	517	3 452	16 656	16 656	333	375	375	1,40
TLY180	5 520	50 672	50 672	1 710	2 154	2 154	4 140	33 036	33 036	1 115	1 404	1 404	2,00
TLY200	4 602	69 792	69 792	2 792	4 711	4 711	3 452	47 160	47 160	1 886	3 183	3 183	4,00
TLY200 LAT	4 602	69 792	69 792	4 257	4 711	4 711	3 452	47 160	47 160	2 877	3 183	3 183	7,30
TLZ55	1 260	12 224	12 224	96	306	306	945	7 518	7 518	54	188	188	0,67
TLZ65	1 260	11 488	11 488	80	287	287	945	8 328	8 328	45	208	208	0,68
TLZ80	2 706	50 672	50 672	1 457	1 609	1 609	2 030	33 036	33 036	950	1 050	1 050	4,20
TLZ80S	2 706	50 672	50 672	1 457	7 094	7 094	2 030	33 036	33 036	950	4 625	4 625	4,20
TLC180	-	50 672	50 672	1 710	2 154	2 154	-	33 036	33 036	1 115	1 404	1 404	1,43
TLC200	-	69 792	69 792	2 792	4 711	4 711	-	47 160	47 160	1 886	3 183	3 183	2,20
GD6M	-	570	330	20	15	25	-	-	-	-	-	-	0,10
GD10AM	-	812	410	48	23	53	-	-	-	-	-	-	0,24
GD10BM	-	1 900	1 600	69	54	69	-	-	-	-	-	-	0,33
GD10CM	-	2 650	2 400	108	77	108	-	-	-	-	-	-	0,42
GD20AM	-	3 215	3 200	210	150	210	-	-	-	-	-	-	0,53
GD20BM	-	6 980	6 400	454	320	454	-	-	-	-	-	-	0,87
GDX20M	-	6 980	6 400	624	384	624	-	-	-	-	-	-	1,40
GDX20C	-	6 980	6 400	384	624	624	-	-	-	-	-	-	1,00

Type GDM



Au cours des dernières années, les entreprises ont beaucoup eu recours à l'automatisation du processus pour accélérer les cycles de production.

Les modules linéaires GD-M sont des systèmes **fiables** et **économiques** qui permettent d'automatiser les cycles de production ou tout mouvement de façon plus générale.

Les modules linéaires avec un entraînement par courroie crantée sont prévus pour les **applications courantes de l'industrie** avec une **bonne précision de positionnement**.

Les modules linéaires sont assemblés avec des composants mécaniques simples, d'une très grande fiabilité et faciles à installer.

Tous ses composants sont éprouvés mécaniquement depuis un grand nombre d'années dans de nombreuses applications.

Le module GD-M comprend les éléments suivants :



Deux têtes d'extrémité en aluminium anodisé, dont une **tête motrice**.



Profilé aluminium anodisé.



Un chariot en aluminium anodisé équipé de **4 galets profilés** dont deux galets avec un axe excentrique.



Une **courroie crantée** polyuréthane avec des brins d'acier.



Des **arbres de précision** trempés chromés.

Arrêt fin de course

Les nouveaux modules linéaires utilisent des capteurs qui assurent deux fonctions essentielles :

- Des capteurs de proximité (inductifs)
- Des capteurs interrupteurs de fin de course (électromécaniques)

Le capteur inductif

Il est utilisé comme capteur de proximité fonctionnant soit en contact ouvert (NO) soit en contact fermé (NC).

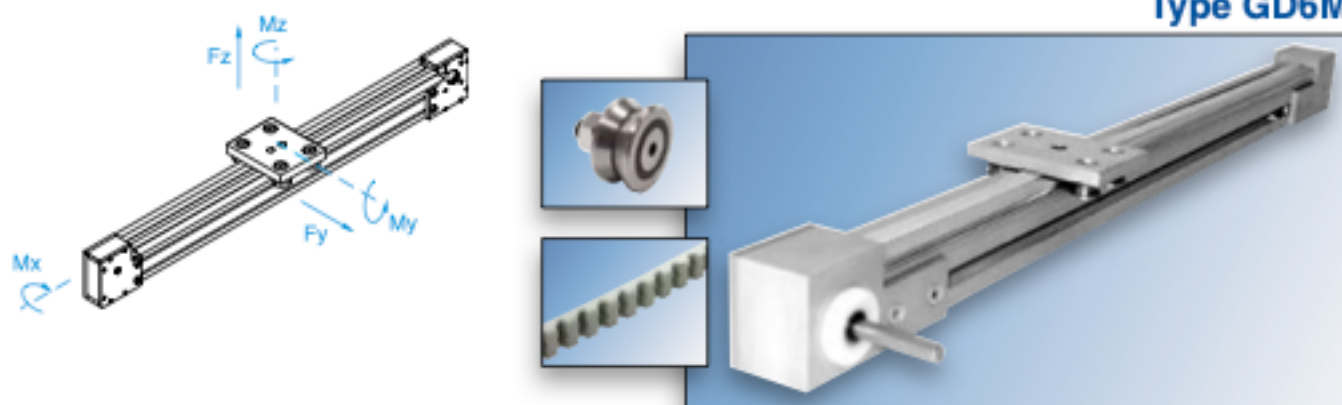
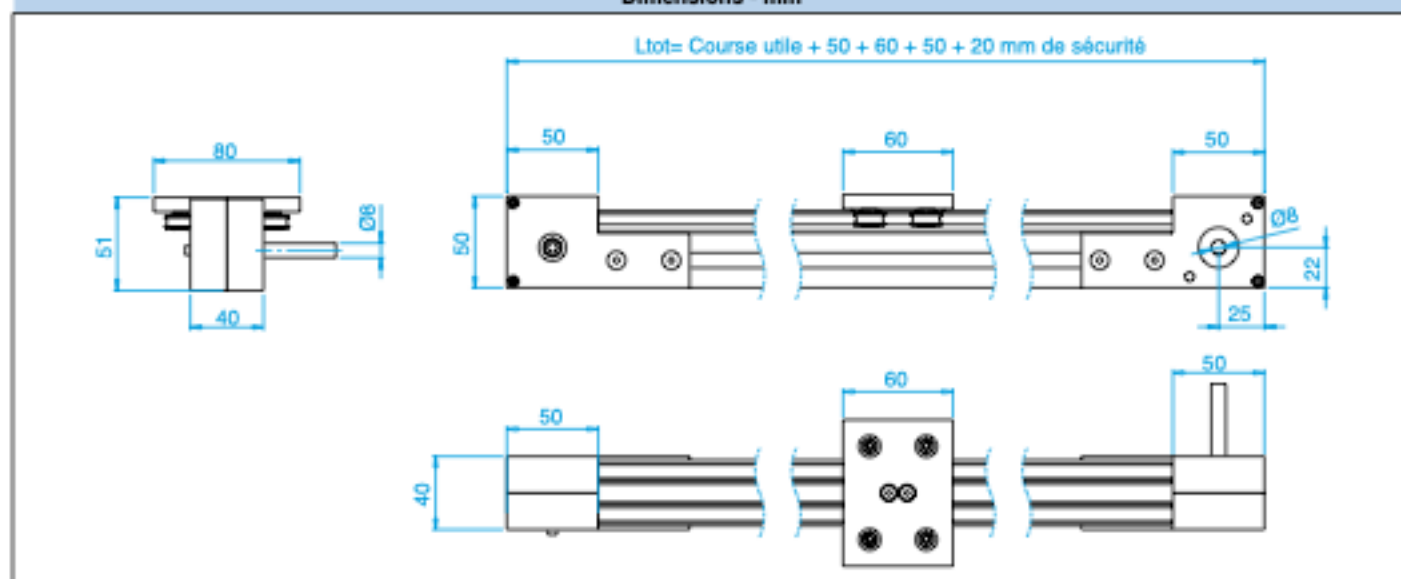
Ce type de capteur est exempt d'usure étant donné qu'il n'y a pas de contact mécanique et il peut être utilisé à la vitesse maximale permise par le système linéaire. La position du chariot du module linéaire est signalée à l'entraînement par ce capteur inductif. Les moteurs à codage incrémental nécessitent ce type de capteurs au démarrage et chaque fois que l'application redémarre après une coupure de courant.

Le capteur électromécanique

Les capteurs électromécaniques sont utilisés pour la détection des positions de fin de course. Ils coupent immédiatement l'alimentation électrique de l'entraînement en cas d'interruption. Ceci permet d'éviter que le chariot ne dépasse la limite fixée et ne subisse de dégâts.

Avantages :

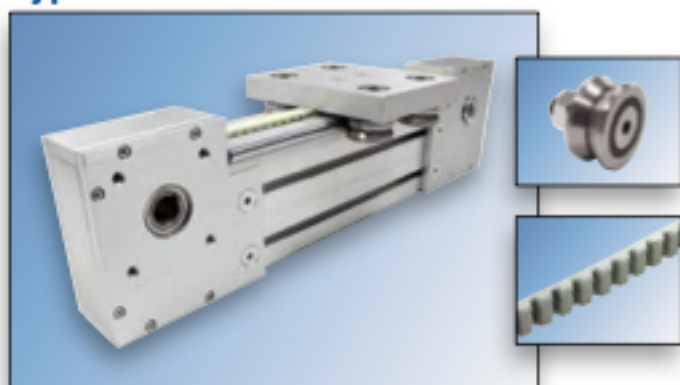
- Arbres de précision trempés INOX.
- Soufflets de protection.
- Fabrication spéciale d'un plateau selon plan client.

Type GD6M

Dimensions - mm


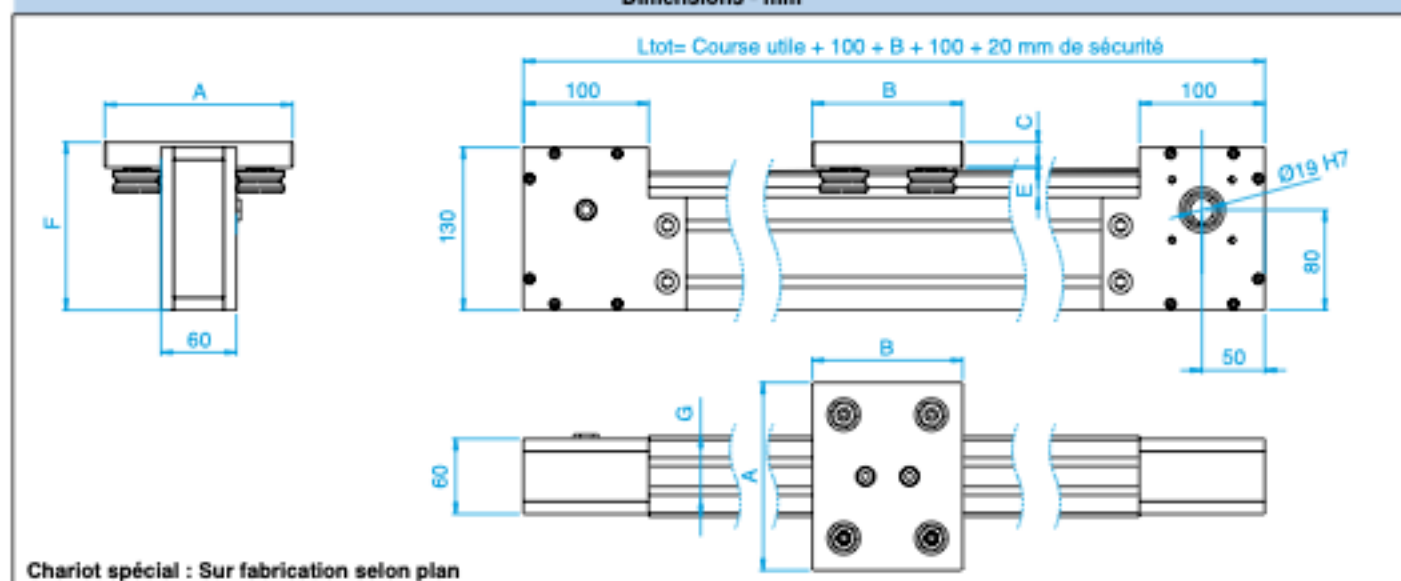
Composants Components			Charges maximum Maxi Load - [N]		Moments Admissibles Admissibles Recommended [Nm]			Poids Charlot Weight Carriage
Module Guide	Charlot Carriage	Galets Track Roller	Fy	Fz	Mx	My	Mz	g
GD6M	C6	17C-17E	570	320	20	15	25	180

Données Techniques

Arbre de précision / Shaft	mm	Ø8 avec une longueur de 40 / Length 40
Type de courroie / Belt		10AT5
Charge à la traction / Traction Load	N	635
Limite de l'élasticité / Breaking Strength	N	8 120
Type de poulie / Motor Pulley		Z22AT5
Ø Poulie / Pulley	mm	Dp = 35,02
Plage de tension / Belt tension-adjustment range	mm	5

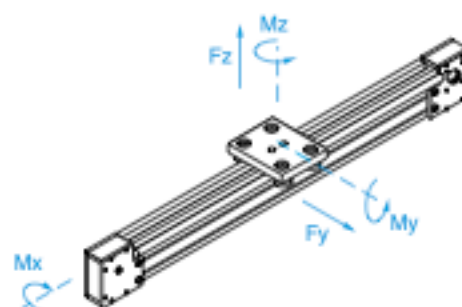
Type GD10M

AVANTAGES

- Vitesse maximum **5 m/s**
- Course utile maximum **11 mètres** avec jonction mécanique
- Fonctionnement **silencieux**
- Maintenance **faible**
- Durée de vie **élevée**
- Installation **facile**
- Fonctionnement en **ambiance poussiéreuse**

Dimensions - mm


Type	Dimensions - mm					
	A	B	C	E	F	G
GD10AM	120	80	10	21	121	64
GD10BM	140	120	15	22	127	64
GD10CM	150	120	20	24	134	64

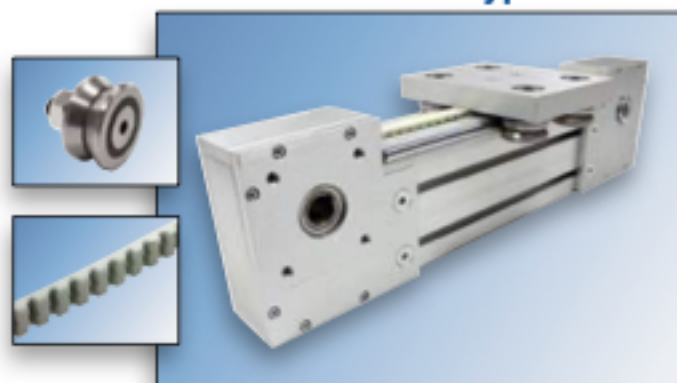
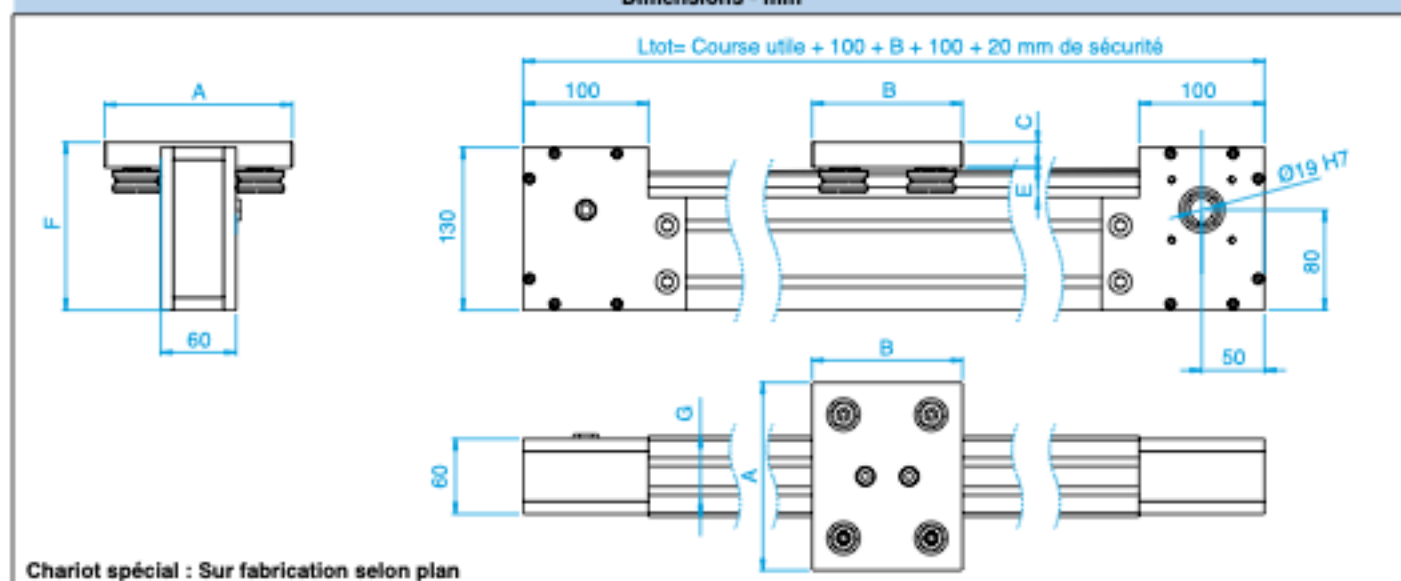
Module Guide	Composants Components		Charges maximum Maxi Load - [N]		Moments Admissibles Admissibles Recommended [Nm]			Poids Chariot Weight Carriage kg
	Chariot Carriage	Galets Track Roller	Fy	Fz	Mx	My	Mz	
GD10M	C10A	22C-22E	812	410	48	23	53	0,26
	C10B	30C-30E	1 900	1 600	69	54	69	0,62
	C10C	38C-38E	2 650	2 400	108	77	108	0,92


Données Techniques

Option Ø	mm	14
Type de courroie / Belt		AT10/16 AT10/25
Charge à la traction / Traction Load	N	2 030 3 610
Limite de l'élasticité / Breaking Strength	N	8 120 14 400
Type de poulie / Motor Pulley		Z20AT10-16/25
Ø Poulie / Pulley	mm	Dp = 63,56
Développement par tour de poulie / Development Through pulley tower	mm	200
Plage de tension / Belt tension-adjustment range	mm	14

Type GD20M
AVANTAGES

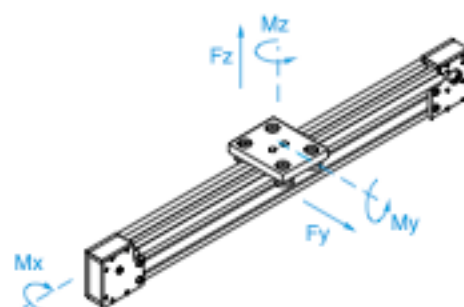
- Vitesse maximum **5 m/s**
- Course utile maximum **11 mètres avec jonction mécanique**
- Fonctionnement **silencieux**
- Maintenance **faible**
- Durée de vie **élevée**
- Installation **facile**
- Fonctionnement en **ambiance poussiéreuse**


Dimensions - mm


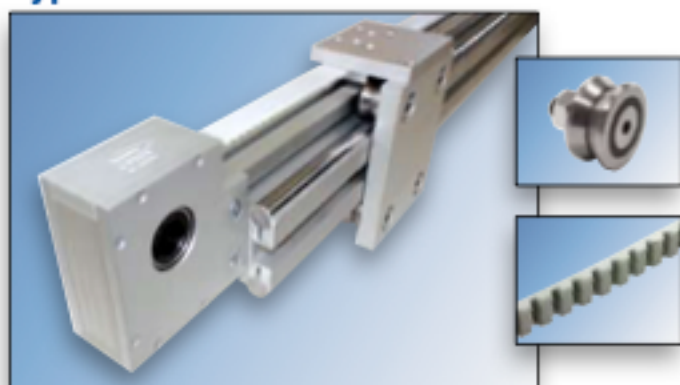
Chariot spécial : Sur fabrication selon plan

Type	Dimensions - mm					
	A	B	C	E	F	G
GD20AM	180	150	20	31	141	90
GD20BM	200	180	25	36,5	151,5	90

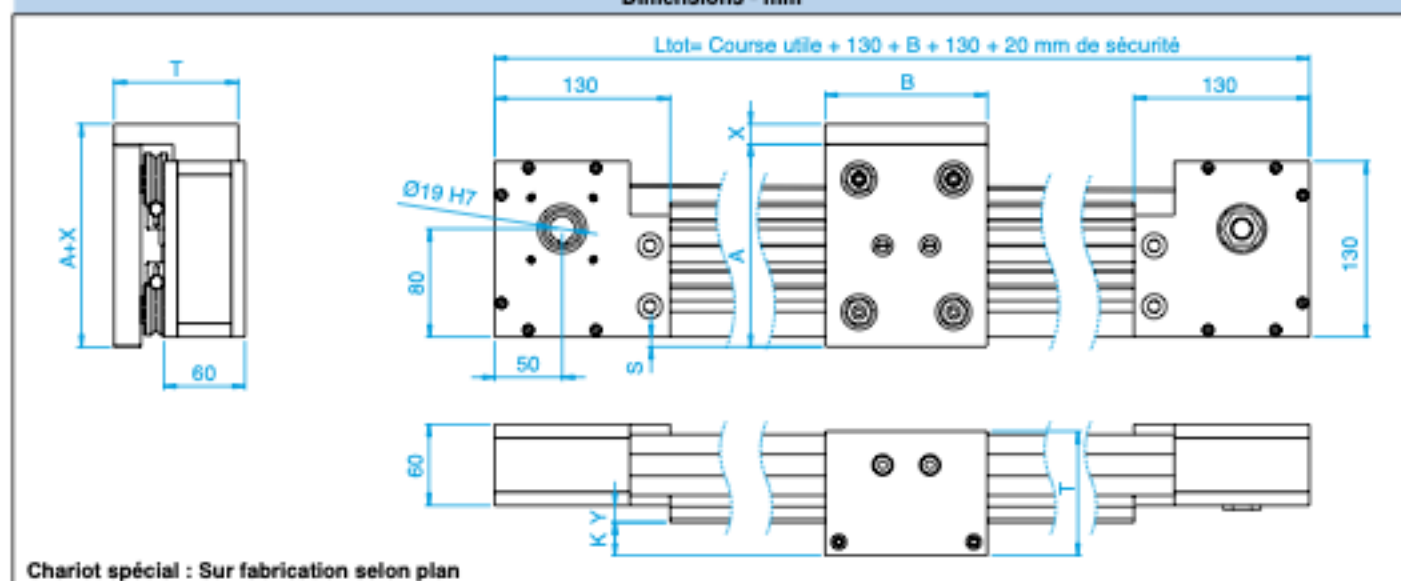
Composants Components			Charges maximum Maxi Load - [N]		Moments Admissibles Admissibles Recommended [Nm]			Poids Weight Carriage
Module Guide	Chariot Carnage	Galets Track Roller	Fy	Fz	Mx	My	Mz	kg
GD20M	C20A	58C-58E	3 215	3 200	210	150	210	1.34
GD20M	C20B	58C-58E	6 980	6 400	454	320	454	2.64


Données Techniques

Option Ø	mm	14	
Type de courroie / Belt		AT10/16	AT10/25
Charge à la traction / Traction Load	N	2 030	3 610
Limite de l'élasticité / Breaking Strength	N	8 120	14 400
Type de poulie / Motor Pulley		Z20AT10-16/25	
Ø Poulie / Pulley	mm	Dp = 63,66	
Développement par tour de poulie / Development Through pulley tower	mm	200	
Plage de tension / Belt tension-adjustment range	mm	14	

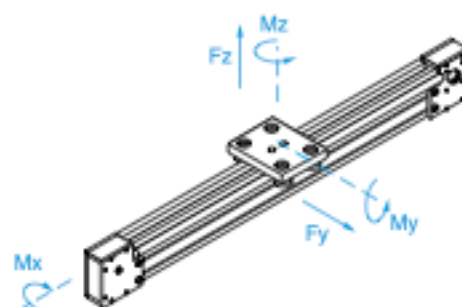
Type GD10MLT

AVANTAGES

- Vitesse maximum **5 m/s**
- Course utile maximum **11 mètres** avec jonction mécanique
- Fonctionnement **silencieux**
- Maintenance **faible**
- Durée de vie **élevée**
- Installation **facile**
- Fonctionnement en **ambiance poussiéreuse**

Dimensions - mm


Type	Dimensions - mm						
	A	B	K	S	T	X	Y
GD10AMLT	120	80	11	-	80	10	12,5
GD10BMLT	140	120	17	2,5	85	10	12,5
GD10CMLT	150	120	24	7,5	92	15	12,5

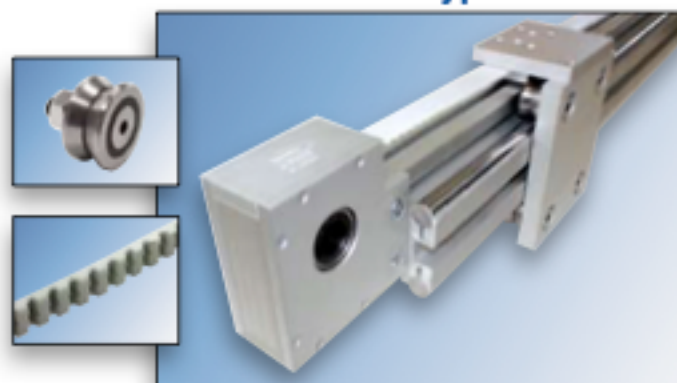
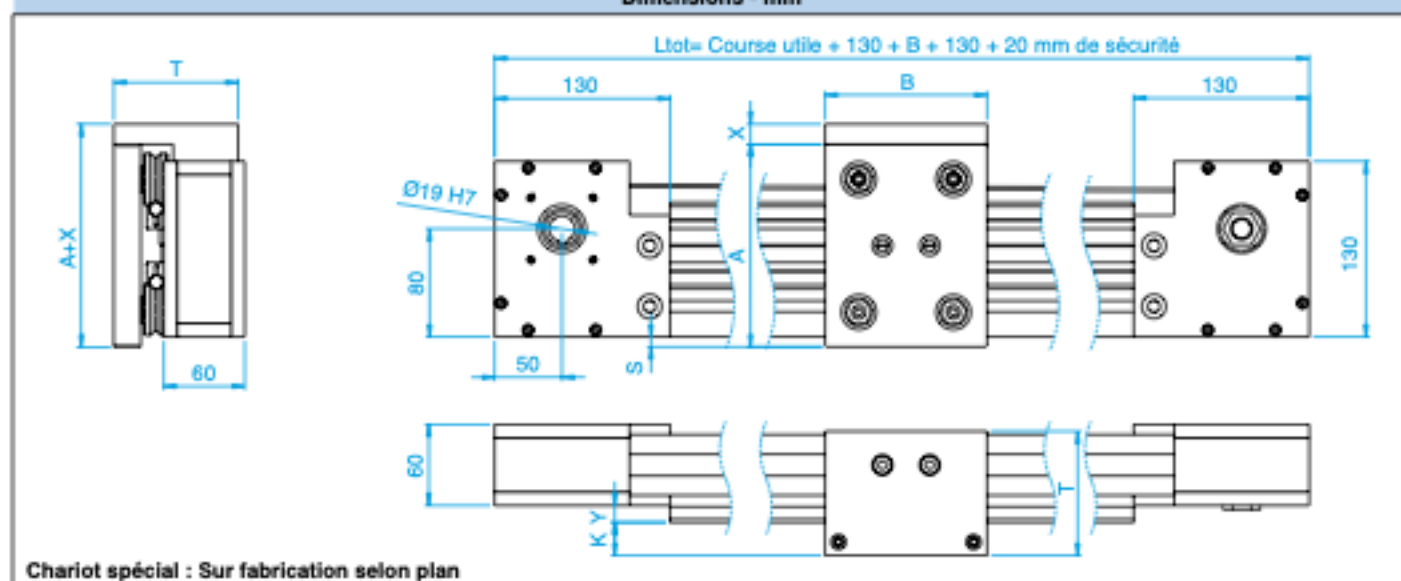
Module Guide	Composants Components		Charges maximum Maxi Load - [N]		Moments Admissibles Admissibles Recommended [Nm]			Poids Chariot Weight Carriage kg
	Chariot Carriage	Galets Track Roller	Fy	Fz	Mx	My	Mz	
GD10MLT	C10A	22C-22E	410	812	48	23	53	0,26
	C10B	30C-30E	1 600	1 900	69	54	69	0,62
	C10C	38C-38E	2 400	2 650	108	77	108	0,92


Données Techniques

Option Ø	mm	14	
Type de courroie / Belt		AT10/16	AT10/25
Charge à la traction / Traction Load	N	2 030	3 610
Limite de l'élasticité / Breaking Strength	N	8 120	14 400
Type de poulie / Motor Pulley		Z20AT10-16/25	
Ø Poulie / Pulley	mm	Dp = 63,66	
Développement par tour de poulie / Development Through pulley tower	mm	200	
Plage de tension / Belt tension-adjustment range	mm	14	

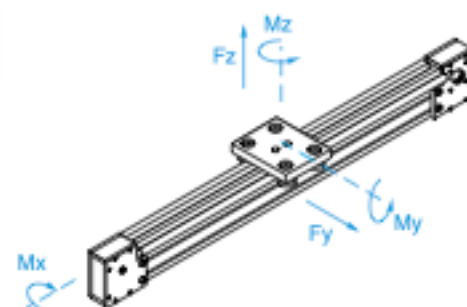
Type GD20MLT
AVANTAGES

- Vitesse maximum **5 m/s**
- Course utile maximum **11 mètres avec jonction mécanique**
- Fonctionnement **silencieux**
- Maintenance **faible**
- Durée de vie **élevée**
- Installation **facile**
- Fonctionnement en **ambiance poussiéreuse**


Dimensions - mm


Type	Dimensions - mm						
	A	B	K	S	T	X	Y
GD20AMLT	180	150	21	67,5	100	15	22,5
GD20BMLT	200	180	31,5	77,5	110	14	22,5

Module Guide	Composants Components		Charges maximum Maxi Load - [N]		Moments Admissibles Admissible Recommended [Nm]			Poids Chariot Weight Carriage
	Chariot Carriage	Galets Track Roller	Fy	Fz	Mx	My	Mz	kg
GD20MLT	C20A	58C-58E	3 200	3 215	210	150	210	1,340
	C20B	58C-58E	6 400	6 980	454	320	454	2,640

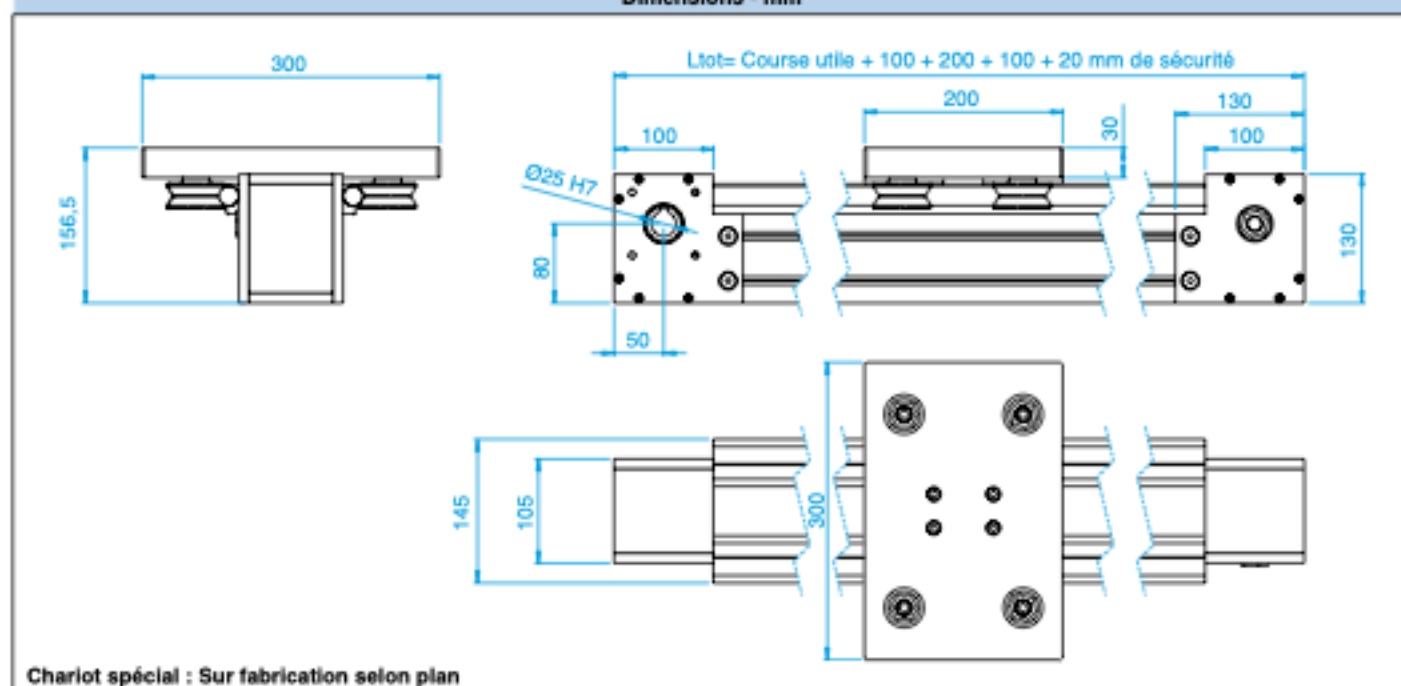

Données Techniques

Option Ø	mm	14
Type de courroie / Belt		AT10/16 AT10/25
Charge à la traction / Traction Load	N	2 030 3 610
Limite de l'élasticité / Breaking Strength	N	8 120 14 400
Type de poulie / Motor Pulley		Z20AT10-16/25
Ø Poulie / Pulley	mm	Dp = 63,66
Développement par tour de poulie / Development Through pulley tower	mm	200
Plage de tension / Belt tension-adjustment range	mm	14

Type GDX20M

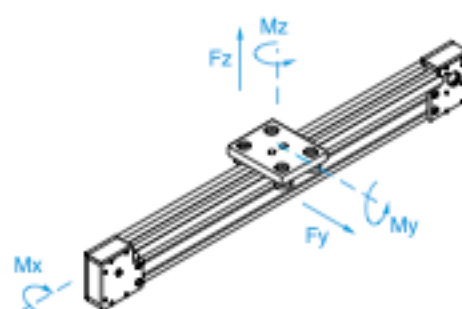
AVANTAGES

- Vitesse maximum 5 m/s
- Course utile maximum 11 mètres avec jonction mécanique
- Fonctionnement **silencieux**
- Maintenance **faible**
- Durée de vie **élevée**
- Installation **facile**
- Fonctionnement en **ambiance poussiéreuse**

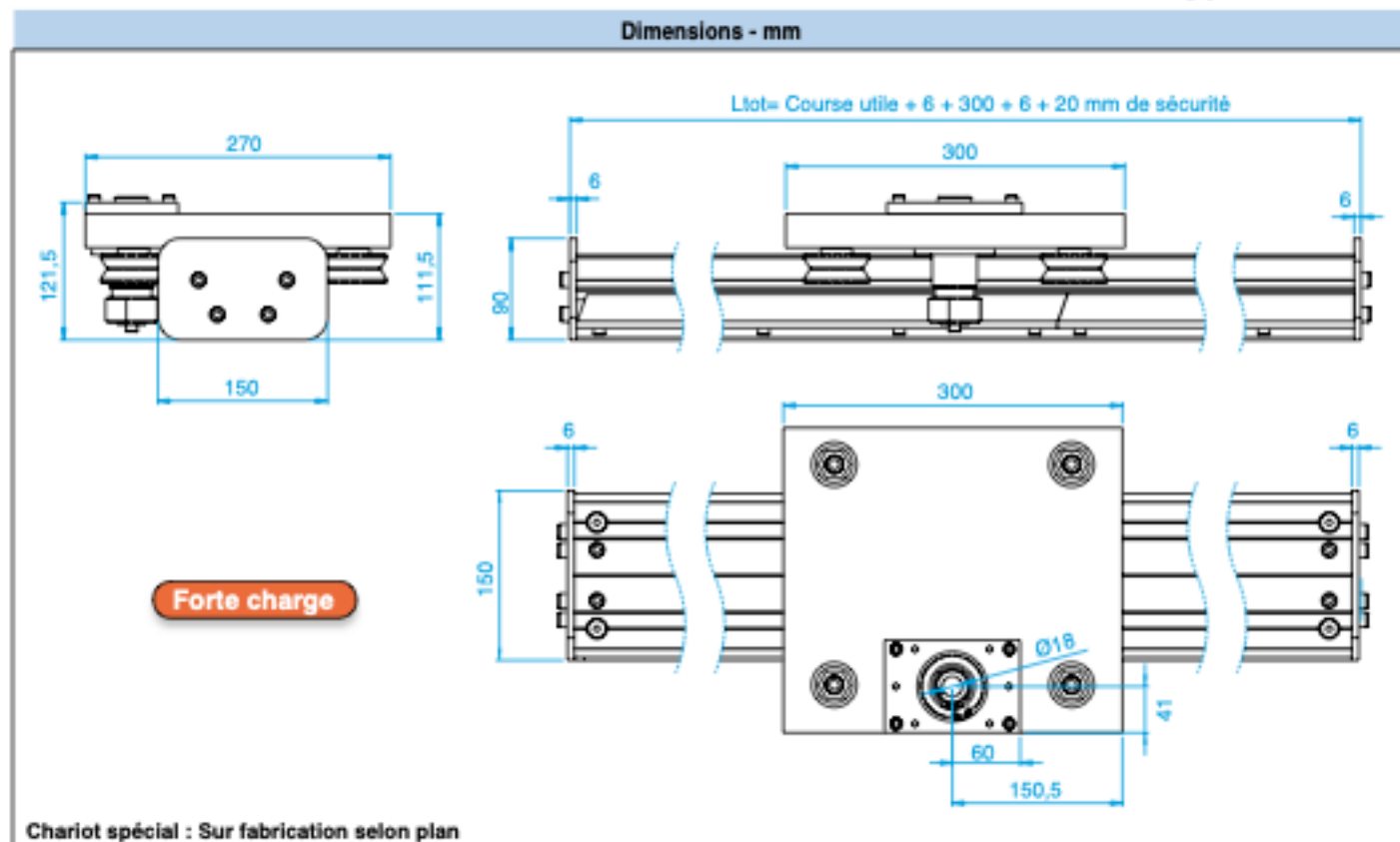
Dimensions - mm


Chariot spécial : Sur fabrication selon plan

Composants Components			Charges maximum Maxi Load - [N]		Moments Admissibles Admissibles Recommended [Nm]			Poids Chariot Weight Carriage
Module Guide	Chariot Carriage	Galets Track Roller	Fy	Fz	Mx	My	Mz	kg
GDX20M	C20X	58C-58E	6 980	6 400	624	384	624	7,54


Données Techniques

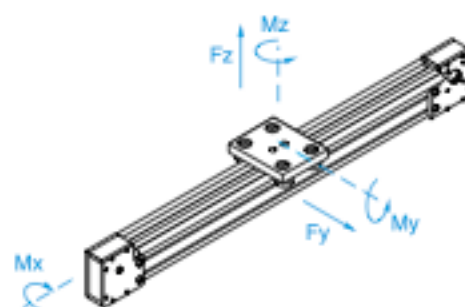
Option Ø	mm	25
Type de courroie / Belt		AT10/50
Charge à la traction / Traction Load	N	7 670
Limite de l'élasticité / Breaking Strength	N	30 685
Type de poulie / Motor Pulley		Z20AT10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	Dp = 63,66
Développement par tour de poulie / Development Through pulley tower	mm	200
Plage de tension / Belt tension-adjustment range	mm	14


AVANTAGES

- Vitesse maximum **2 m/s**
- Course utile maximum (**sur consultation**)
- Fonctionnement **silencieux**
- Maintenance **faible**
- Durée de vie **élevée**
- Installation **facile**
- Fonctionnement en **ambiance poussiéreuse**



Composants Components			Charges maximum Maxi Load - [N]		Moments Admissibles Admissibles Recommended [Nm]			Poids Chariot Weight Carnage
Module Guide	Chariot Carriage	Galets Track Roller	Fy	Fz	Mx	My	Mz	kg
GDX20C	C20X	58C-58E	6 980	6 400	624	384	624	7,540

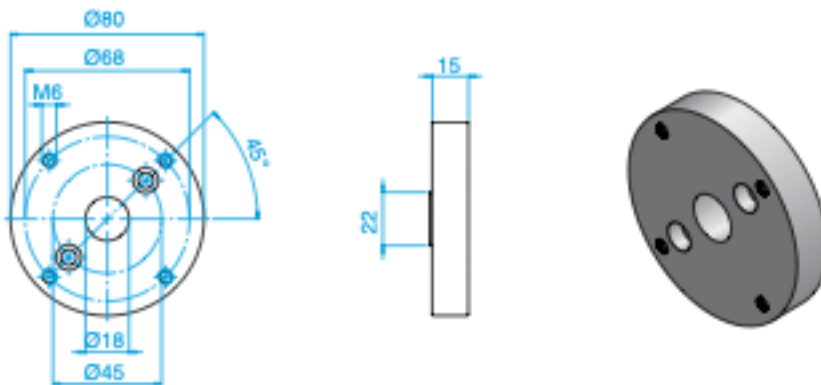

Données Techniques

Vitesse / Speed	m/s	5
Accélération maxi / Max acceleration	m/s	5
Pignon à dents inclinées / Tooth pinion inclined	N	Z = 20 m = 2

Arbres de transmission et plaques d'adaptation

Pour **GD6M** - Dimensions - mm

GD6M016 - Plaque d'adaptation / Adapter Plate



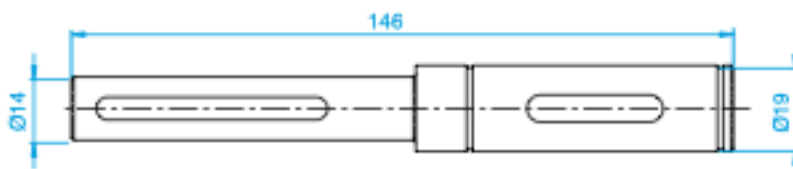
Pour moto-réducteur XC30
et
Moteur Asynchrone /AC

GD6M017 - Arbre de transmission / Transmission Shaft



Pour **GD10M - GD10MLT** - Dimensions - mm

GDM719 - Arbre de transmission / Transmission Shaft

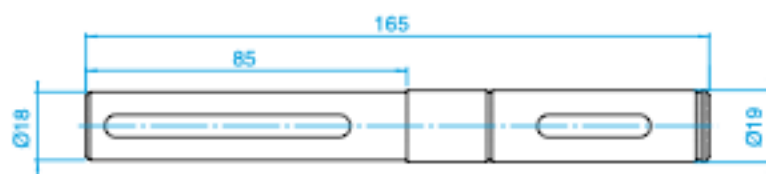


Pour moto-réducteur XC30
et
Moteur Asynchrone /AC



Pour **GD20M - GD20MLT** - Dimensions - mm

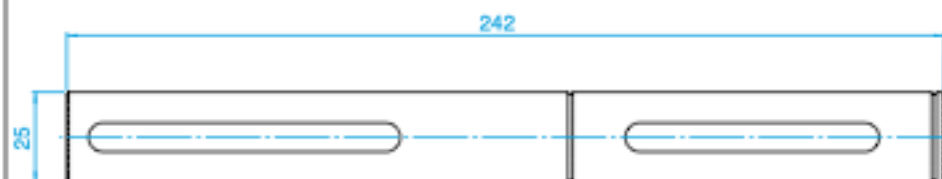
GDM720 - Arbre de transmission / Transmission Shaft



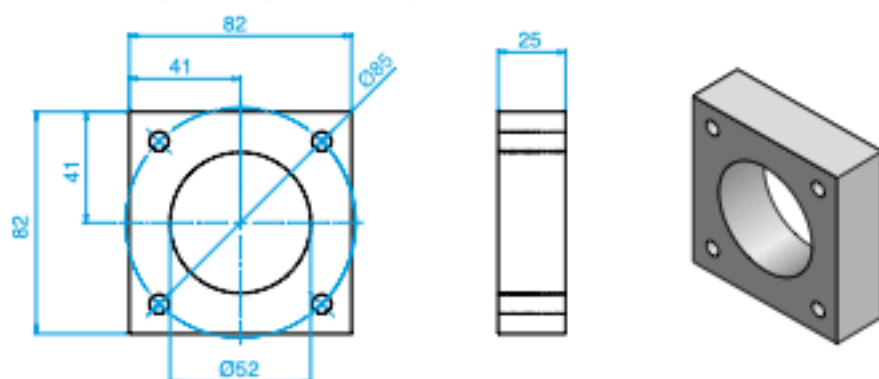
Pour moto-réducteur XC40
et
Moteur Asynchrone /AC

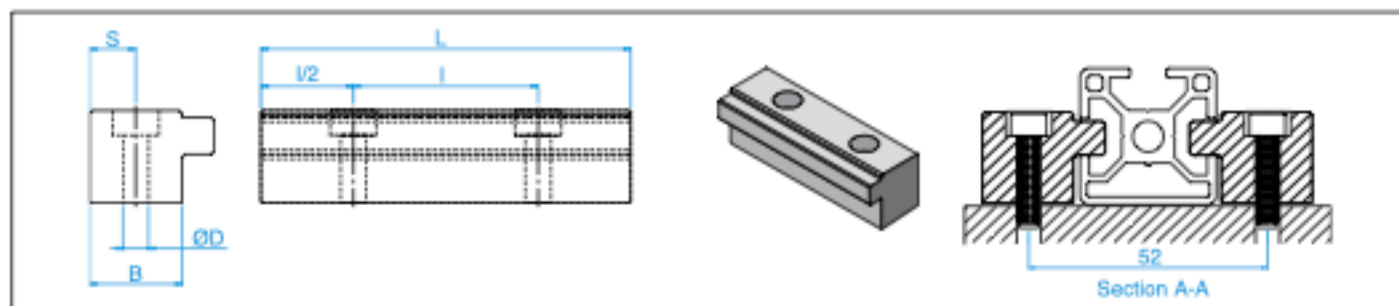
Arbres de transmission et plaques Adaptation

Pour GDX20M - Dimensions - mm

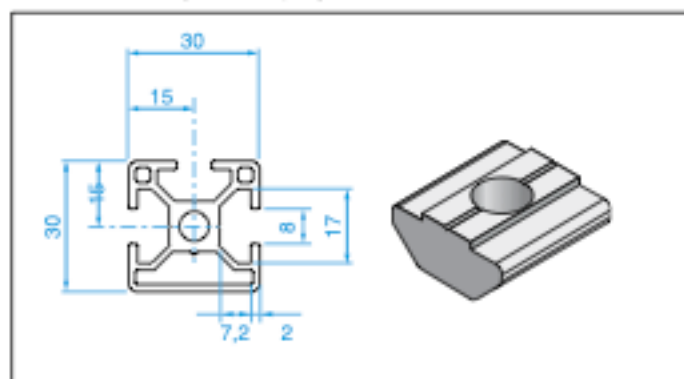
GDM721 - Arbre de transmission / Transmission Shaft

 Pour moto-réducteur XC50
et
Moteur Asynchrone /AC

Pour GDX20C - Dimensions - mm

GDM722 - Plaque d'adaptation / Adapter Plate

 Pour moteur-réducteur EP75
et
Moteur Brushless

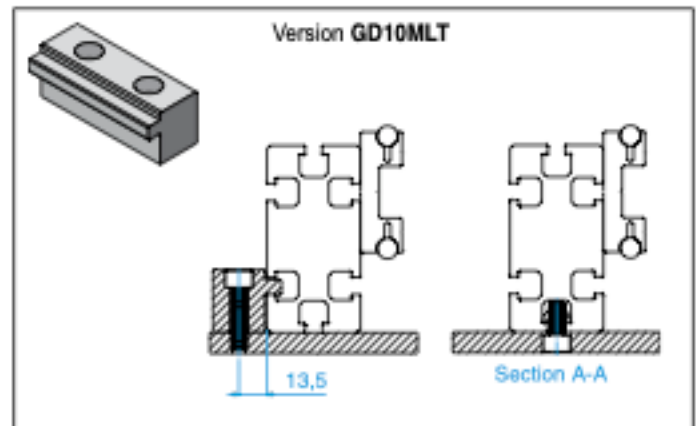
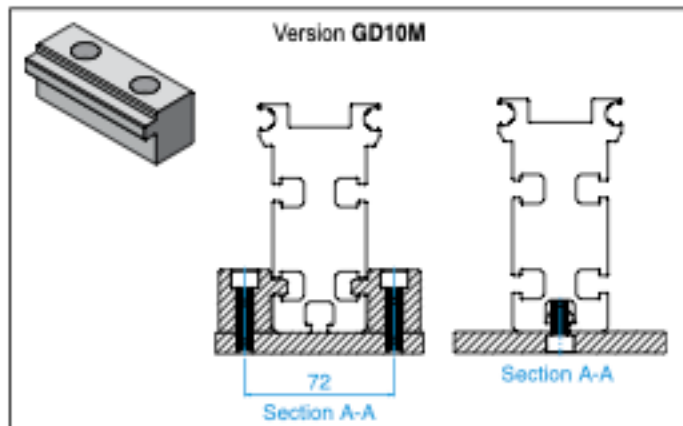
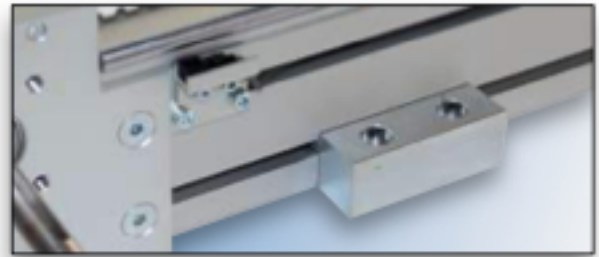
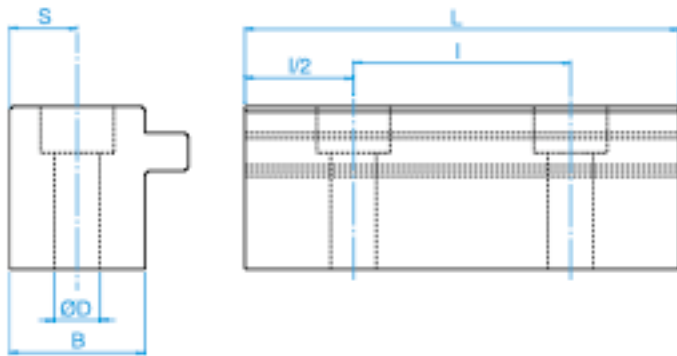
Systèmes de fixation pour GD6M / Fixing brackets


Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	l	S	ØD
GLSQ009	25	80	40	12,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut


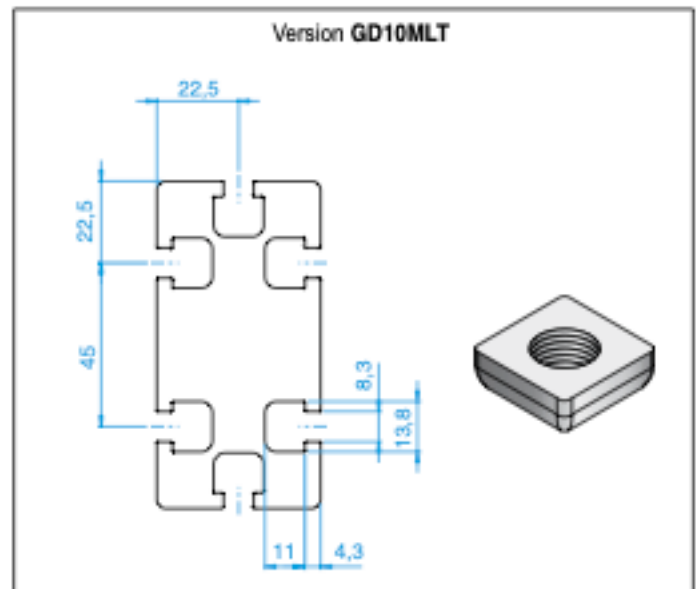
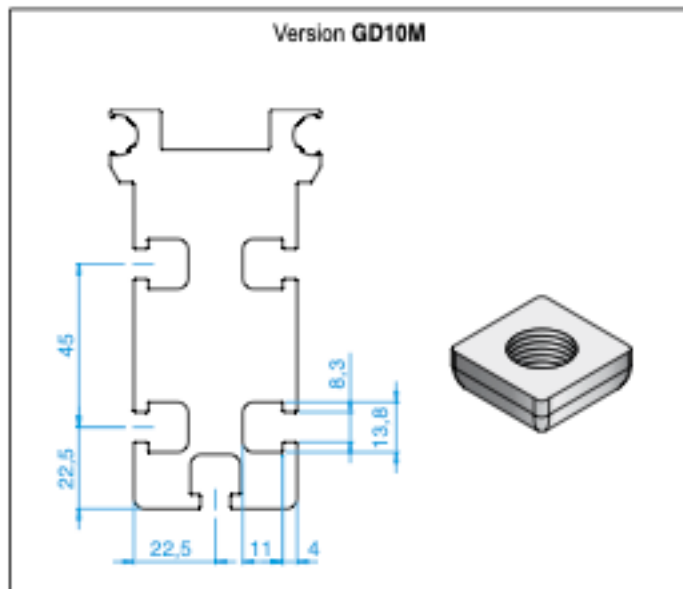
Référence Type	Tarudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA1472	M6	14	Oui / Yes
SAMA1484	M4	19,8	Non / No
SAMA1479	M5	19,8	Non / No
SAMA1480	M6	19,8	Non / No

Systèmes de fixation pour GD10M et GD10MLT / Fixing brackets

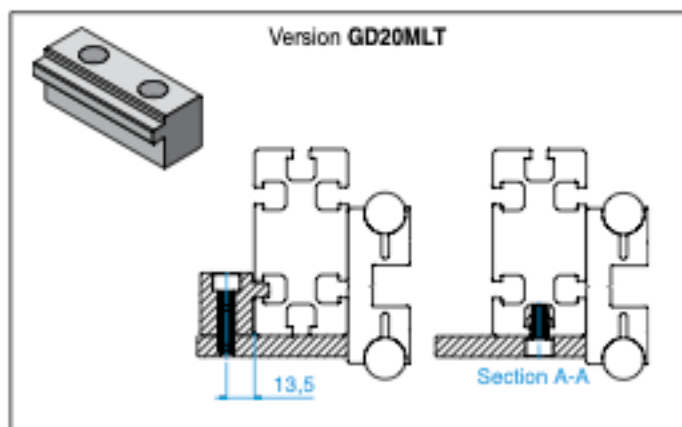
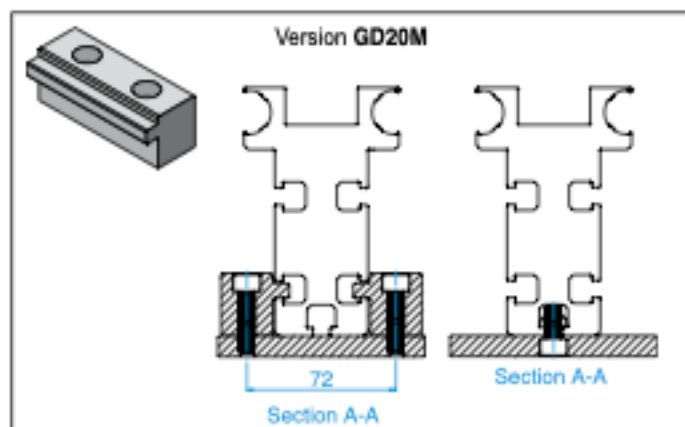
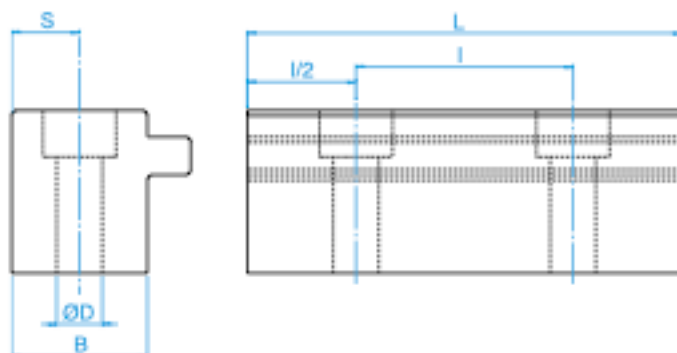


Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ010	25	80	40	12,5	8,4

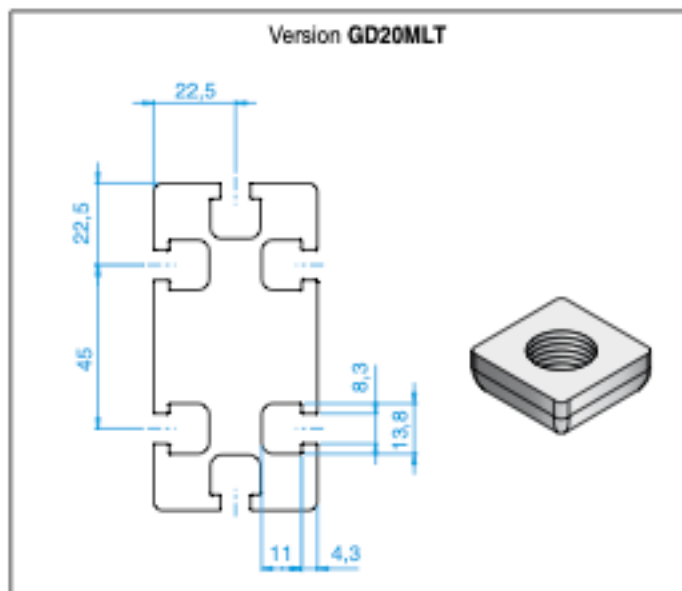
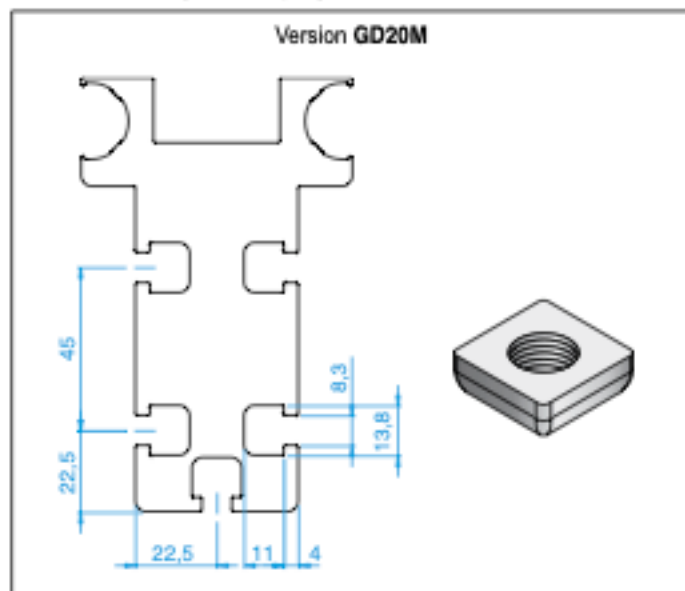
Écrou de serrage / Clamping nut



Référence - Type	Taraudage - Hole	Longueur - Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SA2605400	M4	13	Oui / Yes
SA2605500	M5	13	Oui / Yes
SA2605600	M6	13	Oui / Yes
SA2605700	M8	13	Oui / Yes

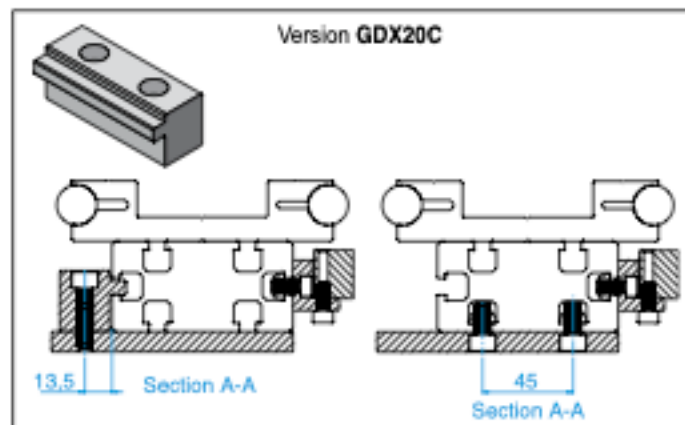
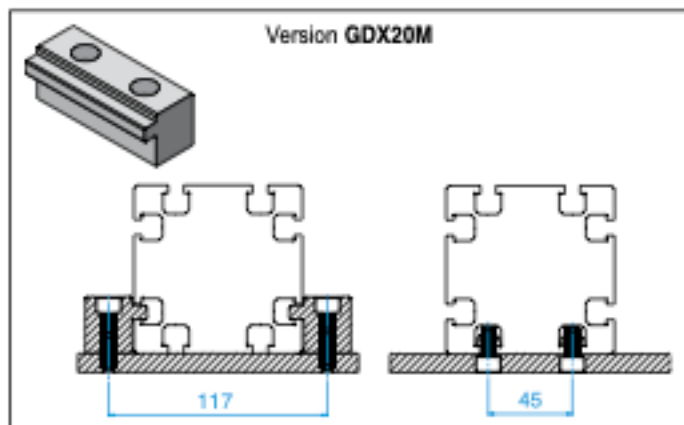
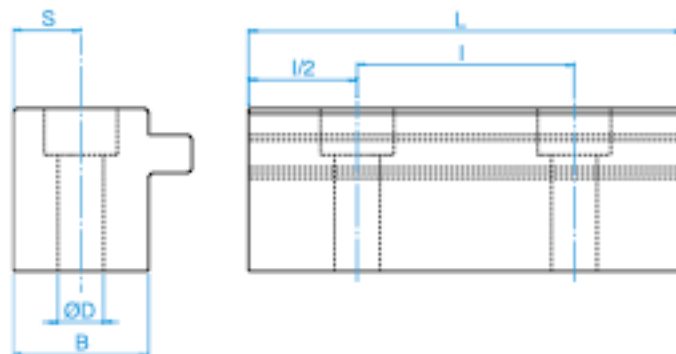
Systèmes de fixation pour GD20M et GD20MLT / Fixing brackets


Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	l	S	ØD
GLSQ010	25	80	40	12,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut


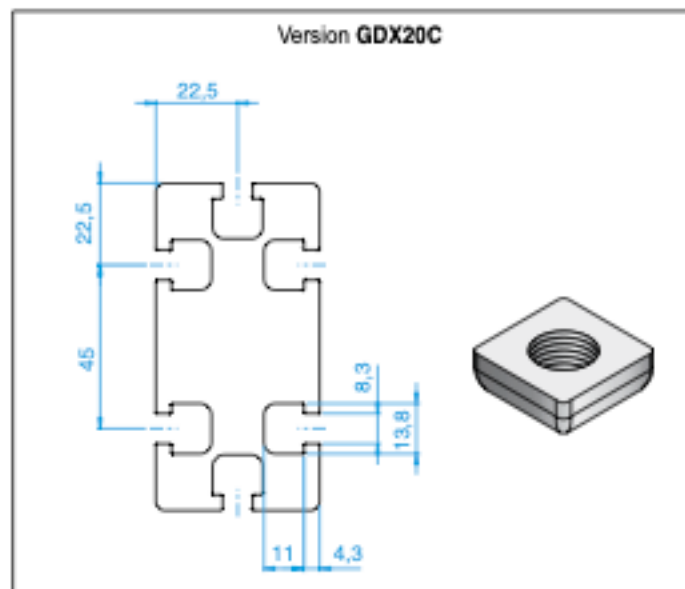
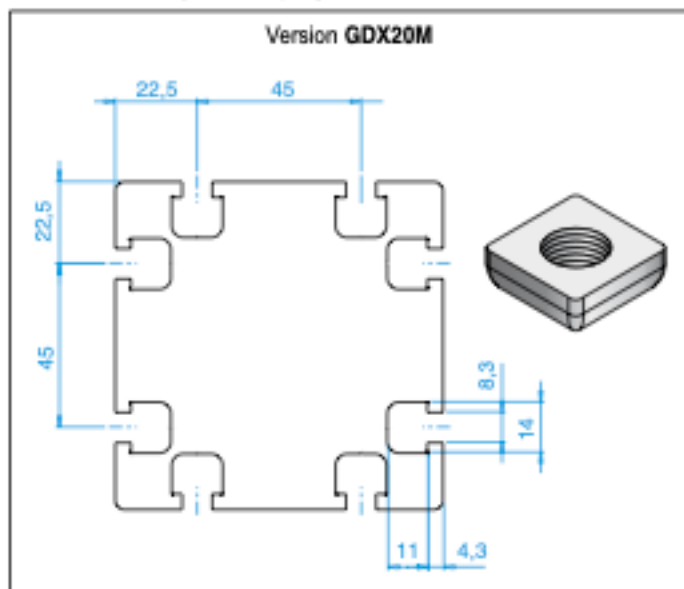
Référence - Type	Taraudage - Hole	Longueur - Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SA2605400	M4	13	Oui / Yes
SA2605500	M5	13	Oui / Yes
SA2605600	M6	13	Oui / Yes
SA2605700	M8	13	Oui / Yes

Systèmes de fixation pour GDX20M et GDX20C / Fixing brackets



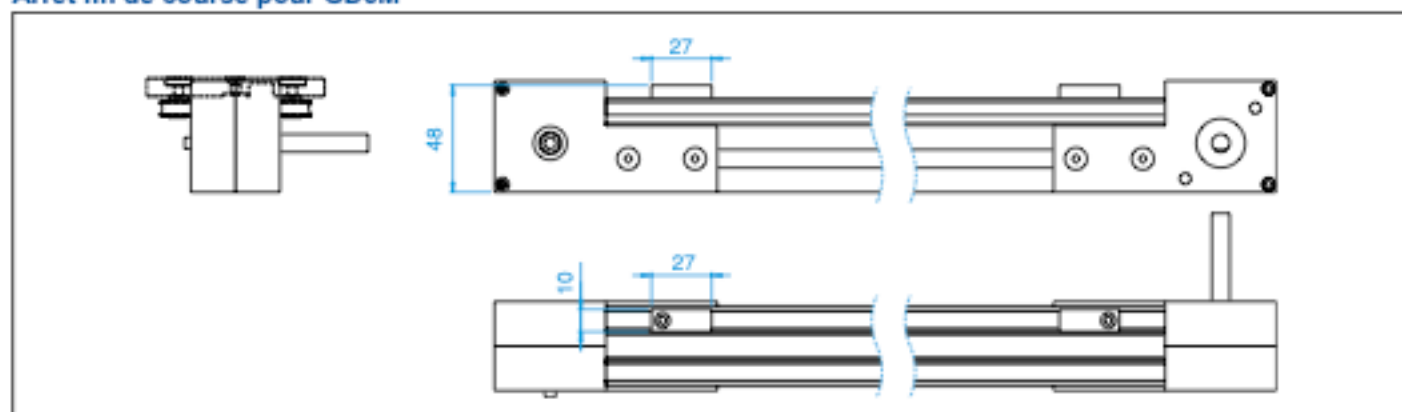
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ010	25	80	40	12,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut

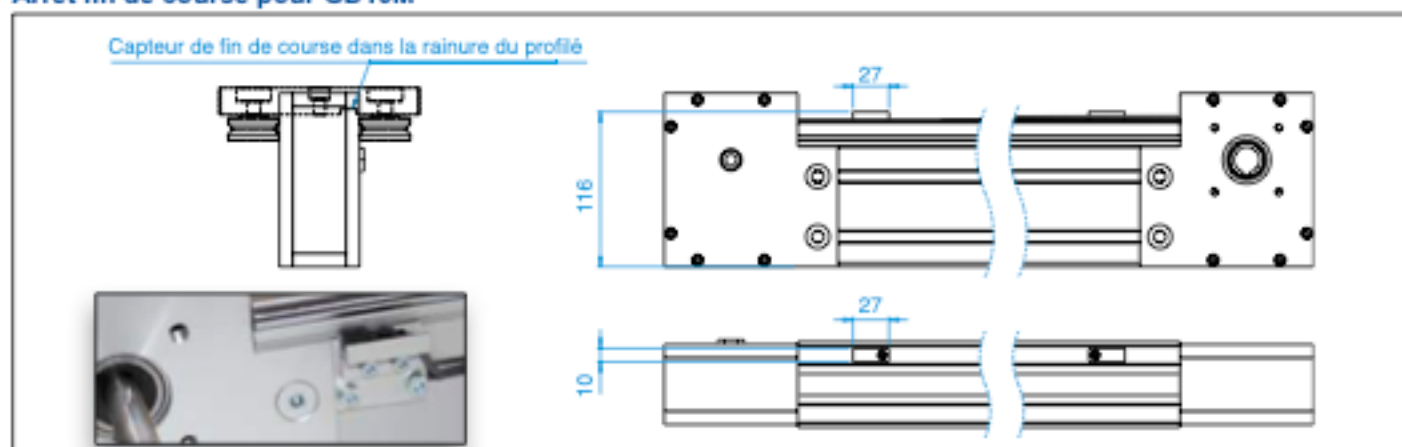


Référence - Type	Taraudage - Hole	Longueur - Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SA2605400	M4	13	Oui / Yes
SA2605500	M5	13	Oui / Yes
SA2605600	M6	13	Oui / Yes
SA2605700	M8	13	Oui / Yes

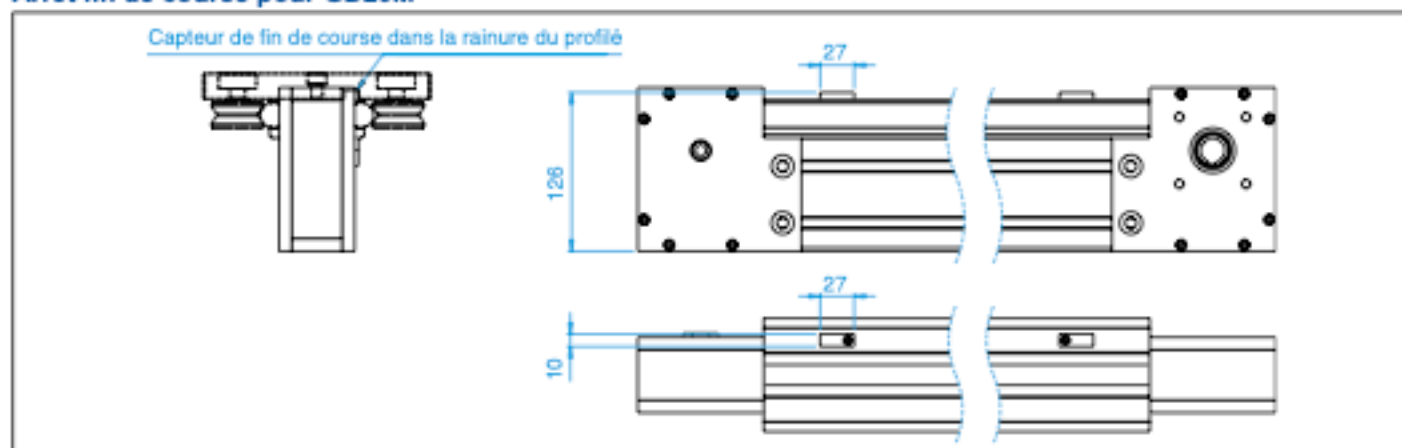
Arrêt fin de course pour GD6M



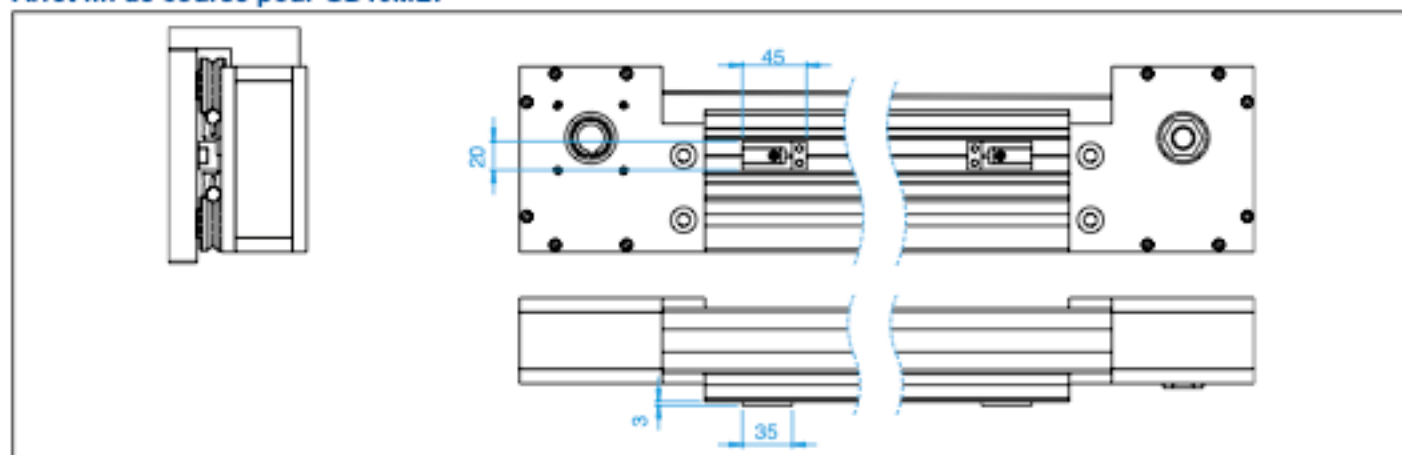
Arrêt fin de course pour GD10M



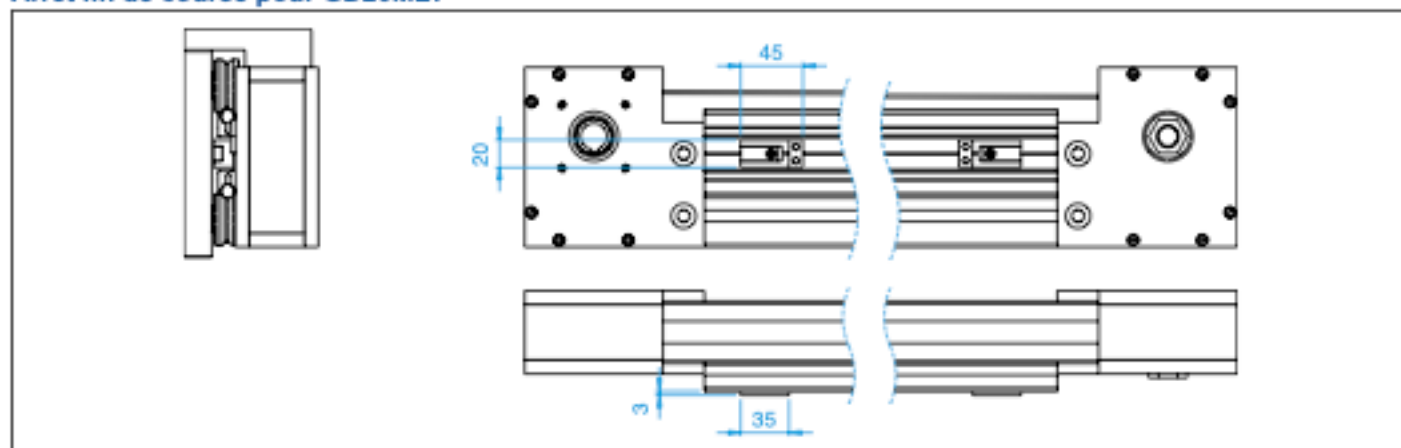
Arrêt fin de course pour GD20M



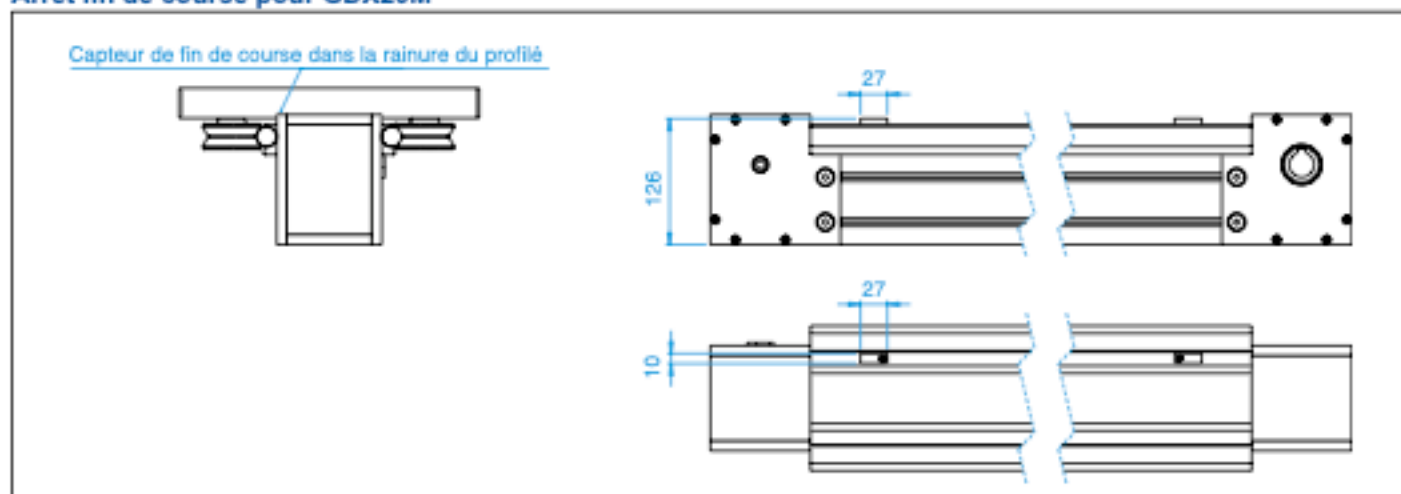
Arrêt fin de course pour GD10MLT



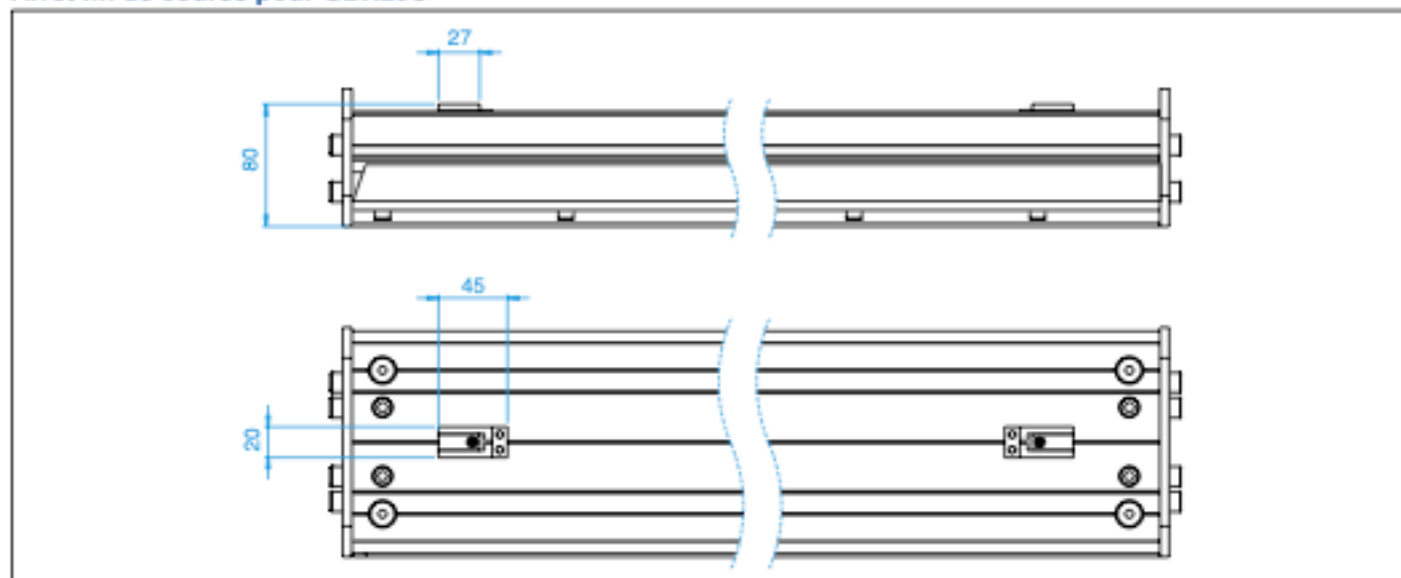
Arrêt fin de course pour GD20MLT



Arrêt fin de course pour GDX20M



Arrêt fin de course pour GDX20C

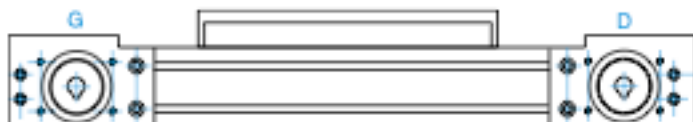


Désignation

Exemple de désignation

		GD	20	AM	1	950	D
Type GD et GD _X	Type GD and GD _X						
Taille	Size						
GD10AM/BM/CM - GD10AMLT/BMLT/CMLT GD20AM/BM - GD20AMLT / BMLT GD _X 20M/C							
Nombre de chariot	Number of carriage						
Course (mm)	Stroke (mm)						
D - Tête Entraînement à droite	D - Right handed drive shaft						
G - Tête Entraînement à gauche	G - Left handed drive shaft						

Tête entraînement



Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C12 à C18.

Type TLE



A été conçu pour offrir **une solution économique** pouvant répondre à la plupart des applications courantes avec **des performances élevées**.

Le module TLE se caractérise par des profilés autoportants en aluminium anodisé extrudé, pouvant supporter l'intégration de systèmes linéaires à billes à forte charge.

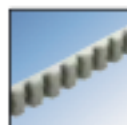


La partie motrice est constituée d'**une tête d'entraînement** avec une poulie de distribution en acier et une courroie en polyuréthane renforcée de fils d'acier à haute résistance.



Aluminium profilé

Les profilés autoportants sont faits en aluminium normalisé EN AW6060. Les seuils de tolérances sont en conformité avec L'UNI EN 755-9 et UNI 3879. Les profilés extrudés sont équipés de rainures pour faciliter l'installation du système et des accessoires.



Courroie de transmission

La courroie de transmission en polyuréthane renforcée de brins d'aciers s'avère excellente dans les mouvements linéaires avec une bonne précision de déplacement.

Le système de guidage

Le système de guidage utilisé dans le profilé est crucial en terme de charge, vitesse et rigidité.

La gamme TLE utilise un système de guidage avec des rails à billes aux caractéristiques suivantes :



Les rails sont directement fixés sur le profilé aluminium du module linéaire et permettent de recevoir des capacités de charge élevées.



Les patins avec séparateurs de billes permettent des vitesses de fonctionnement et d'accélération importantes avec des mouvements doux et silencieux en évitant le frottement acier contre acier.

Les patins à recirculation de billes peuvent supporter des charges dans les trois principales directions. Pour les environnements très poussiéreux, il est possible d'ajouter des kits de joints additionnels sur les extrémités des patins.

Arrêt fin de course

Les nouveaux modules linéaires utilisent des capteurs qui assurent deux fonctions essentielles :

- Des capteurs de proximité (inductifs)
- Des capteurs interrupteurs de fin de course (électromécaniques)

Le capteur inductif

Il est utilisé comme capteur de proximité fonctionnant soit en contact ouvert (NO) soit en contact fermé (NC).

Ce type de capteur est exempt d'usure étant donné qu'il n'y a pas de contact mécanique et il peut être utilisé à la vitesse maximale permise par le système linéaire. La position du chariot du module linéaire est signalée à l'entraînement par ce capteur inductif. Les moteurs à codage incrémental nécessitent ce type de capteurs au démarrage et chaque fois que l'application redémarre après une coupure de courant.

Le capteur électromécanique

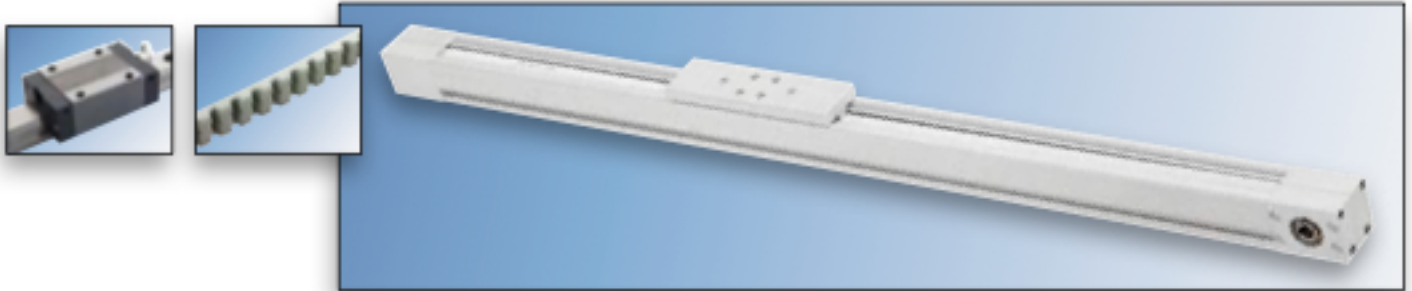
Les capteurs électromécaniques sont utilisés pour la détection des positions de fin de course. Ils coupent immédiatement l'alimentation électrique de l'entraînement en cas d'interruption. Ceci permet d'éviter que le chariot ne dépasse la limite fixée et ne subisse de dégâts.



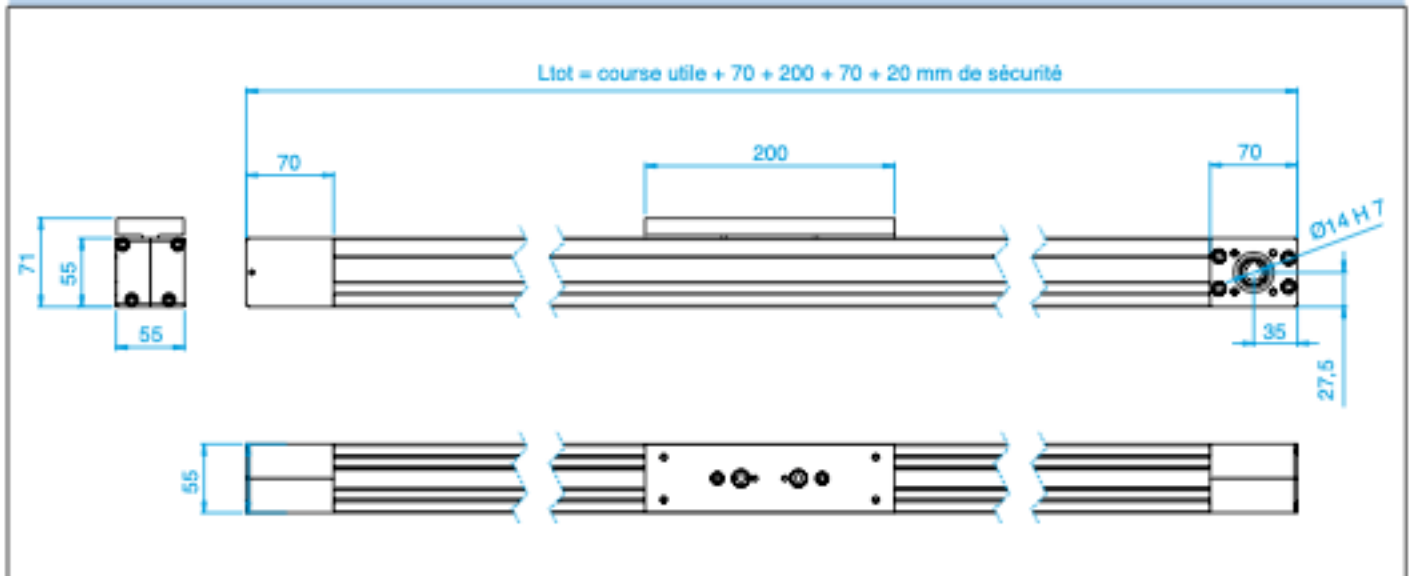
Avantages :

- Forte rigidité
- Capacité de charge importante
- Coefficient de frottement faible
- Fonctionnement silencieux

Type TLE55

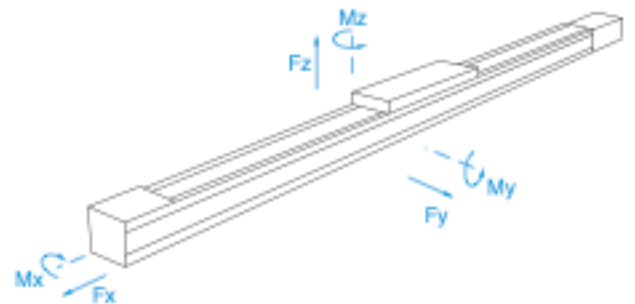


Dimensions - mm



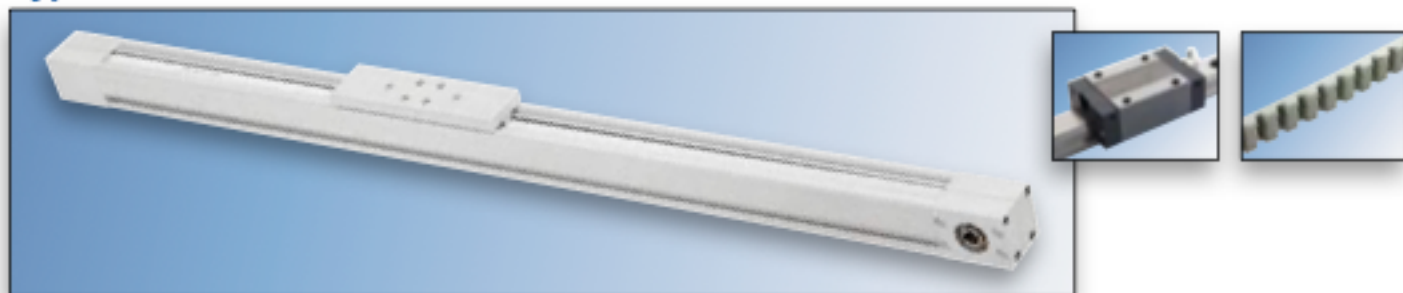
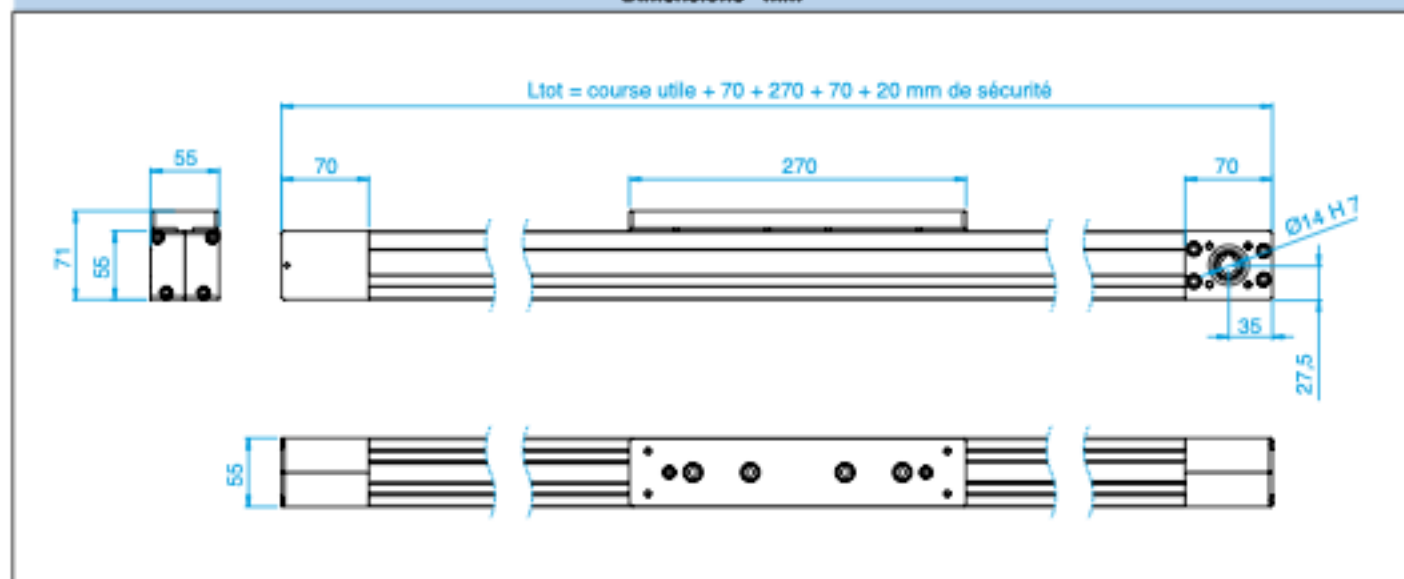
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	712	534	570	428
Fy [N]	15 280	12 530	3 056	1 504
Fz [N]	15 280	12 530	3 056	1 504
Mx [Nm]	120	90	24	11
My [Nm]	90	68	18	8
Mz [Nm]	90	68	18	8

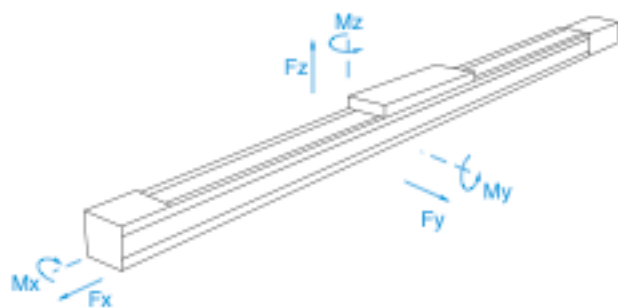


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 000
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP5-15
Ø Poulie / Pulley	mm	41,4
Type de poulie / Type of pulley		RPP5 Z26
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	950
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	130
Poids du chariot / Carriage weight	kg	1
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	2,8
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,45
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	30,53
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	39,08

Type TLE55-2P

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	712	534	570	428
Fy [N]	30 560	25 060	6 112	3 007
Fz [N]	30 560	25 060	6 112	3 007
Mx [Nm]	240	180	48	22
My [Nm]	1 864	1 398	373	168
Mz [Nm]	1 864	1 398	373	168

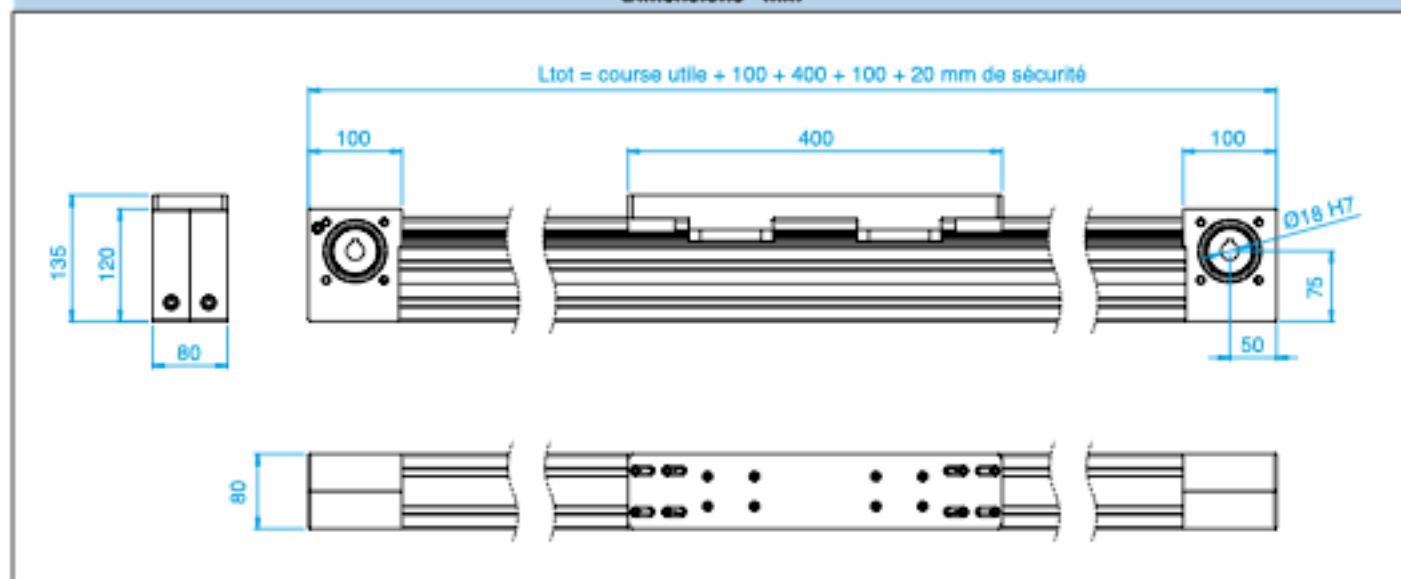

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 000
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP5-15
Ø Poulie / Pulley	mm	41,4
Type de poulie / Type of pulley		RPP5 Z26
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	950
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	130
Poids du chariot / Carriage weight	kg	1
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	2,8
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,45
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	30,53
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	39,08

Type TLE80-2P

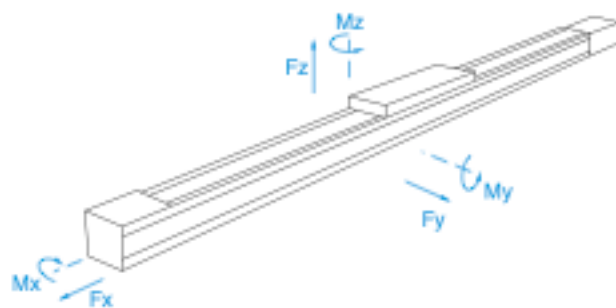


Dimensions - mm



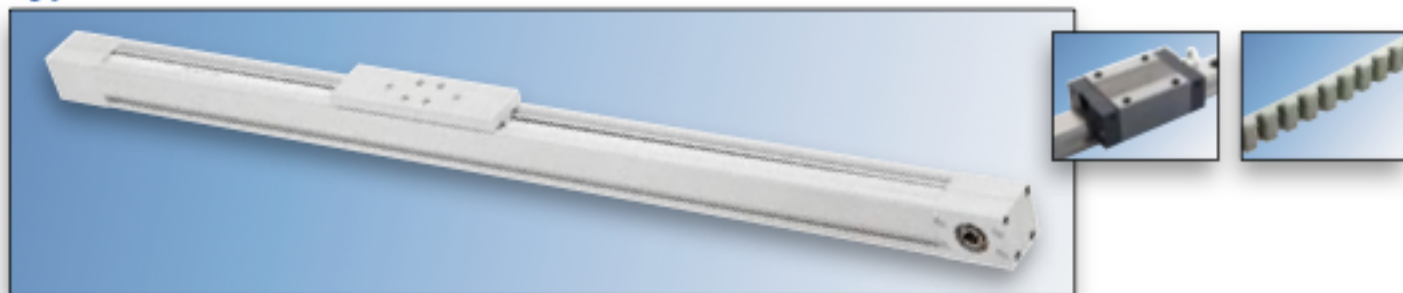
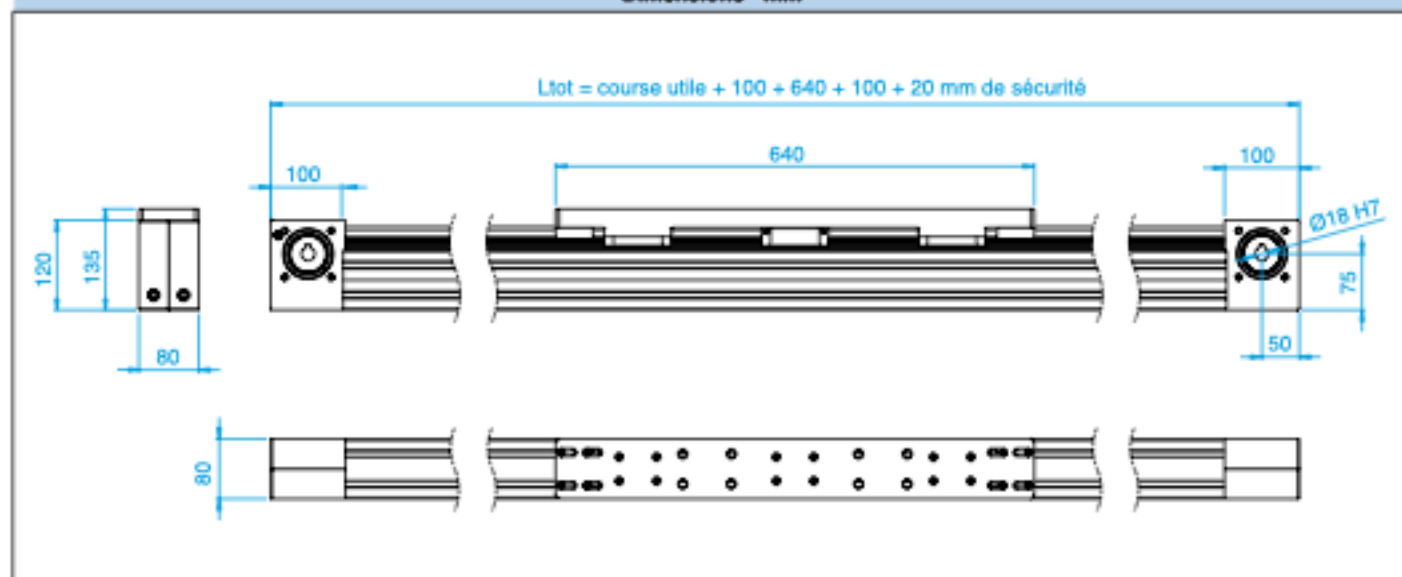
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	3 382	2 537	2 706	2 030
Fy [N]	63 340	55 060	12 668	6 607
Fz [N]	63 340	55 060	12 668	6 607
Mx [Nm]	620	465	124	56
My [Nm]	2 850	2 138	570	257
Mz [Nm]	2 850	2 138	570	257

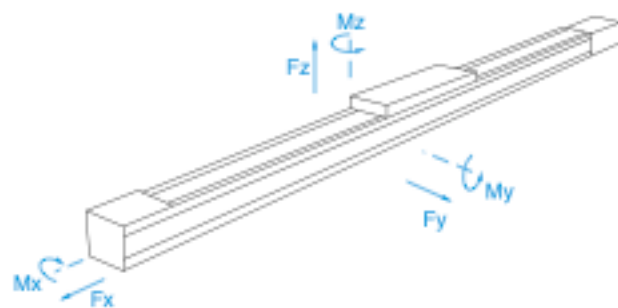


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 500
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT10-32
Ø Poulie / Pulley	mm	70
Type de poulie / Type of pulley		AT10 Z 22
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	4 510
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	220
Poids du chariot / Carriage weight	kg	6,5
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	17,95
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,88
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	175,68
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	175,68

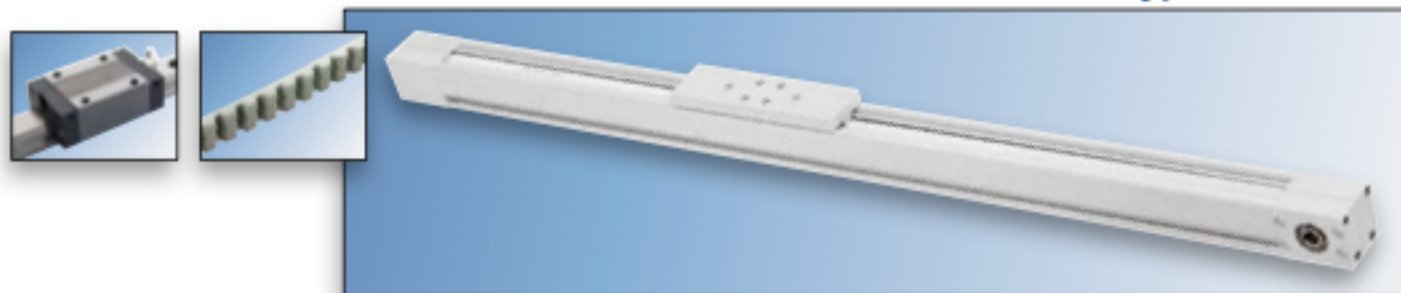
Type TLE80-3P

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
F_x [N]	3 382	2 537	2 706	2 030
F_y [N]	95 010	82 590	19 002	9 911
F_z [N]	95 010	82 590	19 002	9 911
M_x [Nm]	930	698	186	84
M_y [Nm]	7 601	5 701	1 520	684
M_z [Nm]	7 601	5 701	1 520	684

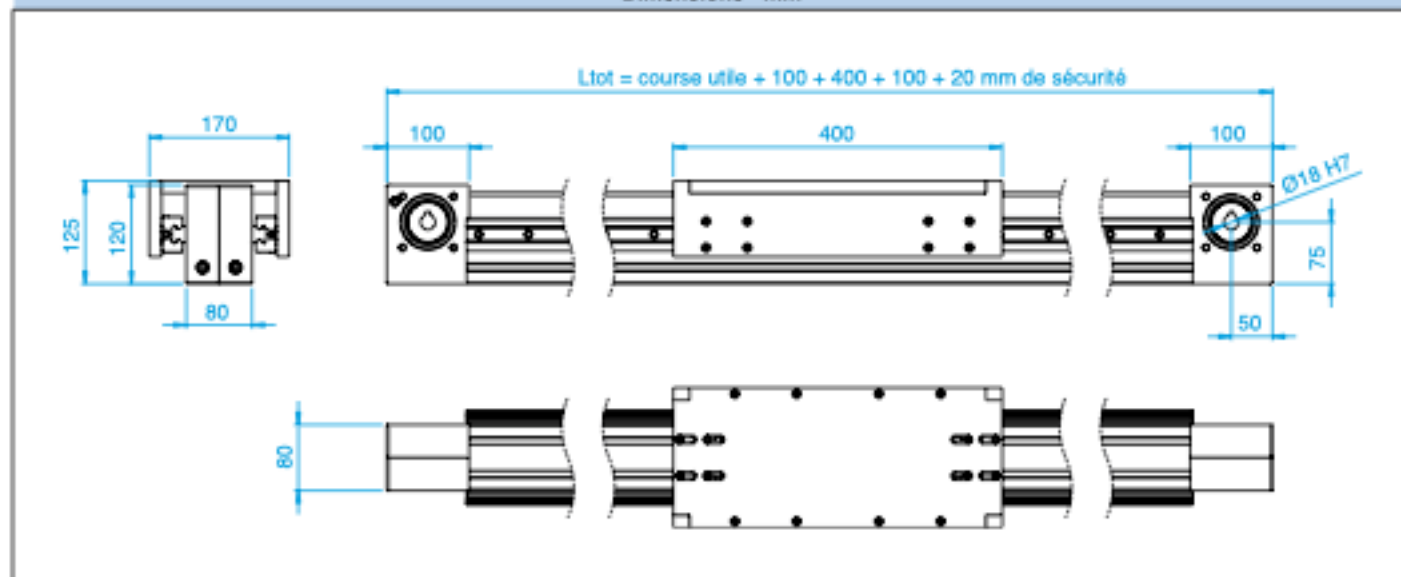

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 300
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT10-32
Ø Poulie / Pulley	mm	70
Type de poulie / Type of pulley		AT10 Z 22
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	4 510
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	220
Poids du chariot / Carriage weight	kg	10,2
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	21,65
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,88
Moment d'inertie J_x / Moment of Inertia J_x	cm ⁴	175,68
Moment d'inertie J_y / Moment of Inertia J_y	cm ⁴	175,68

Type TLE80-LAT

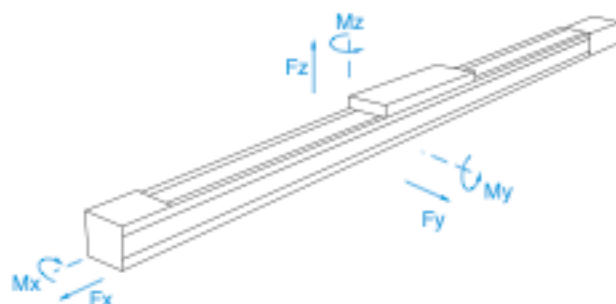


Dimensions - mm



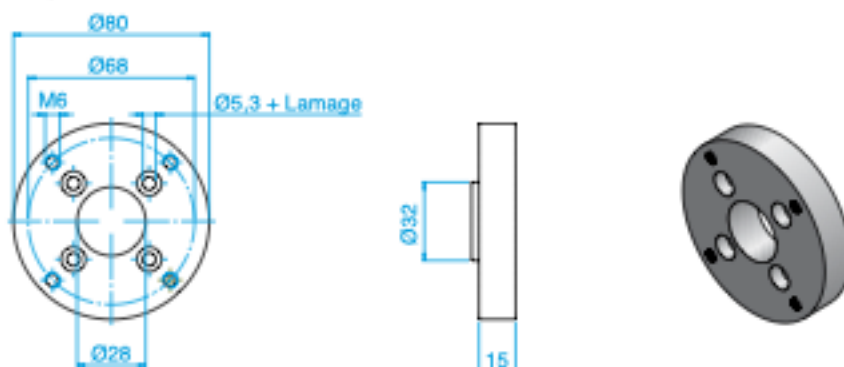
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	3 382	2 537	2 706	2 030
Fy [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Fz [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Mx [Nm]	3 642	3 166	728	380
My [Nm]	8 551	7 433	1 710	892
Mz [Nm]	8 551	7 433	1 710	892

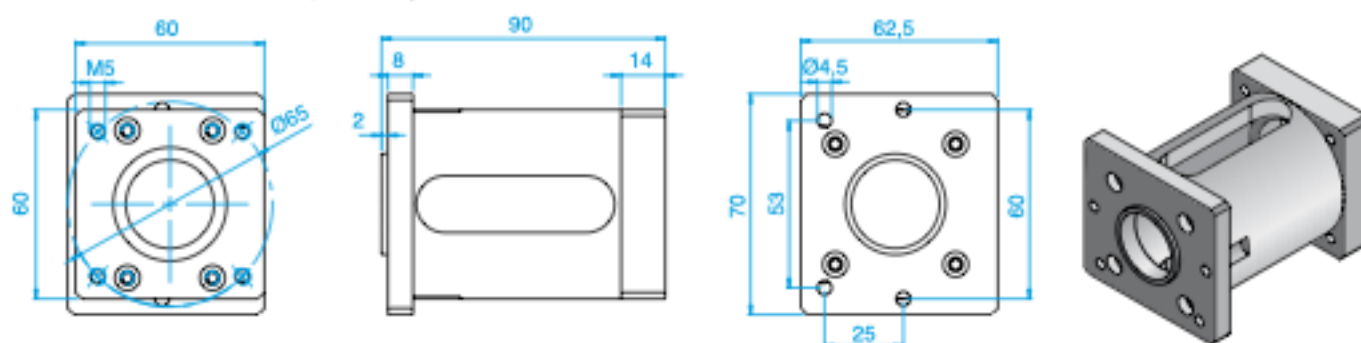


Données Techniques - Technical Data

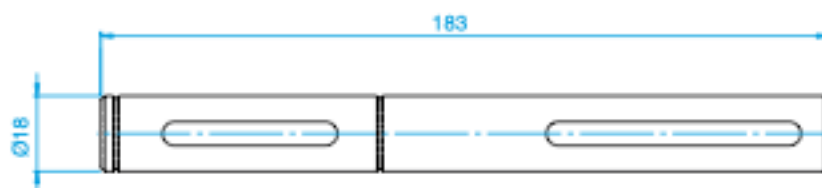
Course maximum / Max useful stroke	mm	5 500
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT10-32
Ø Poulie / Pulley	mm	70
Type de poulie / Type of pulley		AT10 Z 22
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	4 510
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	220
Poids du chariot / Carriage weight	kg	16,2
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	27,65
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,11
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	175,68
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	175,68

Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLE55
TLE55 et TLE55-2P pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Plaque d'adaptation / Adapter Plate

Arbre de transmission / Transmission Shaft

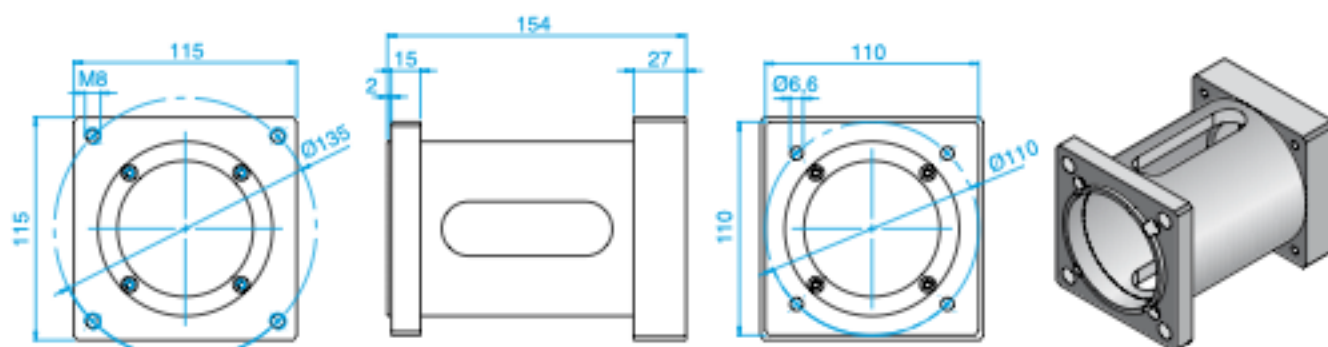

Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLE55	XC30	Asynchrone / AC	GLTLE55024	GLTLE55026
TLE55-2P				

TLE55 et TLE55-2P pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLE55	EP55	Brushless	GLTLE55028	G1	GLTLE55029
TLE55		Stepper	GLTLE55030		
TLE55-2P	EP55	Brushless	GLTLE55028		
TLE55-2P		Stepper	GLTLE55030		

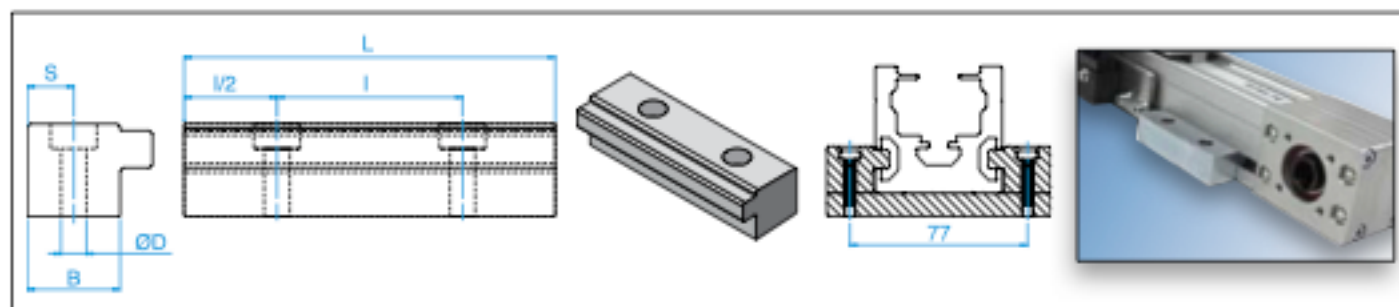
Arbres de transmission - Cloches d'adaptation pour TLE80
TLE80-2P, TLE80-3P et TLE80-LAT pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Arbre de transmission / Transmission Shaft


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLE80-2P	XC40	Asynchrone / AC	GLTLE80007
TLE80-3P			
TLE80-LAT			

TLE80-2P, TLE80-3P et TLE80-LAT pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft

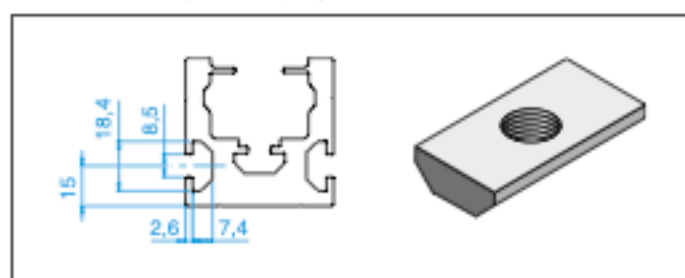

Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLE80-2P	EP75	Brushless	GLTLE80008	G2	GLTLE80009
TLE80-2P		Stepper	GLTLE80010		
TLE80-3P	EP75	Brushless	GLTLE80008		
TLE80-3P		Stepper	GLTLE80010		
TLE80-LAT	EP75	Brushless	GLTLE80008		
TLE80-LAT		Stepper	GLTLE80010		

Systèmes de fixation pour TLE55 et TLE55-2P / Fixing brackets



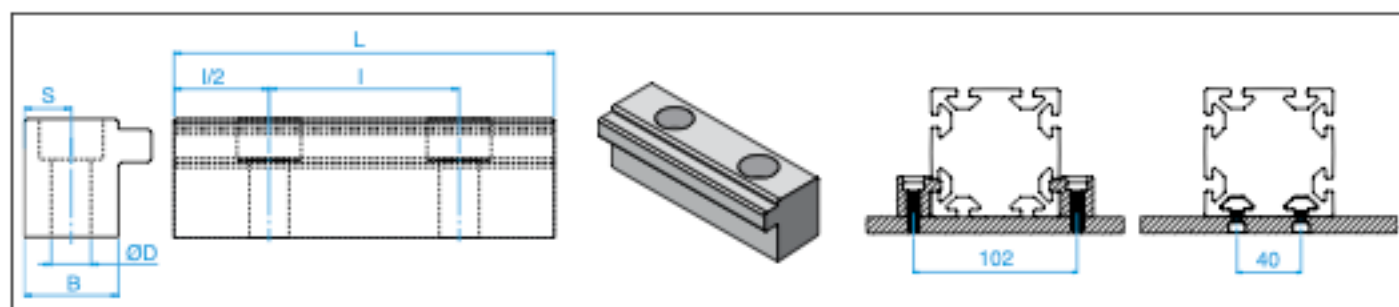
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ001	20	80	40	10	5,5

Écrou de serrage / Clamping nut



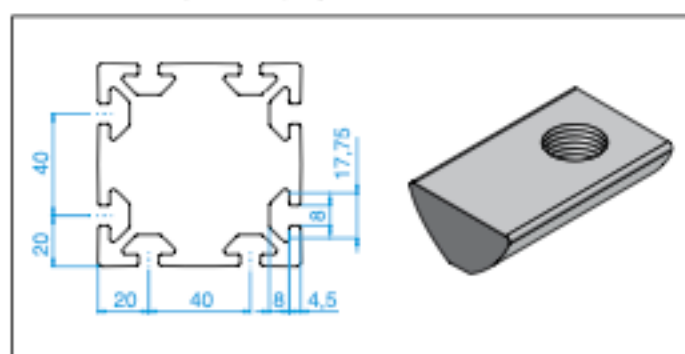
Référence Type	Taraudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
ELPM 6	M6	25	Oui / Yes
ELPM 8	M8	25	Oui / Yes

Systèmes de fixation pour TLE80-2P, TLE80-3P et TLE80-LAT / Fixing brackets

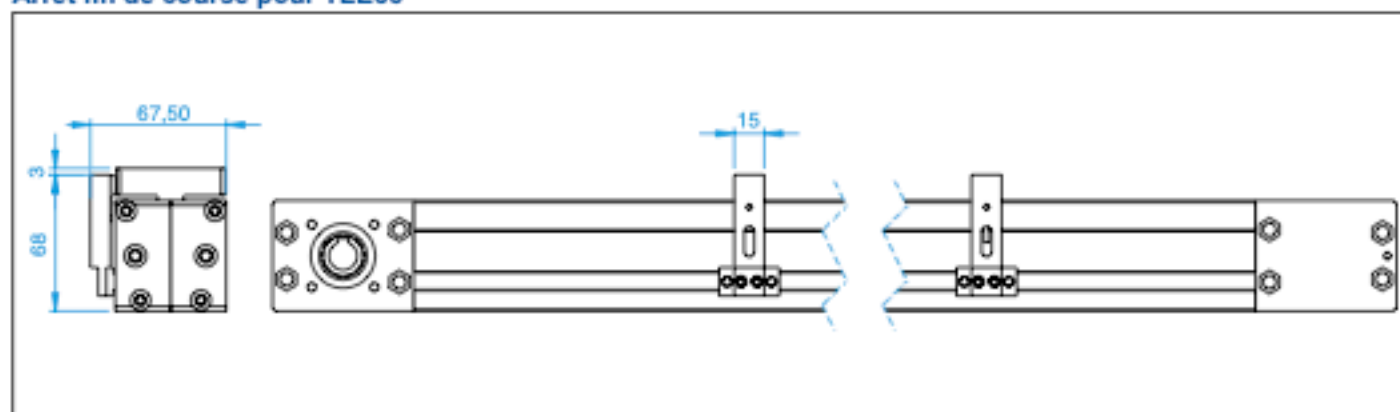
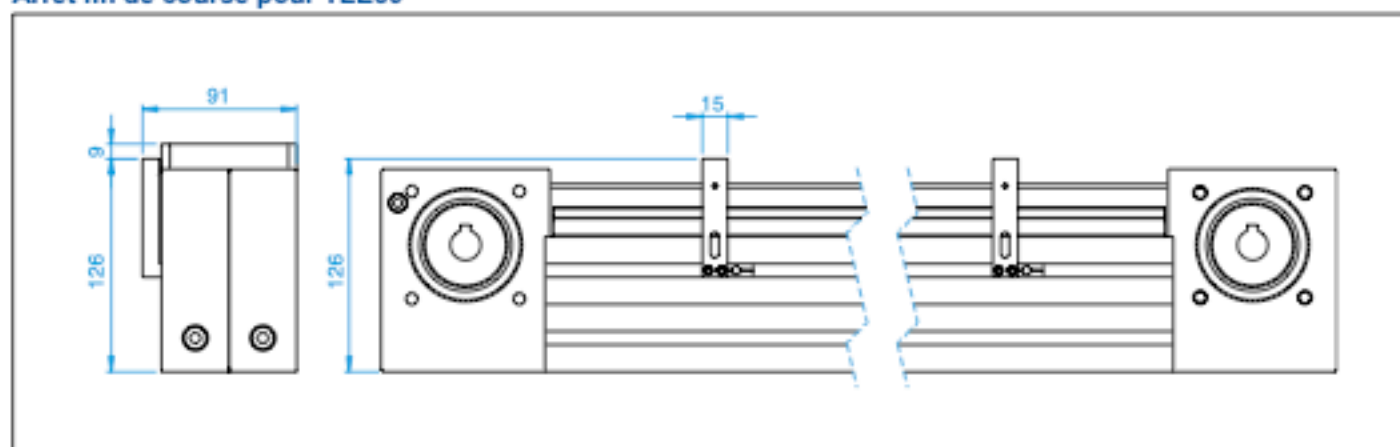
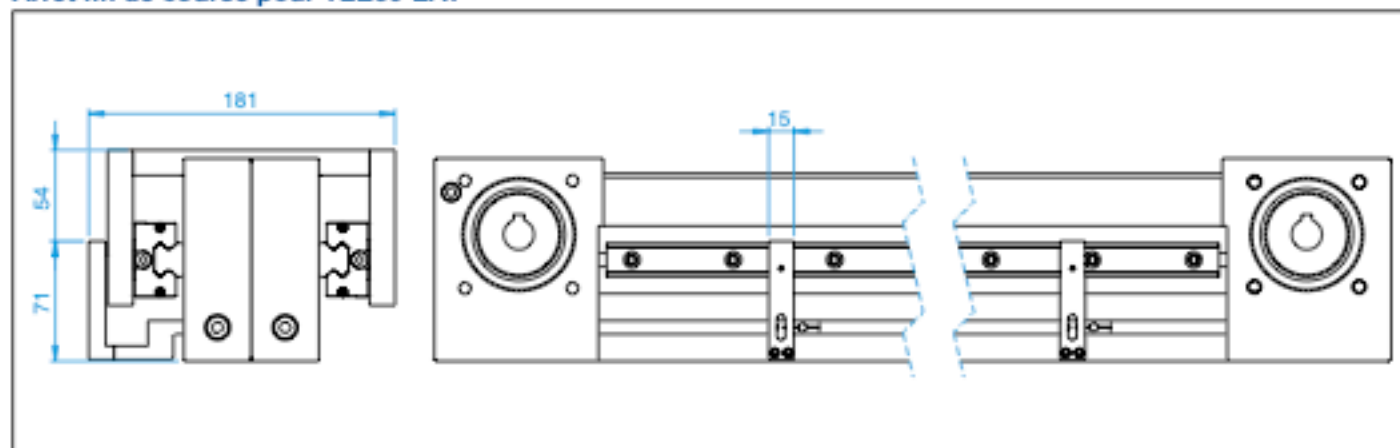


Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ002	20	80	40	10	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut



Référence Type	Taraudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA1370	M6	22	Oui / Yes
SAMA1371	M8	22	Oui / Yes
SAMA1372	M6	22	Non / No
SAMA1373	M8	22	Non / No

Arrêt fin de course pour TLE55

Arrêt fin de course pour TLE80

Arrêt fin de course pour TLE80-LAT


Module linéaire Linear Module	Type arrêt fin de course Sensor Type	Référence Sensor Code
TLE55 - TLE55-2P	Inductive	GLNBN4F29E2
TLE80-2P		
TLE80-3P		
TLE80-LAT		

Désignation

Exemple de désignation

		TLE	55	1	950	D
Type TLE	Type TLE					
Taille	Size					
Nombre de chariot	Number of carriage					
Course (mm)	Stroke (mm)					
D - Tête Entraînement à droite	D - Right handed drive shaft					
G - Tête Entraînement à gauche	G - Left handed drive shaft					

Tête entraînement



Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C26 à C29.

Type TLX



A été conçu pour offrir une solution pouvant répondre à la plupart des applications courantes ayant **des performances élevées**.

Le module TLX se caractérise par un profilé en aluminium anodisé extrudé autoportant, pouvant supporter l'intégration de systèmes linéaires à billes à forte charge. Le profilé ne dispose d'aucune rainure et permet de conserver une très grande propreté même dans des environnements difficiles.

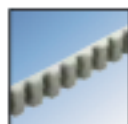


La partie motrice est constituée de **deux têtes d'entraînement** qui permettent un entraînement à droite ou à gauche sans aucune modification du module linéaire. La tension de la courroie se réalise directement sur le chariot.



Aluminium profilé

Les profilés autoportants sont faits en aluminium normalisé EN AW6060. Les seuils de tolérances sont en conformité avec L'UNI EN 755-9 et UNI 3879. Les profilés extrudés sont équipés de rainures pour faciliter l'installation du système et des accessoires.



Courroie de transmission

La courroie de transmission en polyuréthane renforcée de brins d'aciers s'avère excellente dans les mouvements linéaires avec une bonne précision de déplacement.

Le système de guidage

Le système de guidage utilisé dans le profilé est crucial en terme de charge, vitesse et rigidité.

La gamme TLX utilise un système de guidage avec des rails à billes aux caractéristiques suivantes :



Les rails sont directement fixés sur le profilé aluminium du module linéaire et permettent de recevoir des capacités de charge élevées.



Les patins avec séparateurs de billes permettent des vitesses de fonctionnement et d'accélération importantes avec des mouvements doux et silencieux en évitant le frottement acier contre acier.

Les patins à recirculation de billes peuvent supporter des charges dans les trois principales directions. Pour les environnements très poussiéreux, il est possible d'ajouter des kits de joints additionnels sur les extrémités des patins.

La plaque de protection

Il s'agit d'une plaque en plastique (ou en acier sur demande) pour garantir une protection optimale du module.

Arrêt fin de course

Les nouveaux modules linéaires utilisent des capteurs qui assurent deux fonctions essentielles :

- Des capteurs de proximité (inductifs)
- Des capteurs interrupteurs de fin de course (électromécaniques)

Le capteur inductif

Il est utilisé comme capteur de proximité fonctionnant soit en contact ouvert (NO) soit en contact fermé (NC).

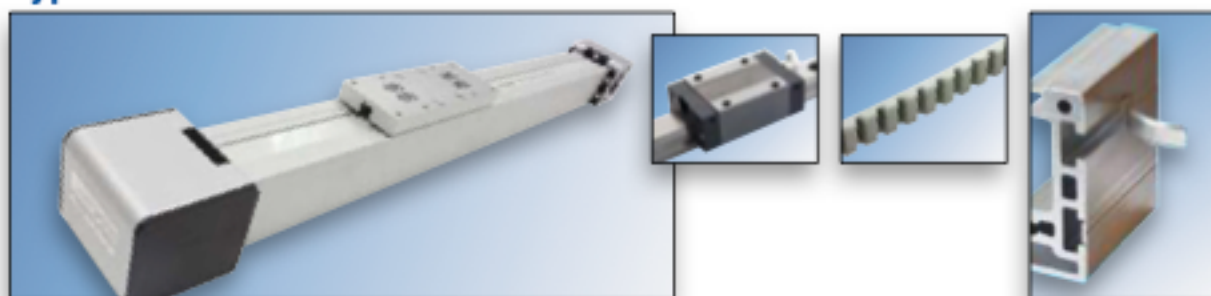
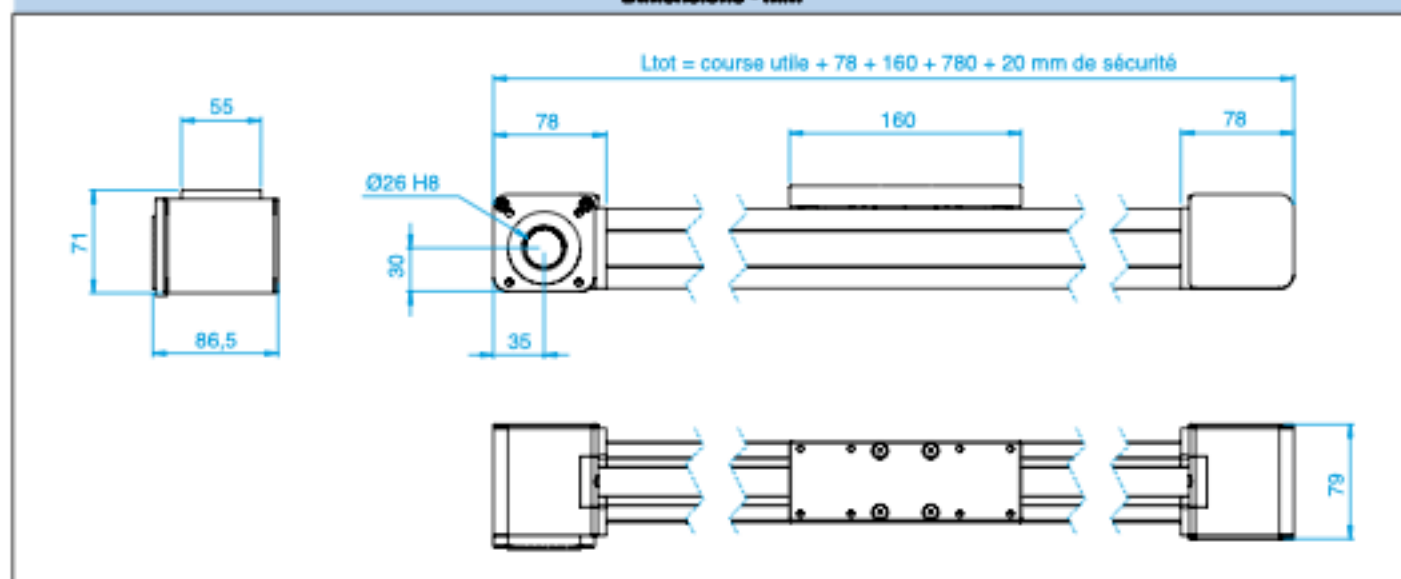
Ce type de capteur est exempt d'usure étant donné qu'il n'y a pas de contact mécanique et il peut être utilisé à la vitesse maximale permise par le système linéaire. La position du chariot du module linéaire est signalée à l'entraînement par ce capteur inductif. Les moteurs à codage incrémental nécessitent ce type de capteurs au démarrage et chaque fois que l'application redémarre après une coupure de courant.

Le capteur électromécanique

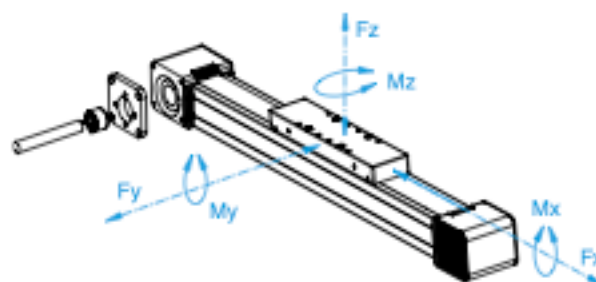
Les capteurs électromécaniques sont utilisés pour la détection des positions de fin de course. Ils coupent immédiatement l'alimentation électrique de l'entraînement en cas d'interruption. Ceci permet d'éviter que le chariot ne dépasse la limite fixée et ne subisse de dégâts.

Avantages :

- Forte rigidité
- Capacité de charge importante
- Coefficient de frottement faible
- Fonctionnement silencieux

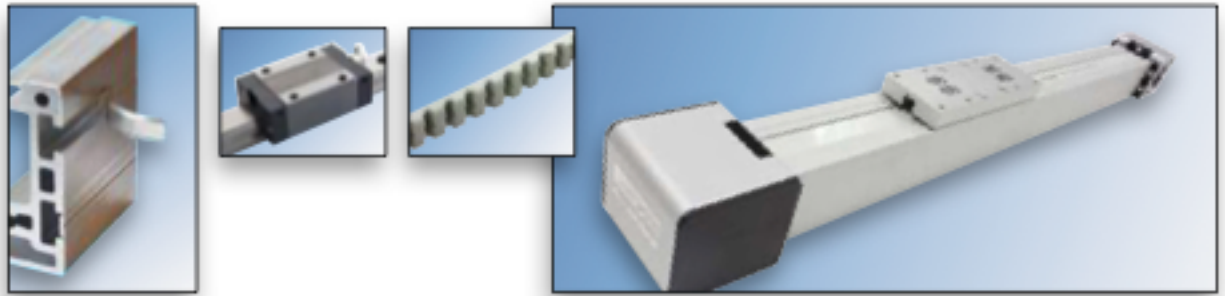
Type TLX55

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	1 286	965	1 029	772
Fy [N]	15 280	12 530	3 056	1 504
Fz [N]	15 280	12 530	3 056	1 504
Mx [Nm]	120	90	24	11
My [Nm]	90	68	18	8
Mz [Nm]	90	68	18	8

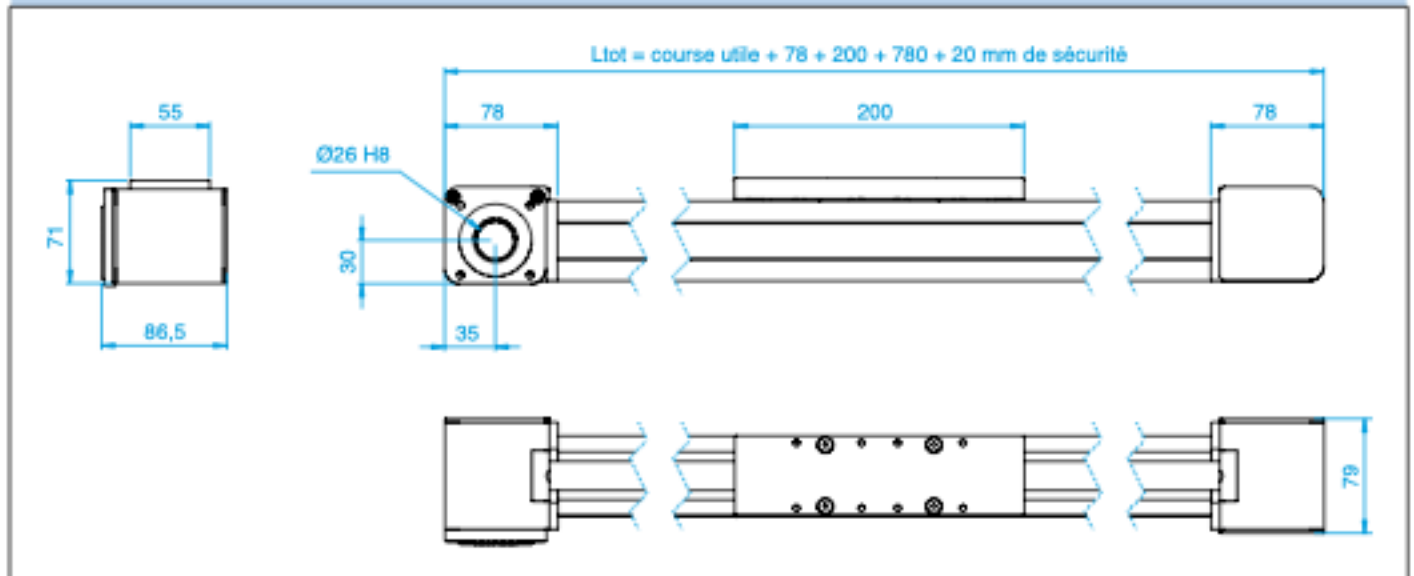

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 820
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP5-25
Ø Poulie / Pulley	mm	44,56
Type de poulie / Type of pulley		RPP5 Z28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	1 715
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	140
Poids du chariot / Carriage weight	kg	1
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	2,8
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,45
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	30,77
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	37,93

Type TLX55-2P

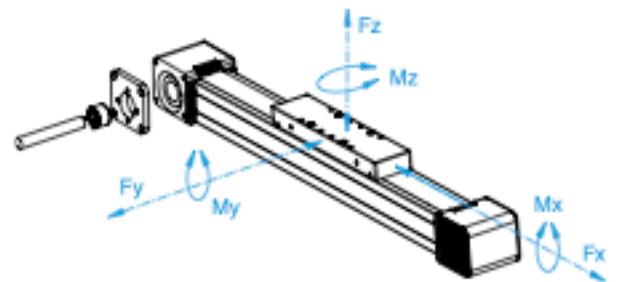


Dimensions - mm



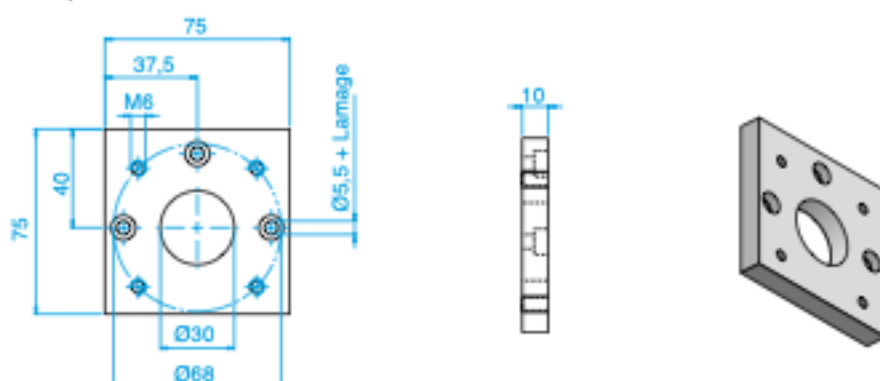
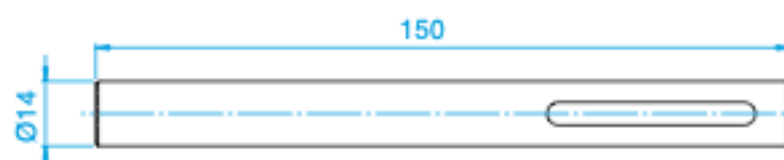
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	1 286	965	1 029	772
Fy [N]	30 560	25 060	6 112	3 007
Fz [N]	30 560	25 060	6 112	3 007
Mx [Nm]	240	180	48	22
My [Nm]	4 003	3 283	801	394
Mz [Nm]	4 003	3 283	801	394

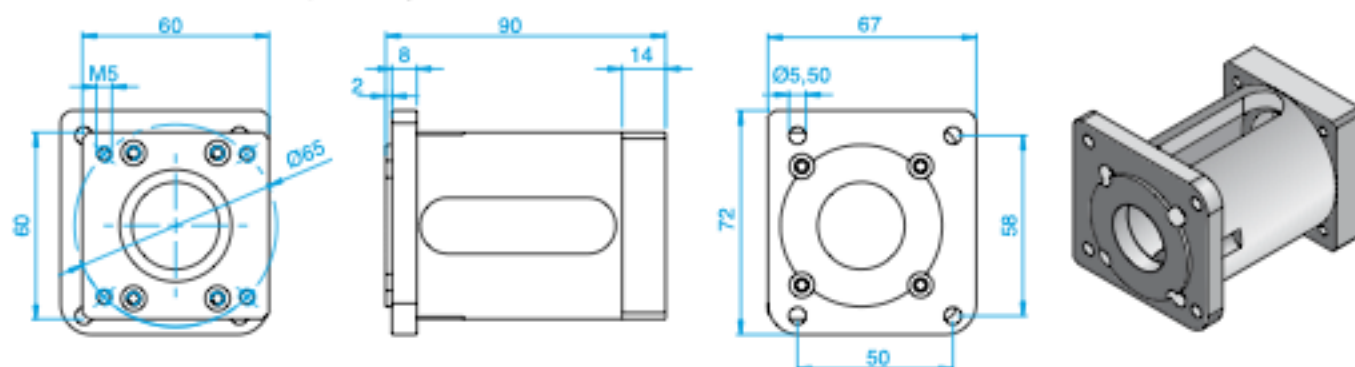


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 820
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP5-25
Ø Poulie / Pulley	mm	44,56
Type de poulie / Type of pulley		RPP5 Z28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	1 715
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	140
Poids du chariot / Carriage weight	kg	1,31
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	2,9
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,45
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	30,77
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	37,93

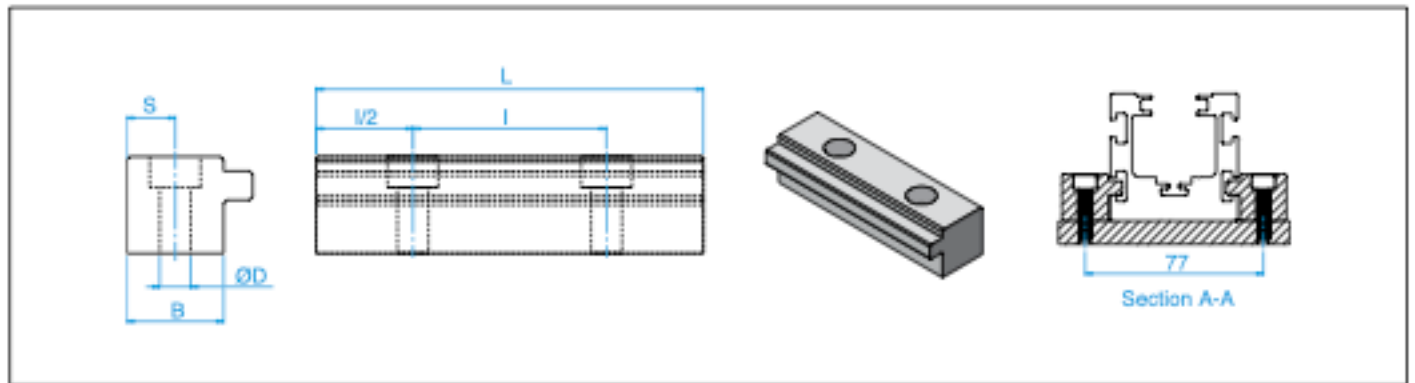
Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLX55
TLX55 et TLX55-2P pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Plaque d'adaptation / Adapter Plate

Arbre de transmission / Transmission Shaft


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLX55	XC30	Asynchrone / AC	GLTLX55001	GLTLX55002
TLX55-2P				

TLX55 et TLX55-2P pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft

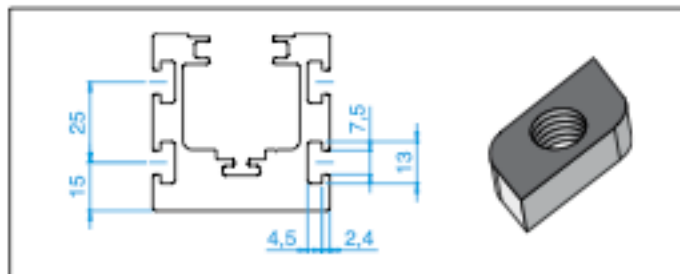

Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLX55	EP75	Brushless	GLTLX55003	G1	GLTLX55004
TLX55-2P		Stepper	GLTLX55005		

Systèmes de fixation pour TLX55 et TLX55-2P / Fixing brackets



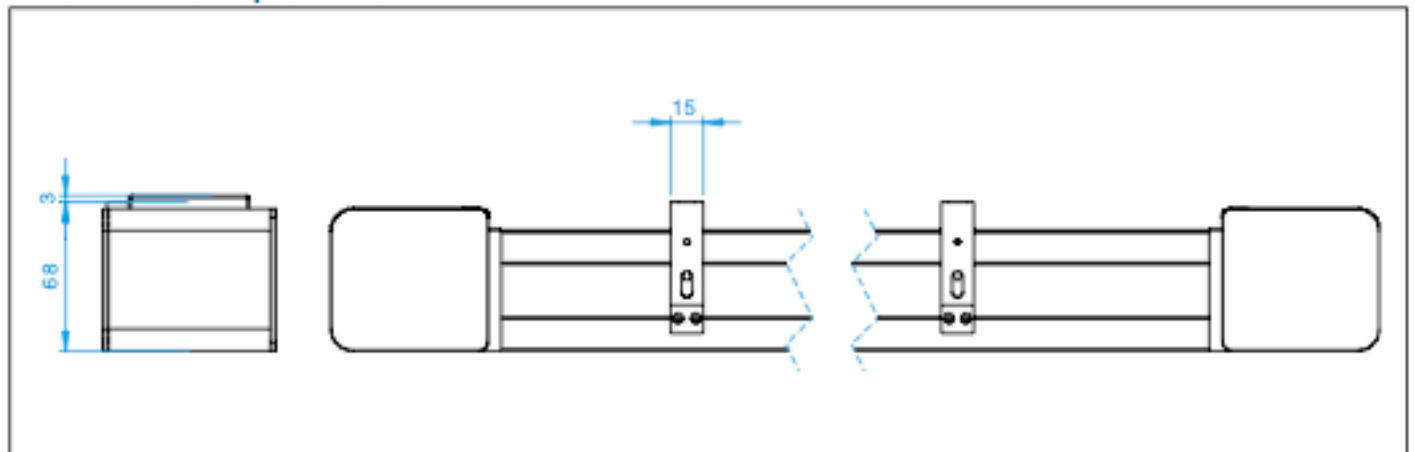
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	l	S	ØD
GLSQ003	20	80	40	10	6,4

Écrou de serrage / Clamping nut



Référence Type	Taroudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SA2607000	M6	17	Oui / Yes

Arrêt fin de course pour TLX55

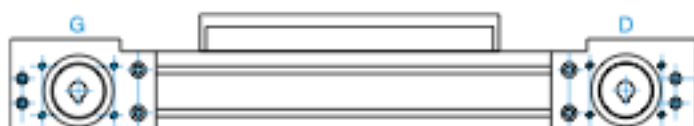


Désignation

Exemple de désignation

		TLX	55	1	950	D
Type TLX	Type TLX					
Taille	Size					
Nombre de chariot	Number of carriage					
Course (mm)	Stroke (mm)					
D - Tête Entraînement à droite	D - Right handed drive shaft					
G - Tête Entraînement à gauche	G - Left handed drive shaft					

Tête entraînement



Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C34 à C35.

Type TLM



A été conçu pour offrir une solution très rigide pour les **fortes capacités de charge** et d'une **très grande précision sur les déplacements et la répétabilité du mouvement**.



Les modules TLM sont disponibles avec deux types d'entraînements en fonction des besoins opérationnels de l'application :

G : Entraînement par courroie de transmission

V : Entraînement par vis à billes classe de précision C7 (précision 52µm sur 300mm)



Aluminium profilé

Les profilés autoportants sont faits en aluminium normalisé EN AW6060. Les seuils de tolérances sont en conformité avec L'UNI EN 755-9 et UNI 3879. Les profilés extrudés sont équipés de rainures pour faciliter l'installation du système et des accessoires.



Courroie de transmission

La courroie de transmission en polyuréthane renforcée de brins d'acier s'avère excellente dans les mouvements linéaires avec une bonne précision de déplacement.

Le système de guidage

Le système de guidage utilisé dans le profilé est crucial en terme de charge, vitesse et rigidité.

La gamme TLM utilise un système de guidage avec des rails à billes aux caractéristiques suivantes :



Les rails sont directement fixés sur le profilé aluminium du module linéaire et permettent de recevoir des capacités de charge élevées.



Les patins avec séparateurs de billes permettent des vitesses de fonctionnement et d'accélération importantes avec des mouvements doux et silencieux en évitant le frottement acier contre acier.

Les patins à recirculation de billes peuvent supporter des charges dans les trois principales directions. Pour les environnements très poussiéreux, il est possible d'ajouter des kits de joints additionnels sur les extrémités des patins.

La plaque de protection

Il s'agit d'une plaque en plastique (ou en acier sur demande) pour garantir une protection optimale du module.

Arrêt fin de course

Les nouveaux modules linéaires utilisent des capteurs qui assurent deux fonctions essentielles :

- Des capteurs de proximité (inductifs)
- Des capteurs interrupteurs de fin de course (électromécaniques)

Le capteur inductif

Il est utilisé comme capteur de proximité fonctionnant soit en contact ouvert (NO) soit en contact fermé (NC).

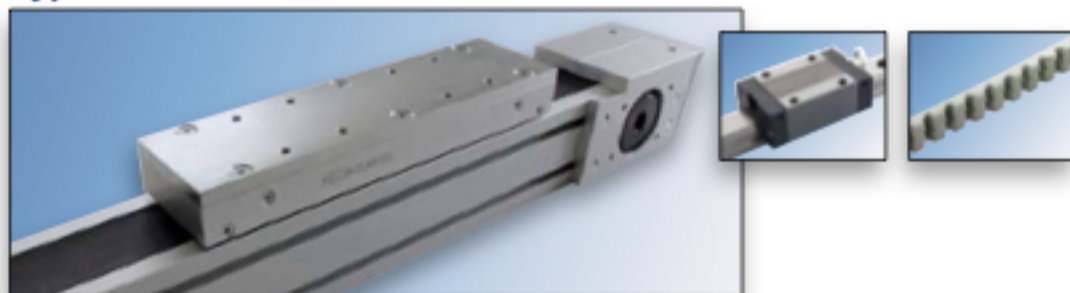
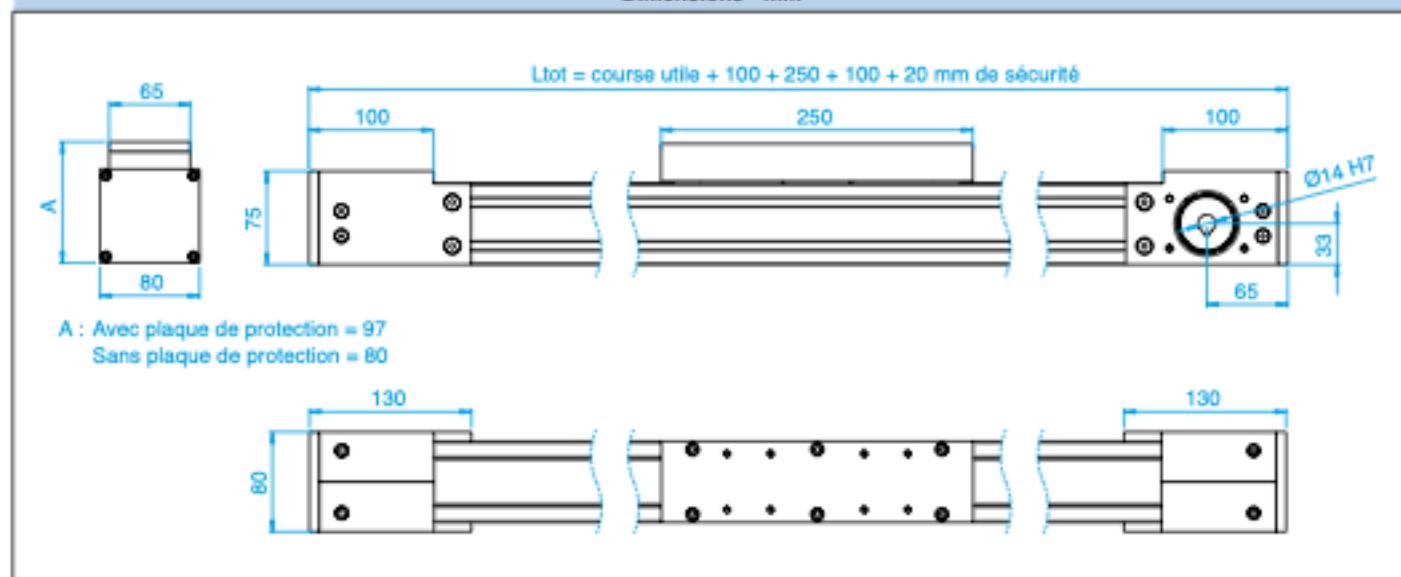
Ce type de capteur est exempt d'usure étant donné qu'il n'y a pas de contact mécanique et il peut être utilisé à la vitesse maximale permise par le système linéaire. La position du chariot du module linéaire est signalée à l'entraînement par ce capteur inductif. Les moteurs à codage incrémental nécessitent ce type de capteurs au démarrage et chaque fois que l'application redémarre après une coupure de courant.

Le capteur électromécanique

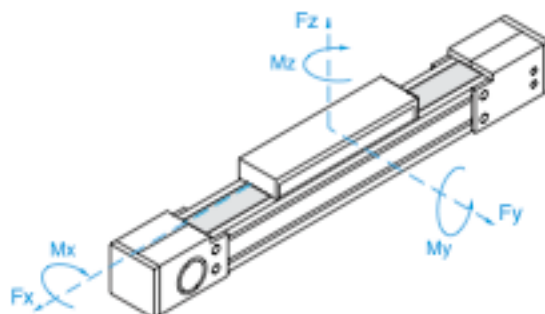
Les capteurs électromécaniques sont utilisés pour la détection des positions de fin de course. Ils coupent immédiatement l'alimentation électrique de l'entraînement en cas d'interruption. Ceci permet d'éviter que le chariot ne dépasse la limite fixée et ne subisse de dégâts.

Avantages :

- Forte rigidité
- Capacité de charge importante
- Coefficient de frottement faible
- Fonctionnement silencieux

Type TLM65G

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	183	1 367	1 458	1 094
Fy [N]	16 970	11 380	3 394	1 366
Fz [N]	16 970	11 380	3 394	1 366
Mx [Nm]	120	90	24	11
My [Nm]	100	75	20	9
Mz [Nm]	100	75	20	9

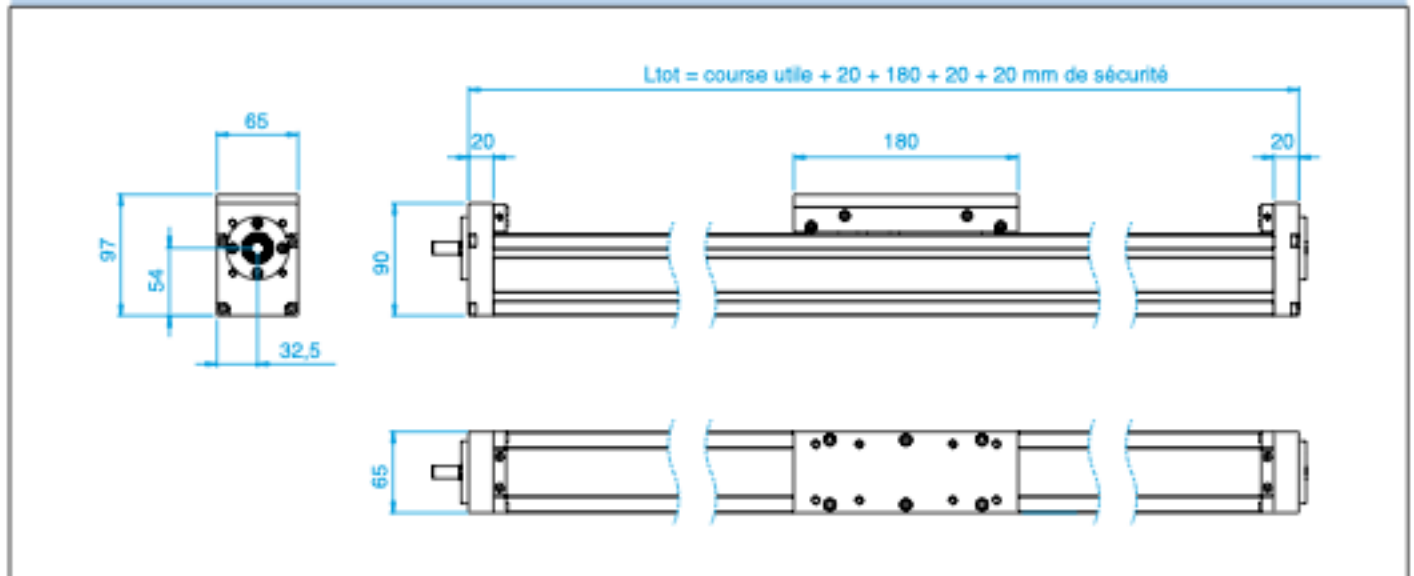

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 730
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT5-36
Ø Poulie / Pulley	mm	54,1
Type de poulie / Type of pulley		AT5 Z 34
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	2 430
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	170
Poids du chariot / Carriage weight	kg	1,1
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	3,4
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,6
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	61,15
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	86,28

Type TLM65V

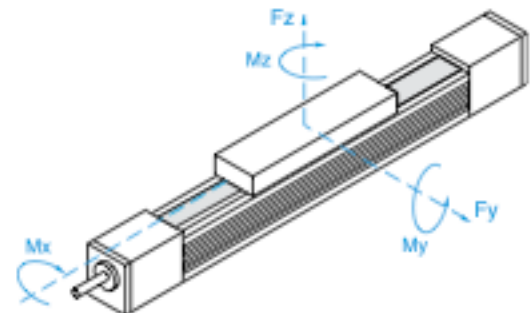


Dimensions - mm



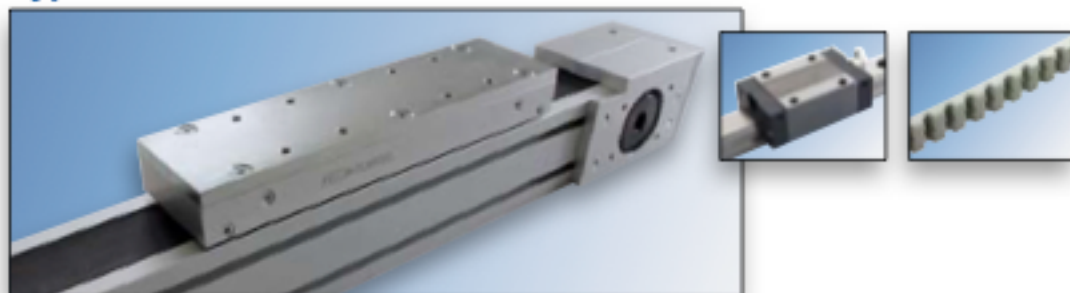
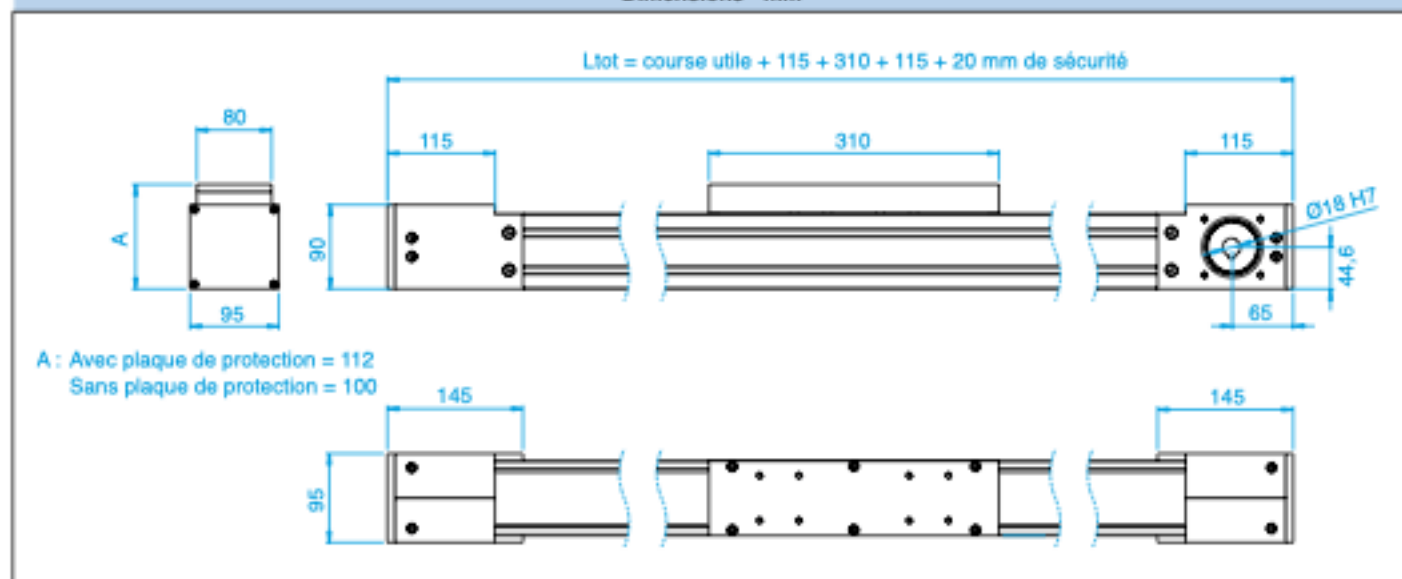
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fy [N]	16 970	11 380	3 394	1 366
Fz [N]	16 970	11 380	3 394	1 366
Mx [Nm]	120	90	24	11
My [Nm]	100	75	20	9
Mz [Nm]	100	75	20	9

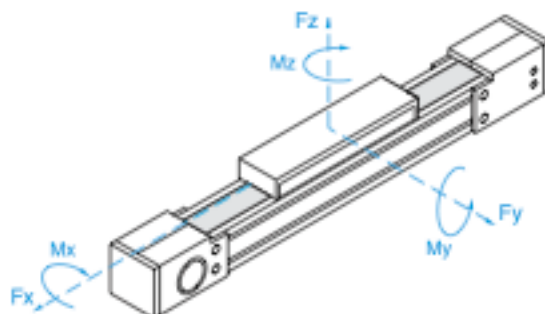


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	2 000
Vitesse maximum / Max speed	m/s	Ø 16 - Pas - Pitch 5/10/16
Poids du chariot / Carriage weight	kg	1,2
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	2,8
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,9
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	61,16
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	86,28

Type TLM80G

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
F _x [N]	2 670	2 003	2 136	1 602
F _y [N]	55 520	35 500	11 104	4 260
F _z [N]	55 520	35 500	11 104	4 260
M _x [Nm]	540	405	108	49
M _y [Nm]	1 277	816	255	98
M _z [Nm]	1 277	816	255	98

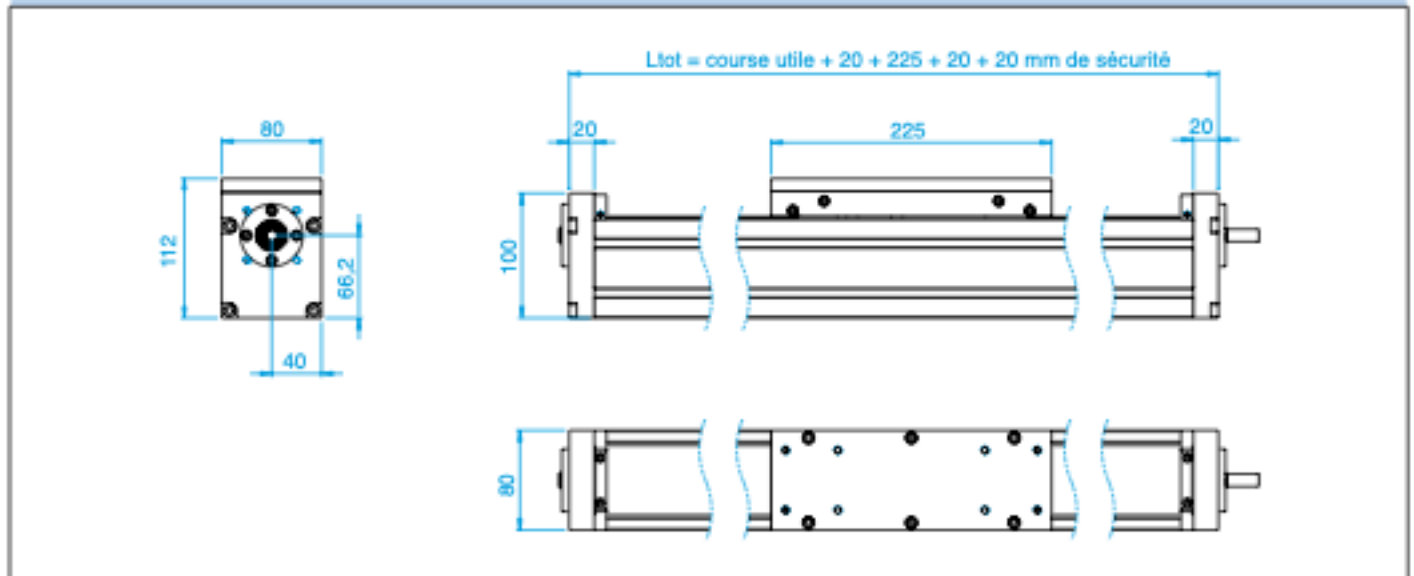

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 670
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT5 50
Ø Poulie / Pulley	mm	58,9
Type de poulie / Type of pulley		AT5 Z37
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	3 560
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	185
Poids du chariot / Carriage weight	kg	2,5
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	6,4
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,3
Moment d'inertie J _x / Moment of Inertia J _x	cm ⁴	153,8
Moment d'inertie J _y / Moment of Inertia J _y	cm ⁴	228,8

Type TLM80V

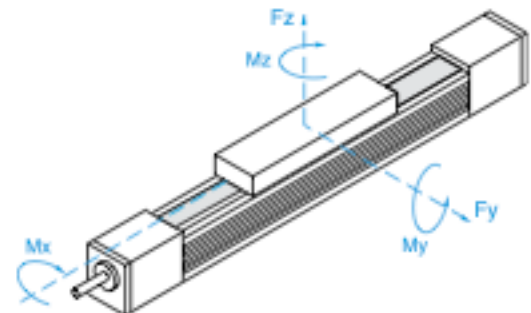


Dimensions - mm



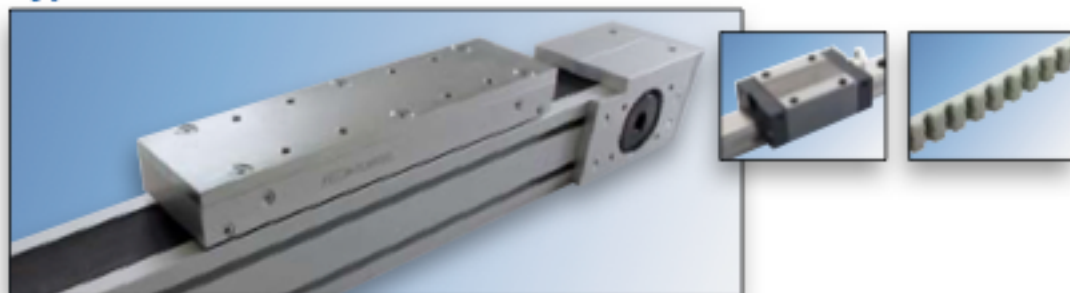
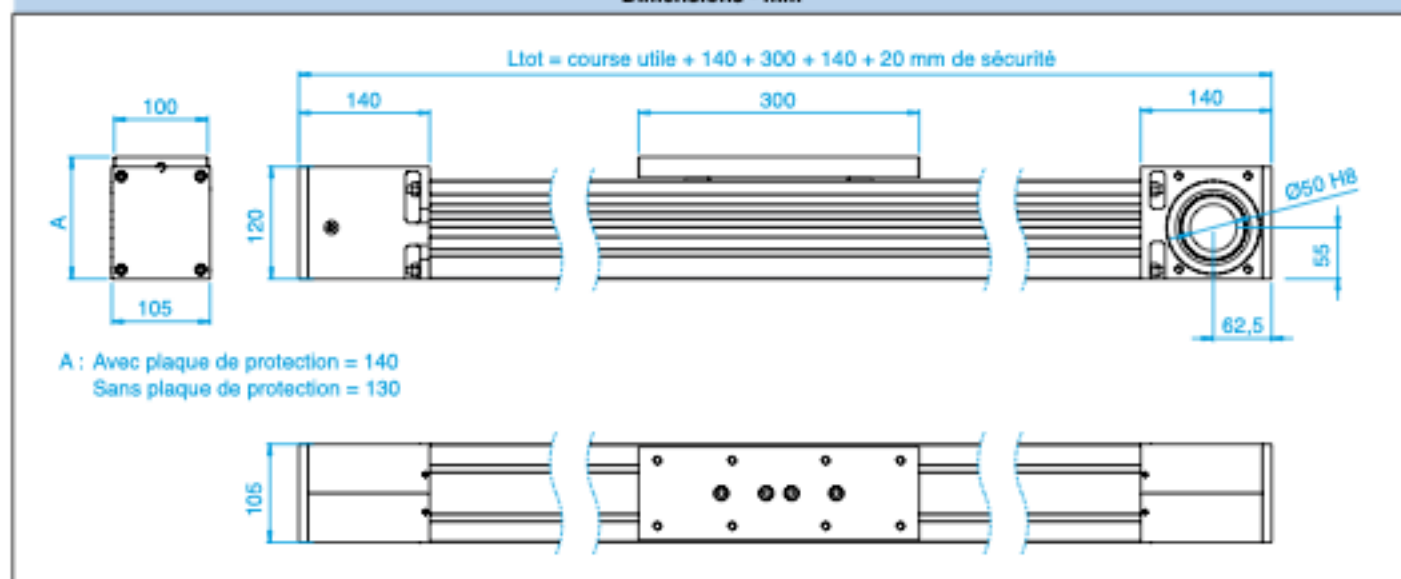
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fy [N]	27 760	17 750	5 552	2 130
Fz [N]	27 760	17 750	5 552	2 130
Mx [Nm]	270	202	54	24
My [Nm]	200	150	40	18
Mz [Nm]	200	150	40	18

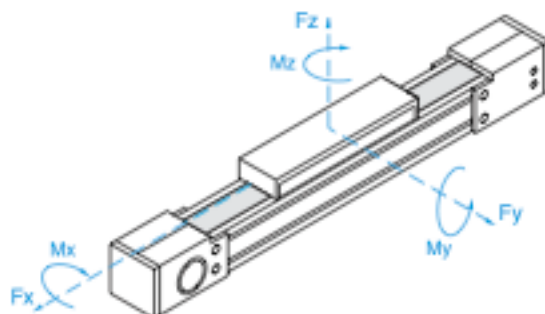


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	2 000
Vitesse maximum / Max speed	m/s	Ø 16 - Pas - Pitch 5/10/16
Poids du chariot / Carriage weight	kg	2,5
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	3,6
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,4
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	153,8
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	228,8

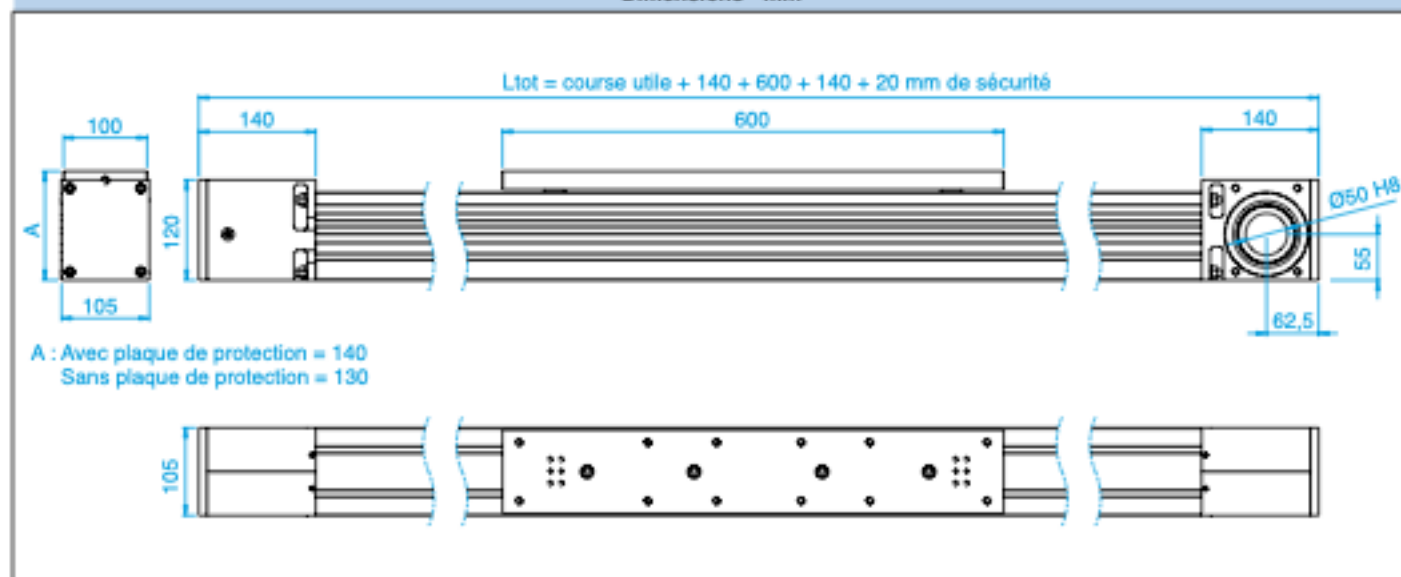
Type TLM105G

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
F_x [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
F_y [N]	72 980	52 960	14 596	6 355
F_z [N]	72 980	52 960	14 596	6 355
M_x [Nm]	840	630	168	76
M_y [Nm]	1 697	1 231	339	148
M_z [Nm]	1 697	1 231	339	148

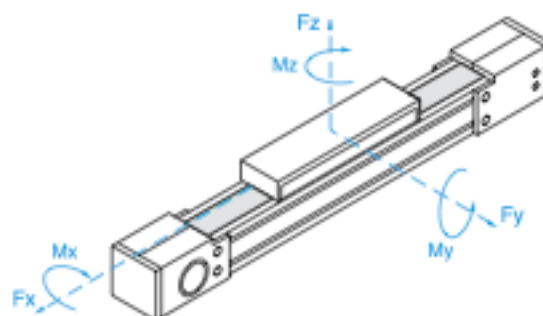

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	7 880
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	89,1
Type de poulie / Type of pulley		AT10-Z28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	280
Poids du chariot / Carriage weight	kg	5,8
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	12,6
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,8
Moment d'inertie J _x / Moment of Inertia J _x	cm ⁴	472,5
Moment d'inertie J _y / Moment of Inertia J _y	cm ⁴	596,2

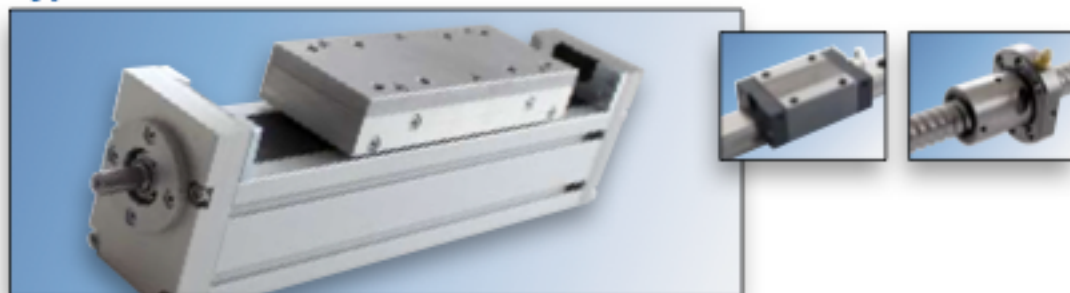
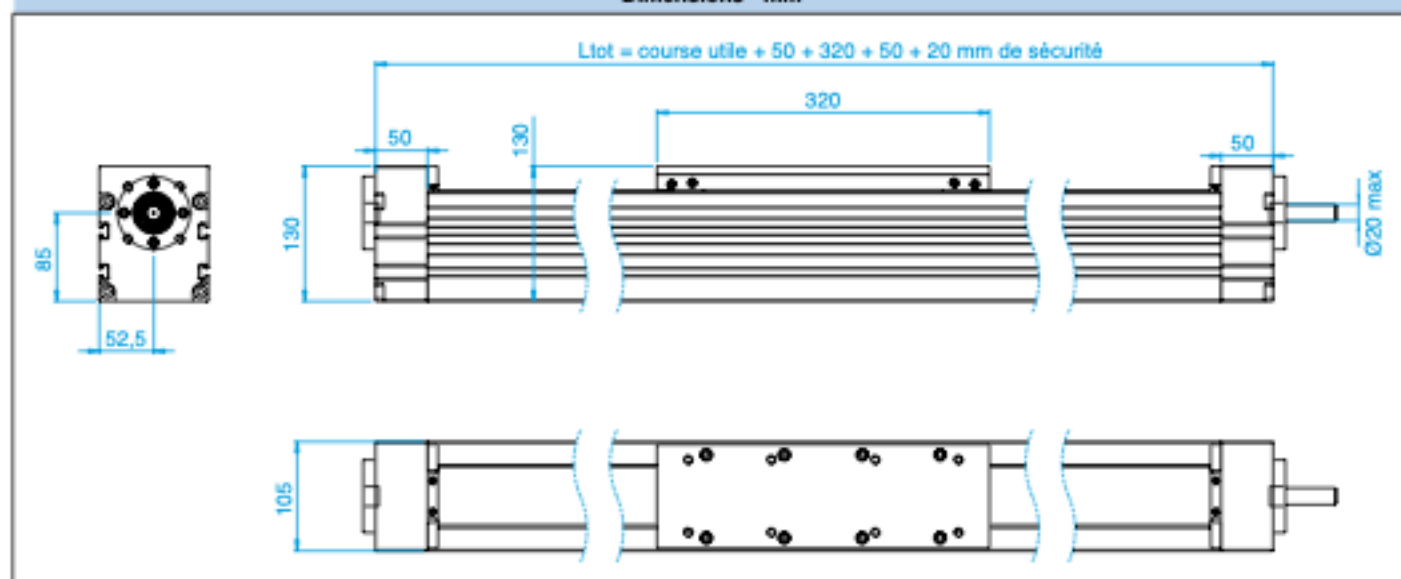
Type TLM105G-4P

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

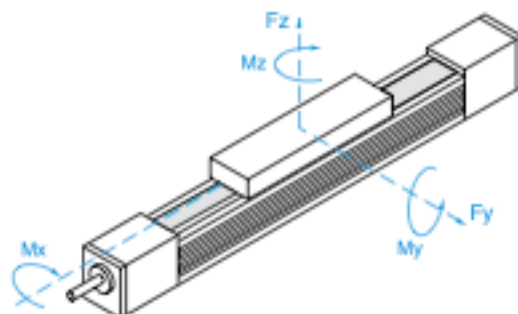
	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
Fy [N]	87 240	78 600	17 448	9 432
Fz [N]	87 240	78 600	17 448	9 432
Mx [Nm]	2 000	1 500	400	180
My [Nm]	8 571	5 203	1 714	624
Mz [Nm]	8 571	5 203	1 714	624


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	7 880
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	89,1
Type de poulie / Type of pulley		AT10-Z28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	280
Poids du chariot / Carriage weight	kg	7,8
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	14,6
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,8
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	472,5
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	596,2

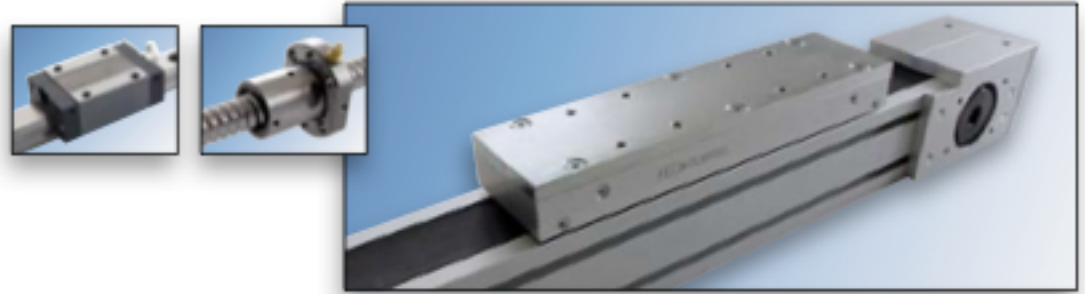
Type TLM105V

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fy [N]	55 520	35 500	11 104	4 260
Fz [N]	55 520	35 500	11 104	4 260
Mx [Nm]	270	202	54	24
My [Nm]	1 388	888	278	107
Mz [Nm]	1 388	888	278	107

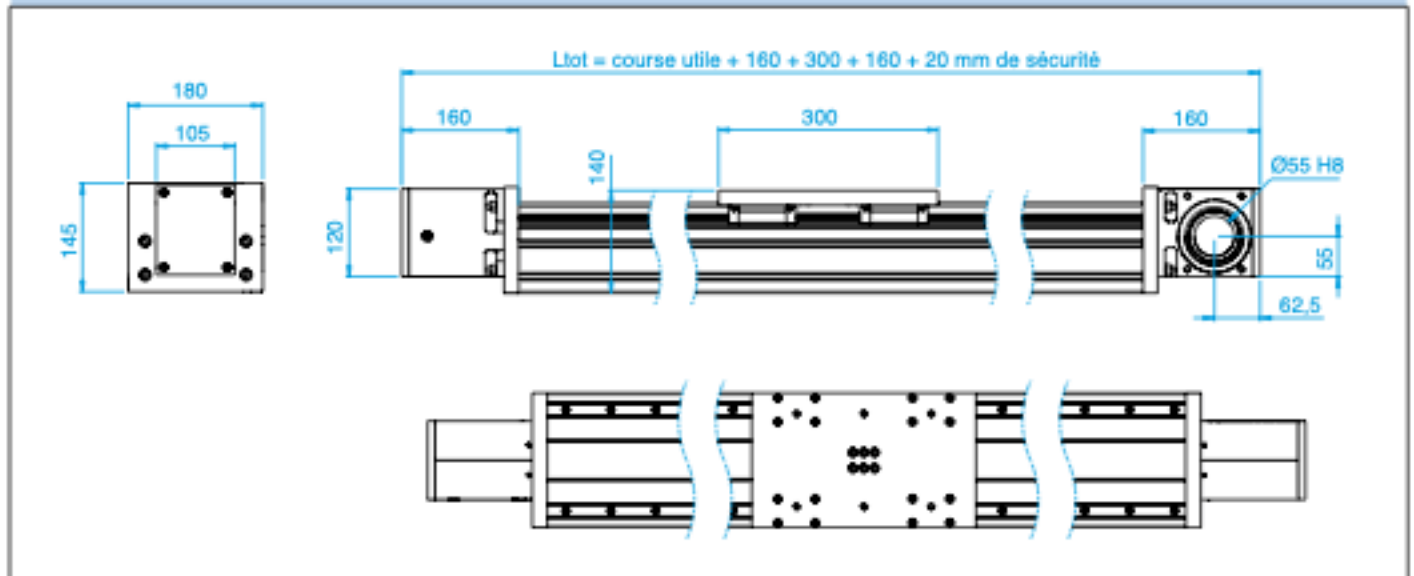

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	3 950
Vitesse maximum / Max speed	m/s	$\varnothing 25$ - Pas - Pitch 5/10/25
Poids du chariot / Carriage weight	kg	3,8
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	4,8
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,9
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	472,5
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	596,2

Type TLM180G

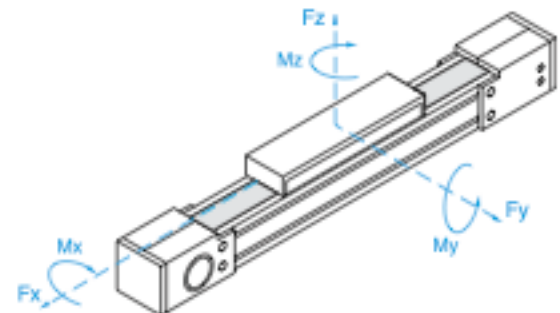


Dimensions - mm



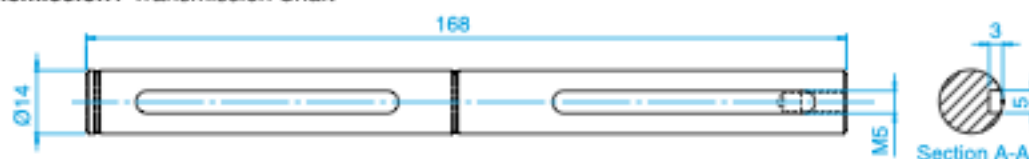
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
Fy [N]	143 600	84 720	28 720	10 166
Fz [N]	143 600	84 720	28 720	10 166
Mx [Nm]	4 847	2 859	969	343
My [Nm]	6 462	3 812	1 292	457
Mz [Nm]	6 462	3 812	1 292	457

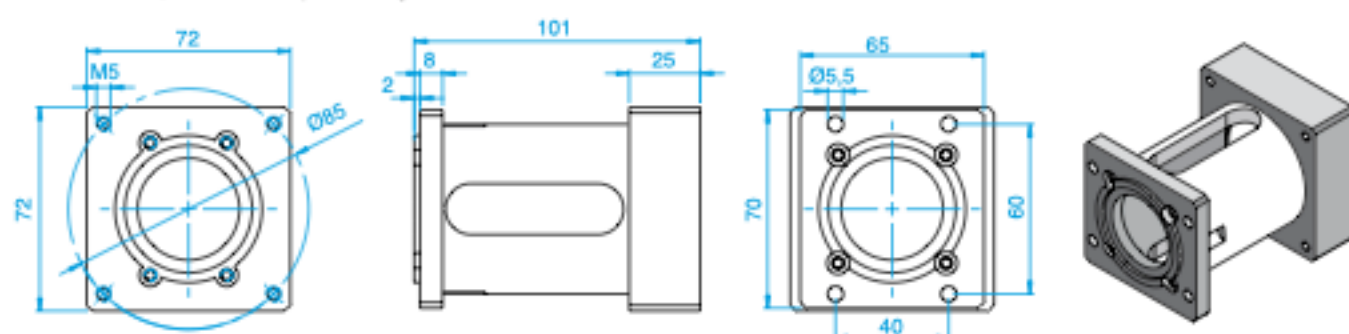


Données Techniques - Technical Data

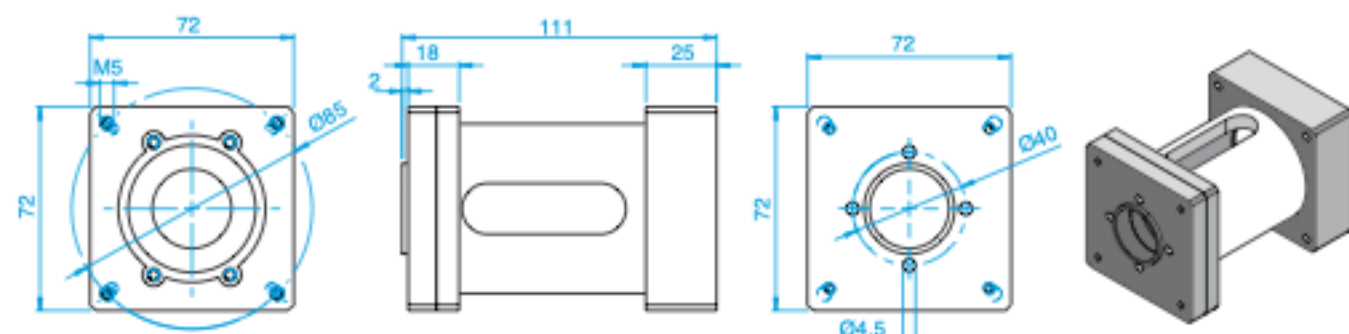
Course maximum / Max useful stroke	mm	5 680
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	89,1
Type de poulie / Type of pulley		AT10-Z28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	280
Poids du chariot / Carriage weight	kg	9,95
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	29,3
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,44
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	395,6
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	1 458,9

Arbres de transmission - Cloches d'adaptation pour TLM65G
TLM65G pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Arbre de transmission / Transmission Shaft


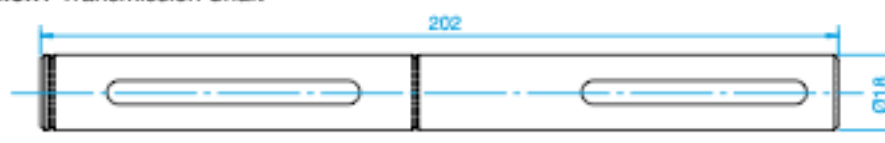
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM65G	XC30	Asynchrone / AC	GLTL65227

TLM65G pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft

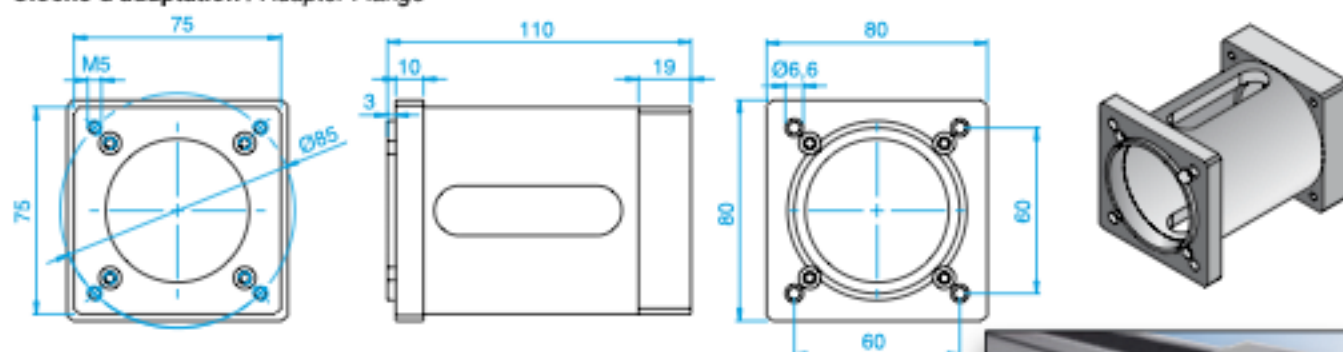
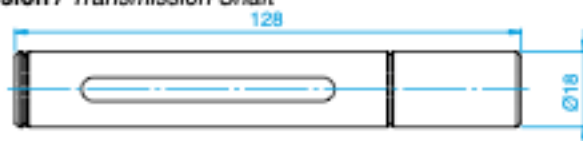

Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM65G	EP75	Brushless	GLTL65228	G1	GLTL65229
TLM65G		Stepper	GLTL65230		

Cloches d'adaptation pour TLM65V
TLM65V pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange


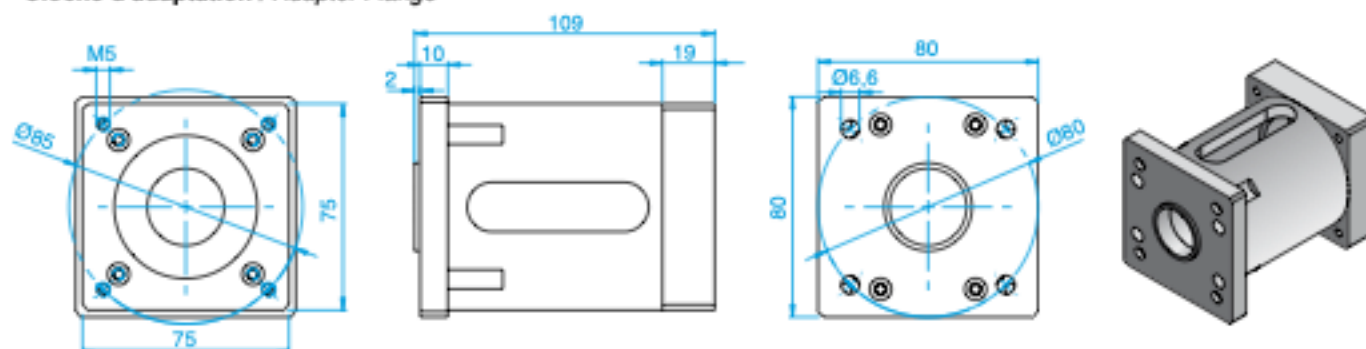
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling
TLM65V	EP75	Brushless	GLTL65412V	G1
TLM65V		Stepper	GLTL65413V	

Arbres de transmission - Cloches d'adaptation pour TLM80G
TLM80G pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Arbre de transmission / Transmission Shaft


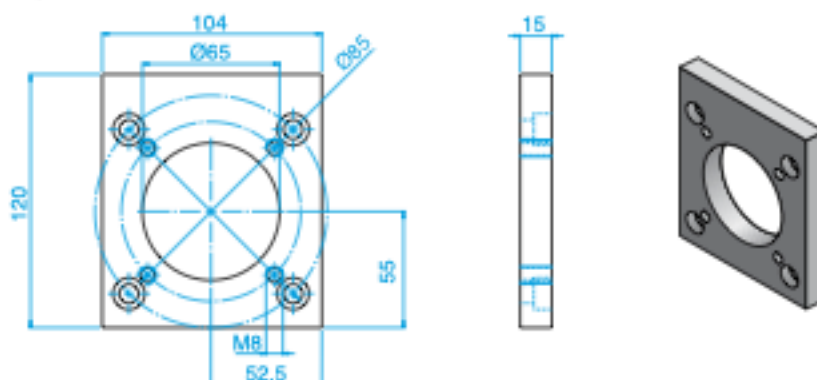
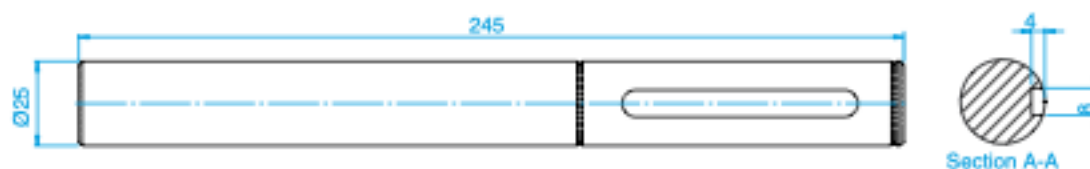
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM80G	XC40	Asynchrone / AC	GLTL80326

TLM80G pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft


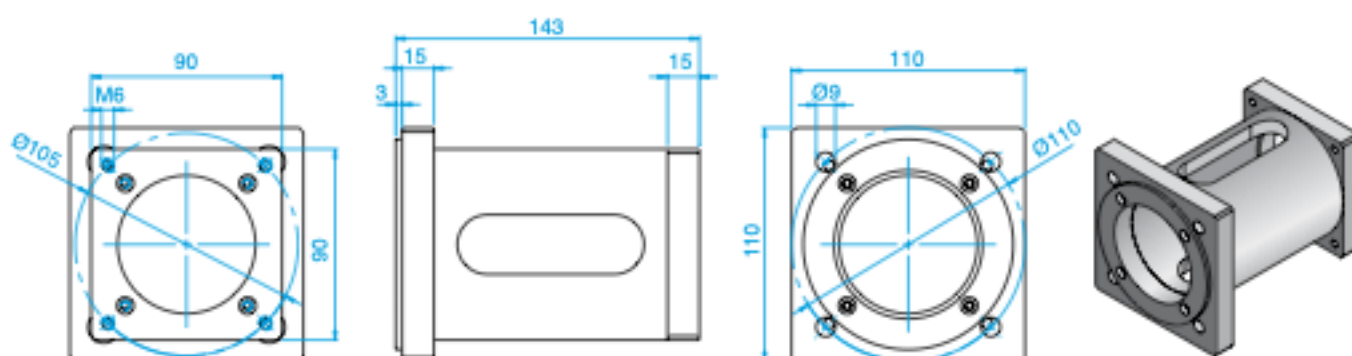
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM80G	EP75	Brushless	GLTL80327	G2	GLTL80328
TLM80G		Stepper	GLTL80329		

Cloches d'adaptation pour TLM80V
TLM80V pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling
TLM80V	EP75	Brushless	GLTL80510V	G2
TLM80V		Stepper	GLTL80511V	

Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLM105G
TLM105G pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Plaque d'adaptation / Adapter Plate

Arbre de transmission / Transmission Shaft


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM105G	XC50	Asynchrone / AC	GLTLM105621	GLTLM105622

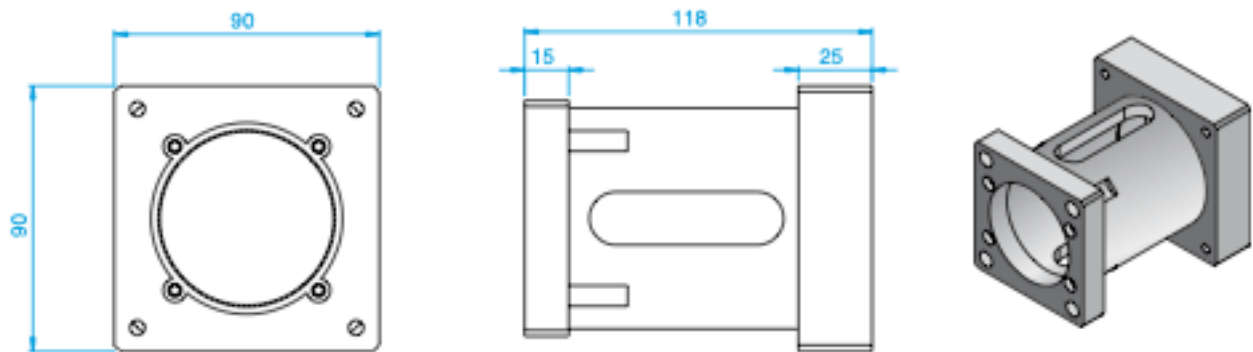
TLM105G pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM105G	EP90	Brushless	GLTLM105623	G3	GLTLM105624
TLM105G		Stepper	GLTLM105625		

Cloches d'adaptation pour **TLM105V**

TLM105V pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

Cloche d'adaptation / Adapter Flange

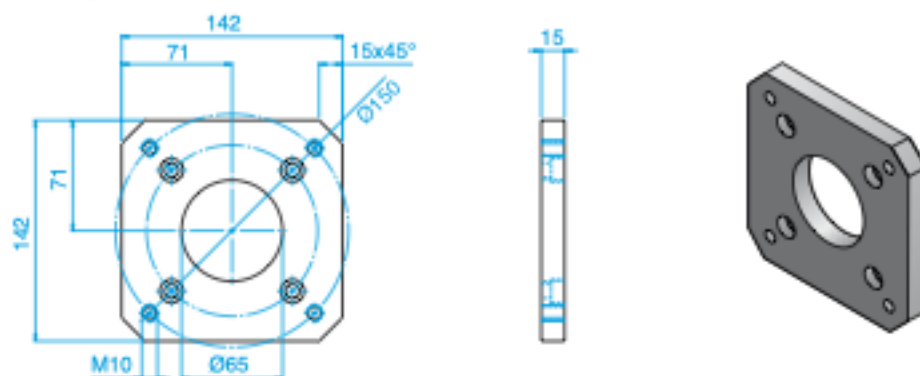


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling
TLM105V	EP90	Brushless	GLTL105708V	G3
TLM105V		Stepper	GLTL105709V	

Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLM180G

TLM180G pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm

Plaque d'adaptation / Adapter Plate



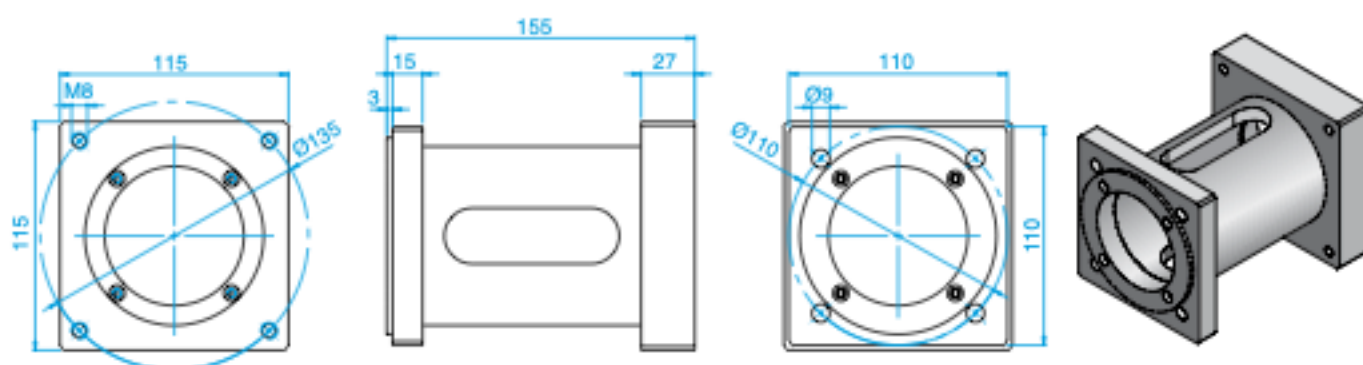
Arbre de transmission / Transmission Shaft



Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM180G	XC63	Asynchrone / AC	GLTLM180005	GLTLM180006

TLM180G pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

Cloche d'adaptation / Adapter Flange

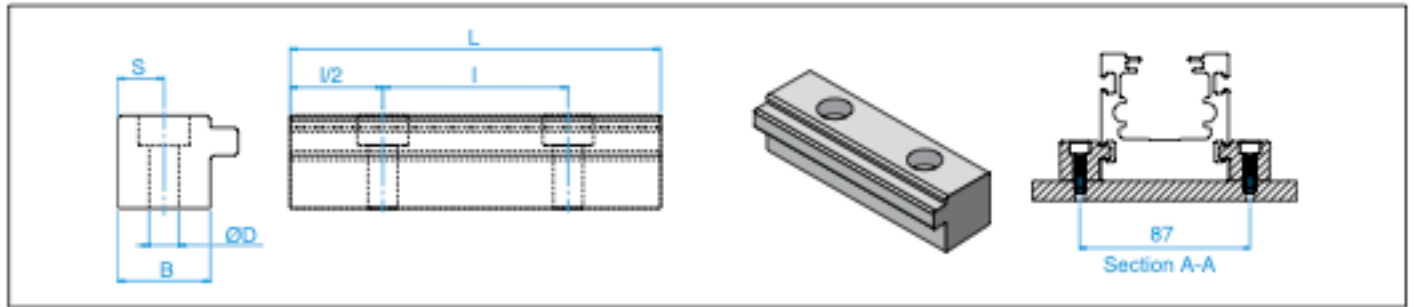


Arbre de transmission / Transmission Shaft



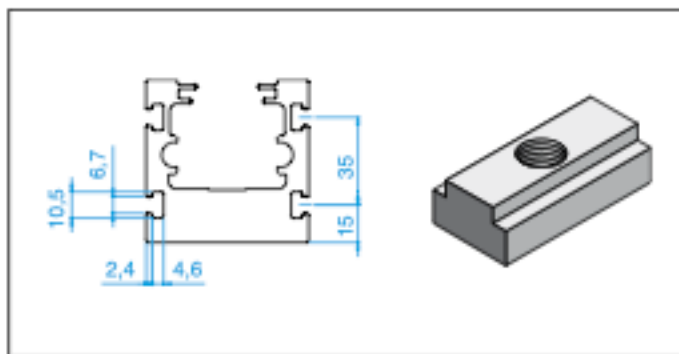
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLM180G	EP120	Brushless	GLTLM18007	GLTLM18008
TLM180G		Stepper	GLTLM18010	

Systèmes de fixation pour TLM65V et TLM65G / Fixing brackets



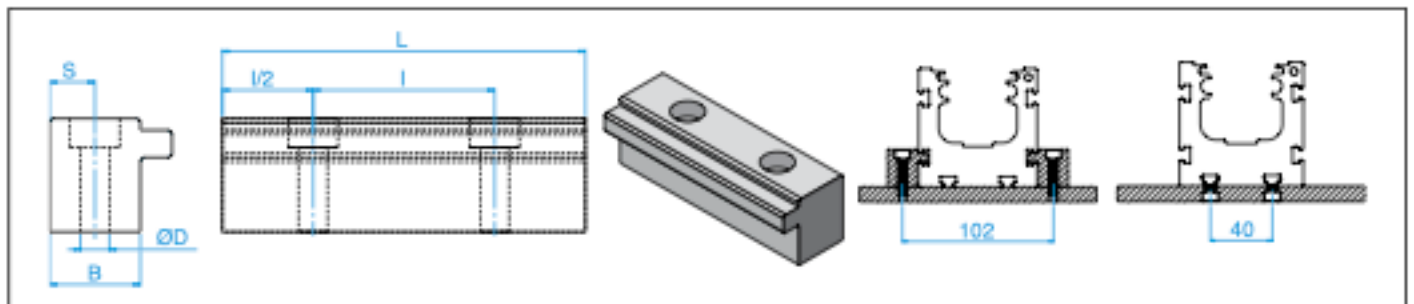
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ004	20	80	40	10	6,40

Écrou de serrage / Clamping nut



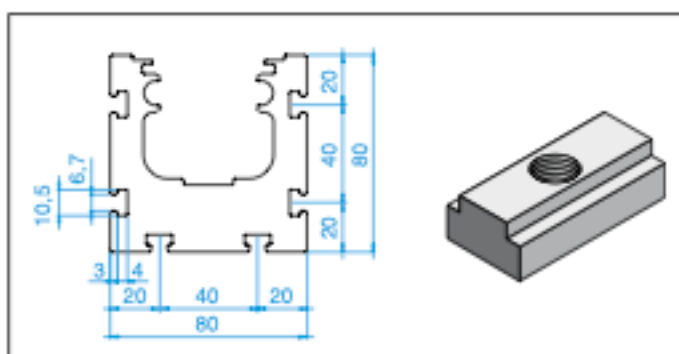
Référence Type	Tarudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
GLTL 65211	M6	20	Non / No

Systèmes de fixation pour TLM80V et TLM80G / Fixing brackets



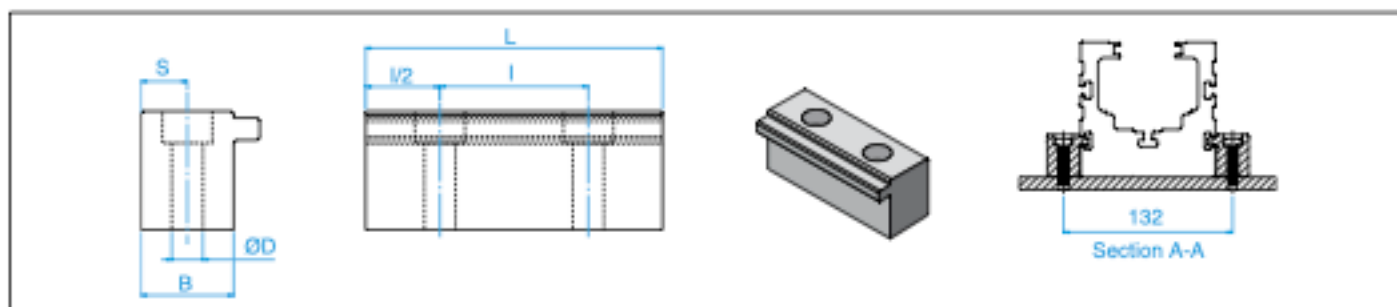
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ005	20	80	40	10	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut



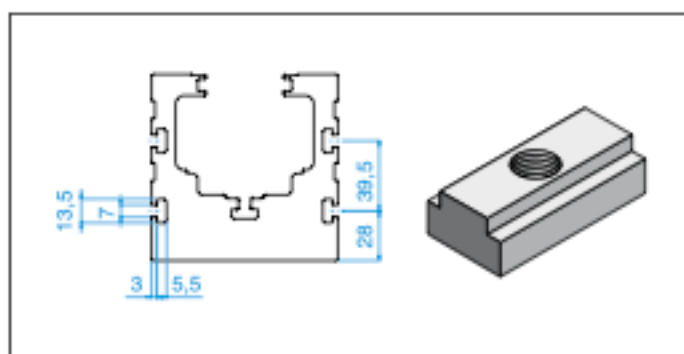
Référence Type	Tarudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
GLTL 65211	M6	20	Non / No

Systèmes de fixation pour TLM105V et TLM105G / Fixing brackets



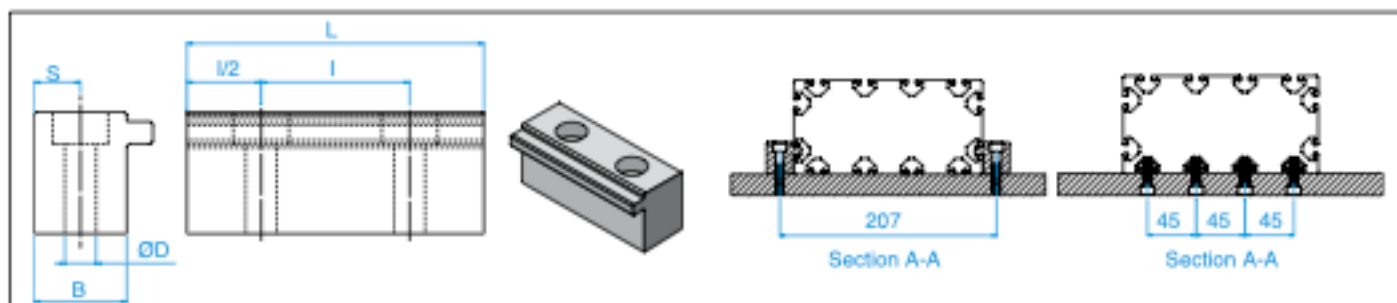
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ006	25	80	40	12,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut



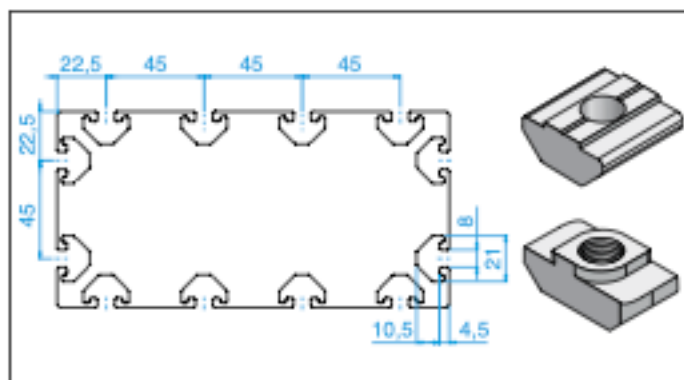
Référence Type	Taroudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
GLTL 65211	M6	20	Oui / Yes

Systèmes de fixation pour TLM180G / Fixing brackets



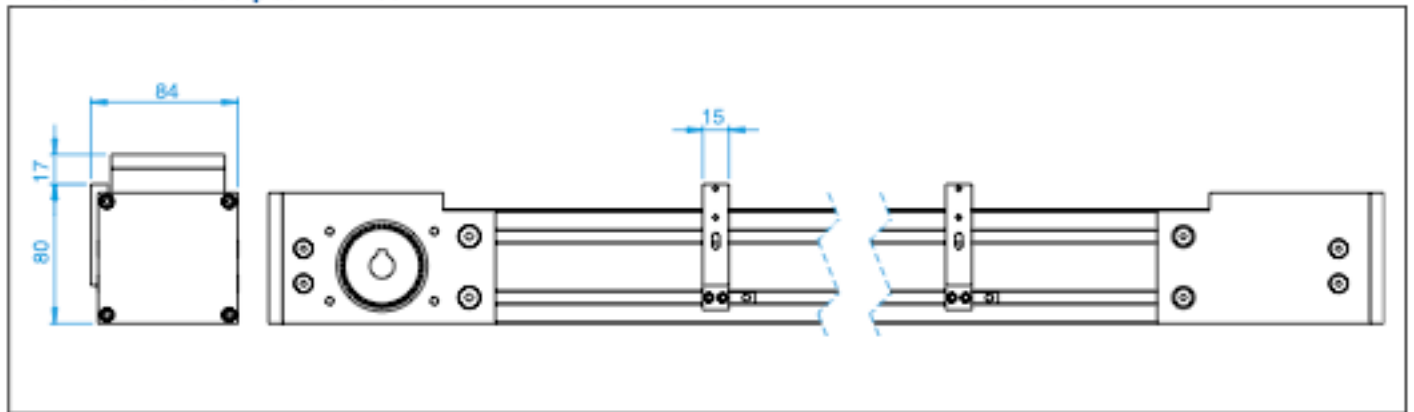
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ007	25	80	40	2,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut

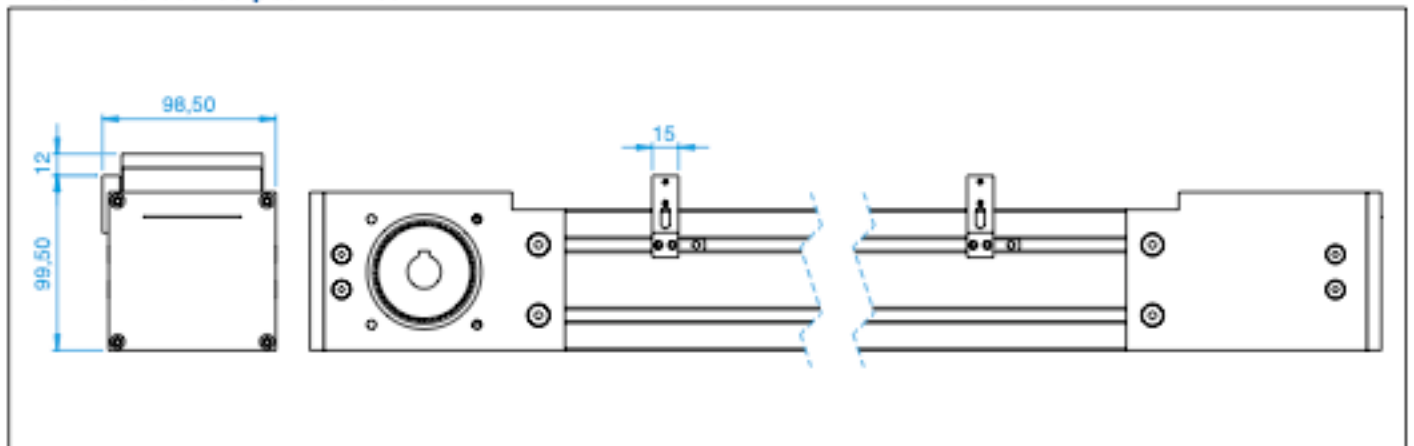


Référence Type	Taroudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA 1825	M6	19,8	Non / No
SAMA 1826	M8	19,8	Non / No
SAMA 1827	M6	22	Non / No
SAMA 1828	M8	22	Non / No
SA096H08415	M4	8	Oui / Yes
SA096H08515	M5	8	Oui / Yes
SA096H08615	M6	8	Oui / Yes

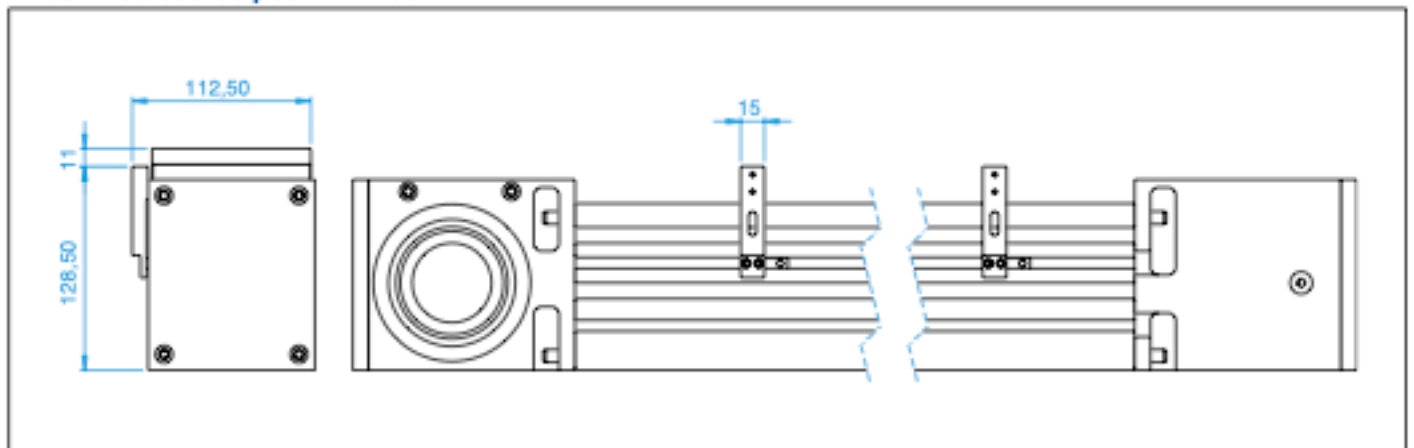
Arrêt fin de course pour TLM65



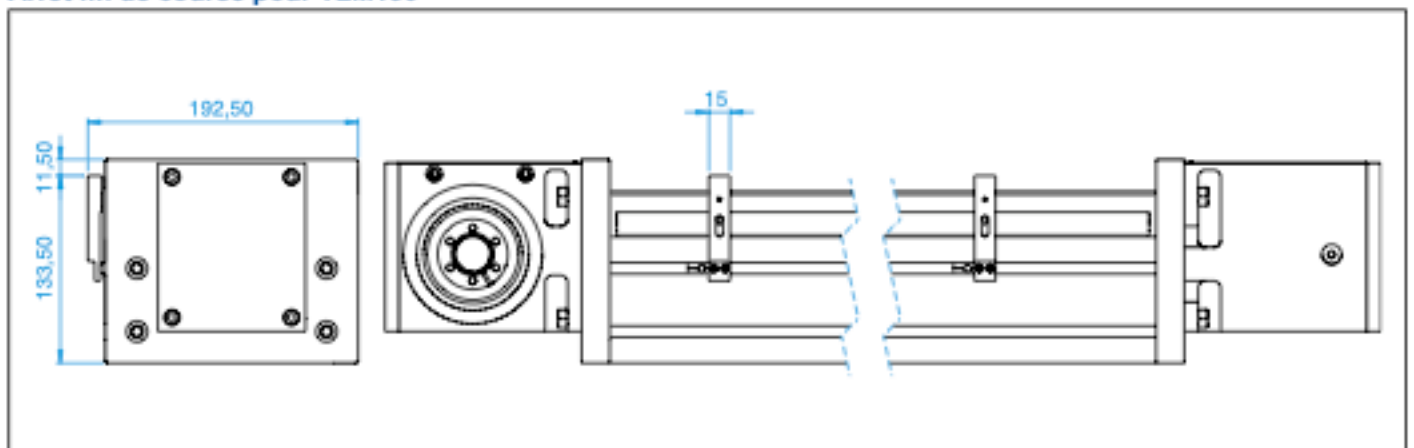
Arrêt fin de course pour TLM80



Arrêt fin de course pour TLM105



Arrêt fin de course pour TLM180



Désignation

Exemple de désignation

		TLM	65	G	1	950	D
Type TLM	Type TLM						
Taille	Size						
G - Entraînement par courroie	G - Transmission belt						
V - Entraînement par vis à billes	V - Transmission ballscrews						
Nombre de chariot	Number of carriage						
Course (mm)	Stroke (mm)						
D - Tête Entraînement à droite	D - Right handed drive shaft						
G - Tête Entraînement à gauche	G - Left handed drive shaft						

Tête entraînement

Pour la motorisation d'un module linéaire TLM-G



Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C46 à C52

Type TLY



A été conçu pour offrir une **performance optimale à forte capacité de charge** et une **très grande rigidité**.

Cette série se caractérise par des profilés en aluminium anodisé extrudé autoportant, pouvant supporter l'intégration de systèmes linéaires à billes à forte charge.



La partie motrice est constituée d'une **tête d'entraînement** avec une poulie de distribution en acier et une courroie en polyuréthane renforcée de fils d'acier à haute résistance.



Aluminium profilé

Les profilés autoportants sont faits en aluminium normalisé EN AW6060. Les seuils de tolérances sont en conformité avec L'UNI EN 755-9 et UNI 3879. Les profilés extrudés sont équipés de rainures pour faciliter l'installation du système et des accessoires.



Courroie de transmission

La courroie de transmission en polyuréthane renforcée de brins d'aciers s'avère excellente dans les mouvements linéaires avec une bonne précision de déplacement.

Le système de guidage

Le système de guidage utilisé dans le profilé est crucial en terme de charge, vitesse et rigidité.

La gamme TLY utilise un système de guidage avec des rails à billes aux caractéristiques suivantes :



Les rails sont directement fixés sur le profilé aluminium du module linéaire et permettent de recevoir des capacités de charge élevées.



Les patins avec séparateurs de billes permettent des vitesses de fonctionnement et d'accélération importantes avec des mouvements doux et silencieux en évitant le frottement acier contre acier.

Les patins à recirculation de billes peuvent supporter des charges dans les trois principales directions. Pour les environnements très poussiéreux, il est possible d'ajouter des kits de joints additionnels sur les extrémités des patins.

La plaque de protection

Il s'agit d'une plaque en plastique (ou en acier sur demande) pour garantir une protection optimale du module.

Arrêt fin de course

Les nouveaux modules linéaires utilisent des capteurs qui assurent deux fonctions essentielles :

- Des capteurs de proximité (inductifs)
- Des capteurs interrupteurs de fin de course (électromécaniques)

Le capteur inductif

Il est utilisé comme capteur de proximité fonctionnant soit en contact ouvert (NO) soit en contact fermé (NC).

Ce type de capteur est exempt d'usure étant donné qu'il n'y a pas de contact mécanique et il peut être utilisé à la vitesse maximale permise par le système linéaire. La position du chariot du module linéaire est signalée à l'entraînement par ce capteur inductif. Les moteurs à codage incrémental nécessitent ce type de capteurs au démarrage et chaque fois que l'application redémarre après une coupure de courant.

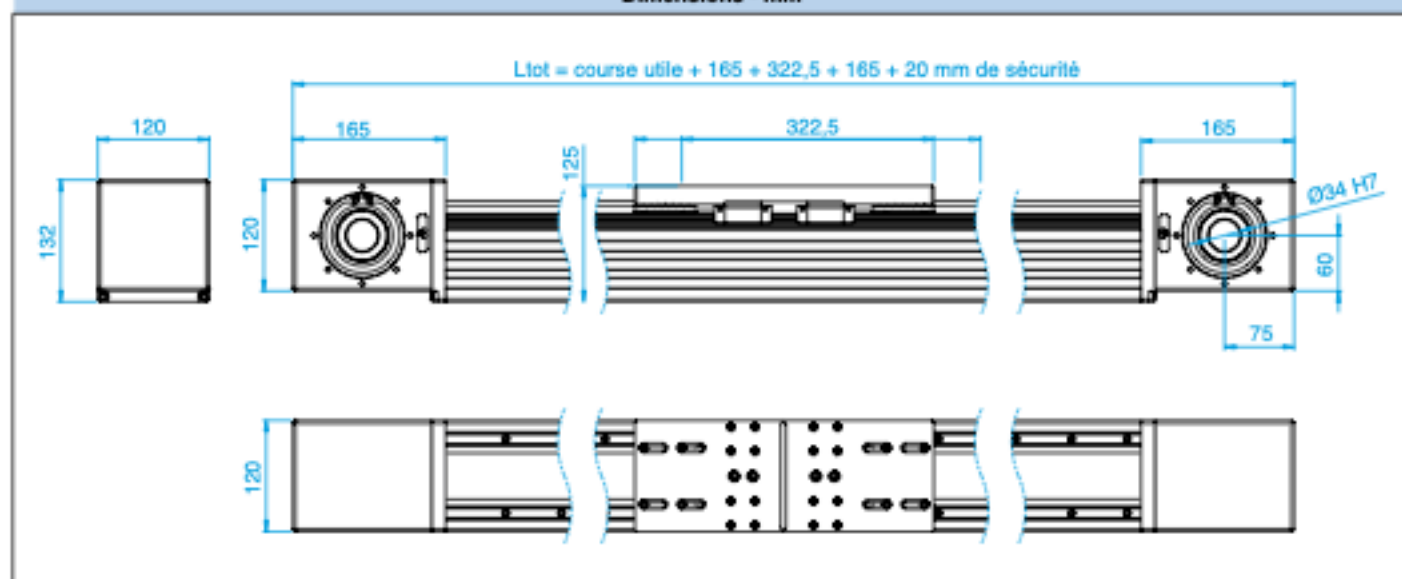
Le capteur électromécanique

Les capteurs électromécaniques sont utilisés pour la détection des positions de fin de course. Ils coupent immédiatement l'alimentation électrique de l'entraînement en cas d'interruption. Ceci permet d'éviter que le chariot ne dépasse la limite fixée et ne subisse de dégâts.

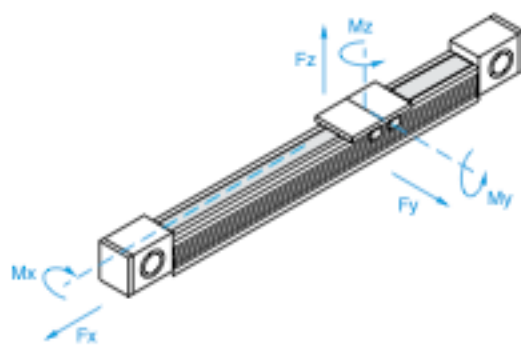
Avantages :

- Forte rigidité
- Capacité de charge importante
- Coefficient de frottement faible
- Fonctionnement silencieux

Type TLY120

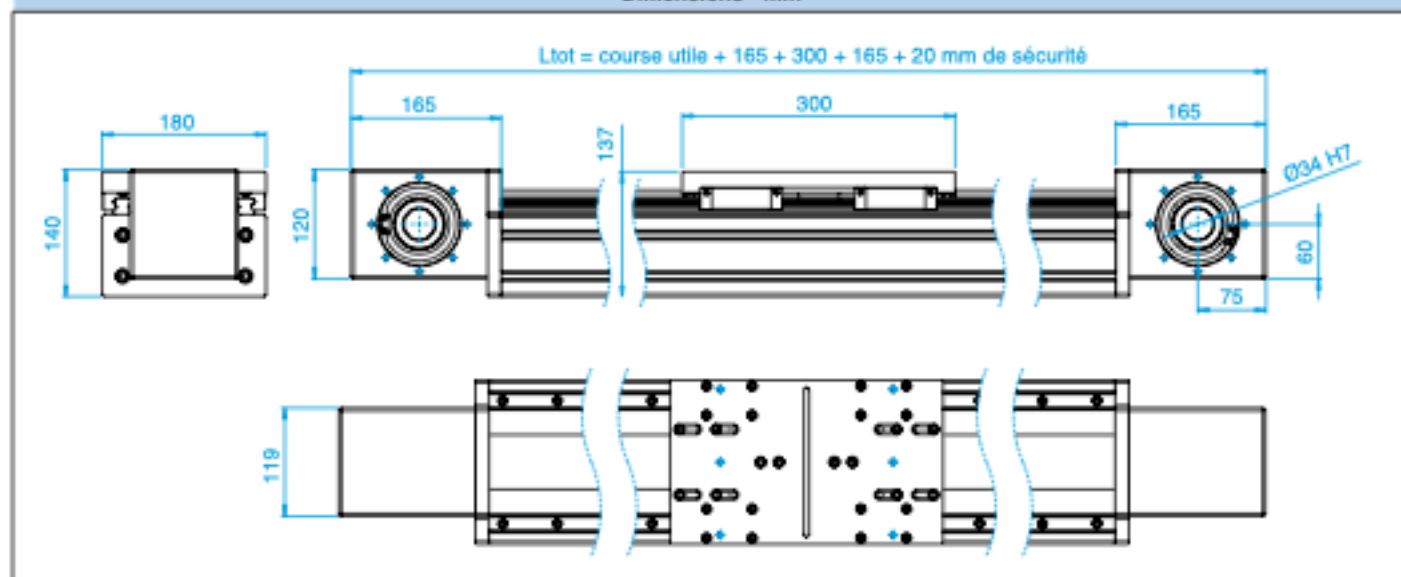
Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
F_x [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
F_y [N]	57 440	55 520	11 488	6 662
F_z [N]	57 440	55 520	11 488	6 662
M_x [Nm]	1 149	1 110	230	133
M_y [Nm]	1 292	1 249	258	150
M_z [Nm]	1 292	1 249	258	150

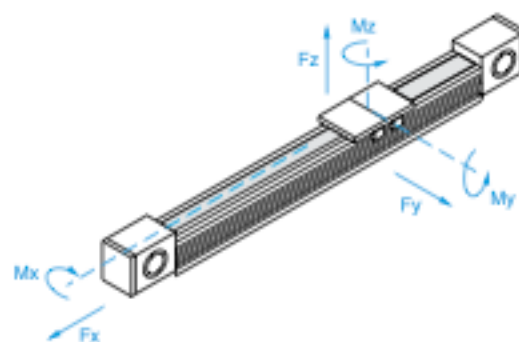

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 500
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP8-50
Ø Poulie / Pulley	mm	70
Type de poulie / Type of pulley		Z28-RPP8
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	224
Poids du chariot / Carriage weight	kg	6,63
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	22,54
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,03
Moment d'inertie J_x / Moment of Inertia J_x	cm ⁴	242,5
Moment d'inertie J_y / Moment of Inertia J_y	cm ⁴	500,7

Type TLY180

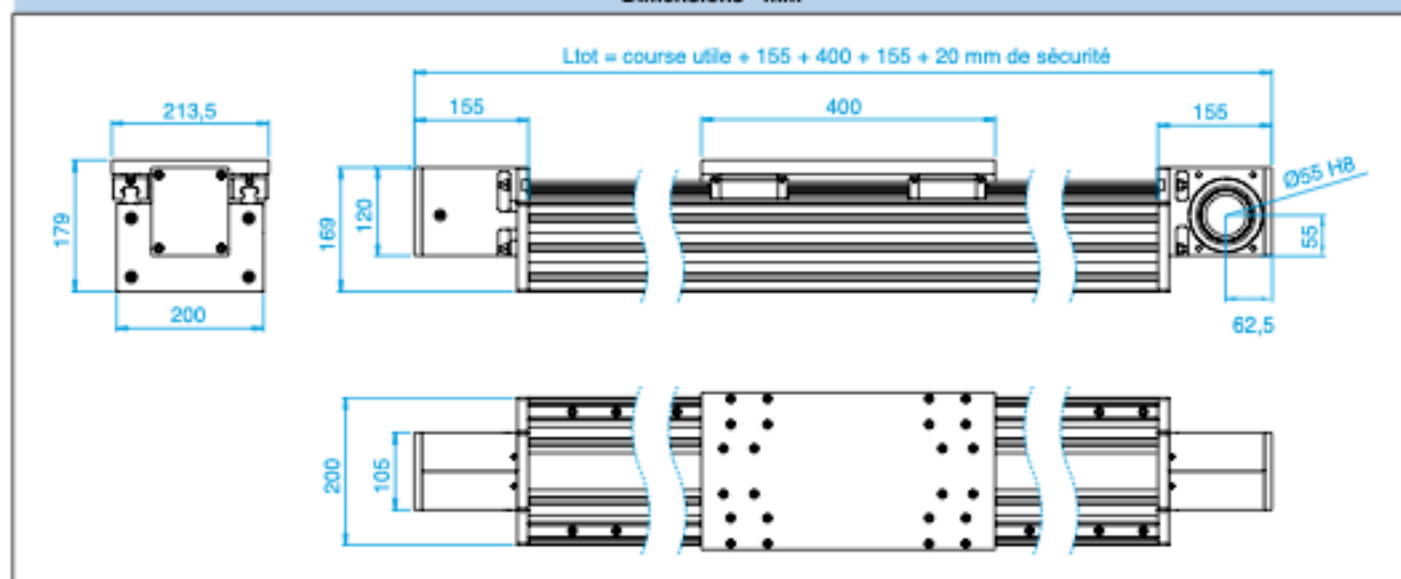
Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	6 900	5 175	5 520	4 140
Fy [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Fz [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Mx [Nm]	4 275	3 717	855	446
My [Nm]	5 384	4 680	1 077	562
Mz [Nm]	5 384	4 680	1 077	562

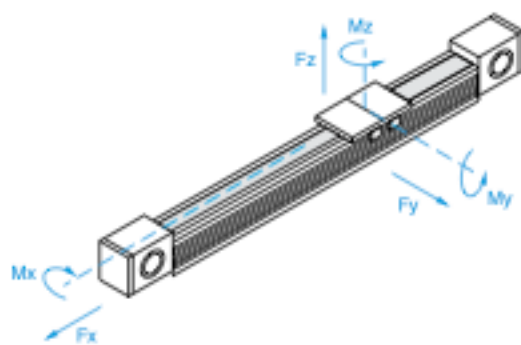

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 680
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP8-60
Ø Poulie / Pulley	mm	70
Type de poulie / Type of pulley		Z28-RPP8
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	9 200
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	224
Poids du chariot / Carriage weight	kg	9,95
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	29,3
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,44
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	395,6
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	1458,9

Type TLY200

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
F_x [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
F_y [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
F_z [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
M_x [Nm]	6 979	6 288	1 396	755
M_y [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273
M_z [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273

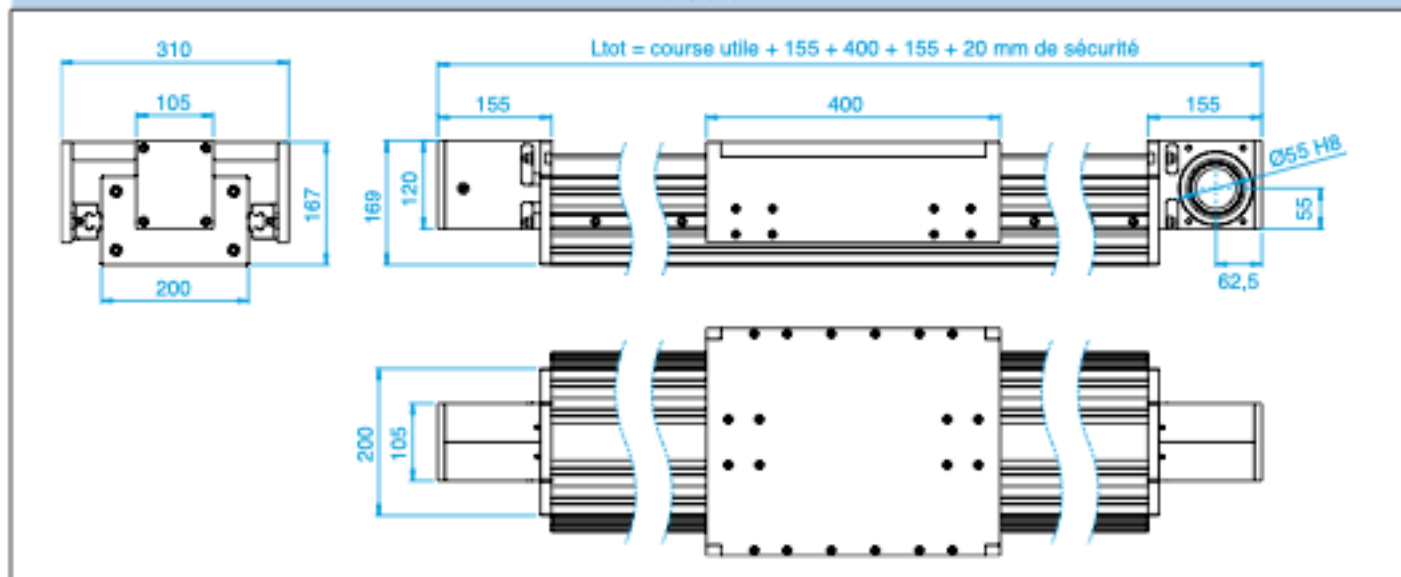

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 580
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s ²	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT-10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	89,1
Type de poulie / Type of pulley		AT-10-Z 28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	280
Poids du chariot / Carriage weight	kg	31,16
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	43,74
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	2,71
Moment d'inertie J _x / Moment of Inertia J _x	cm ⁴	1 208,7
Moment d'inertie J _y / Moment of Inertia J _y	cm ⁴	3 022,5

Type TLY200LAT

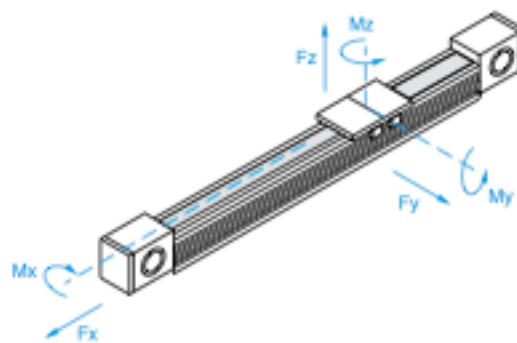


Dimensions - mm



Charges et moments - Statiques et dynamiqués

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
Fy [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Fz [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Mx [Nm]	6 979	6 288	1 396	755
My [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273
Mz [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273



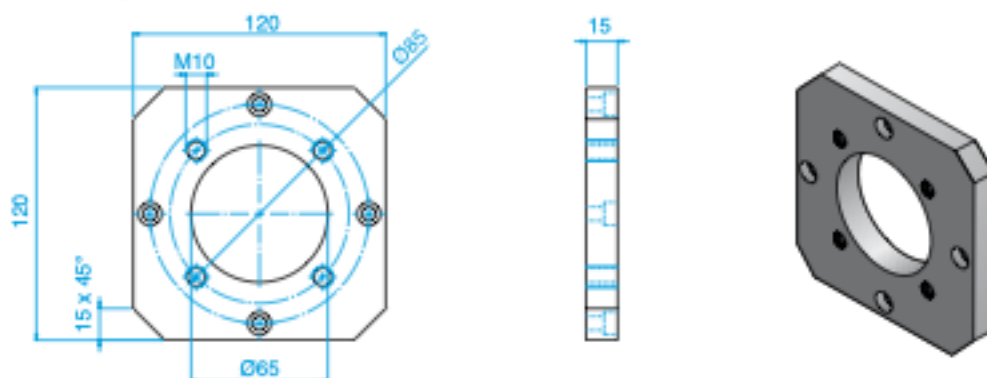
Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 580
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT-10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	89,1
Type de poulie / Type of pulley		AT-10-Z 28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	280
Poids du chariot / Carriage weight	kg	18
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	54,8
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	2,71
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	1 208,7
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	3 022,5

Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLY120

TLY120 pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm

Plaque d'adaptation / Adapter Plate



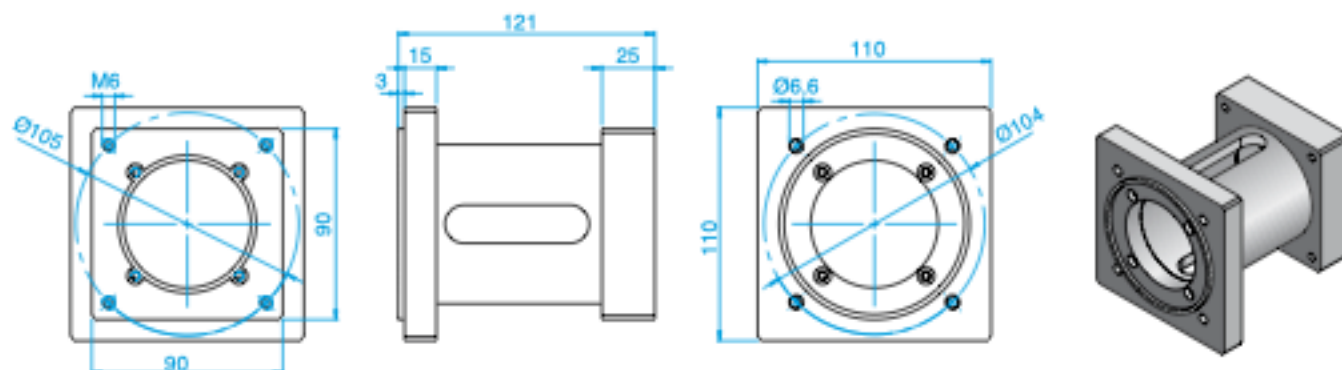
Arbre de transmission / Transmission Shaft



Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY120	XC50	Asynchrone / AC	GLTLY120008	GLTLY120009

TLY120 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

Cloche d'adaptation / Adapter Flange



Arbre de transmission / Transmission Shaft

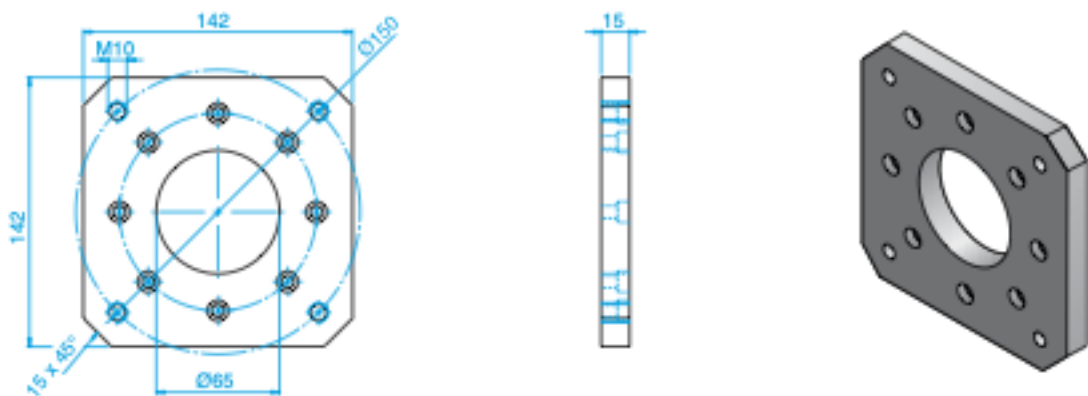


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY120	EP90	Brushless	GLTLY120010	G3	GLTLY120011
TLY120		Stepper	GLTLY120012		

Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLY180

TLY180 pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm

Plaque d'adaptation / Adapter Plate



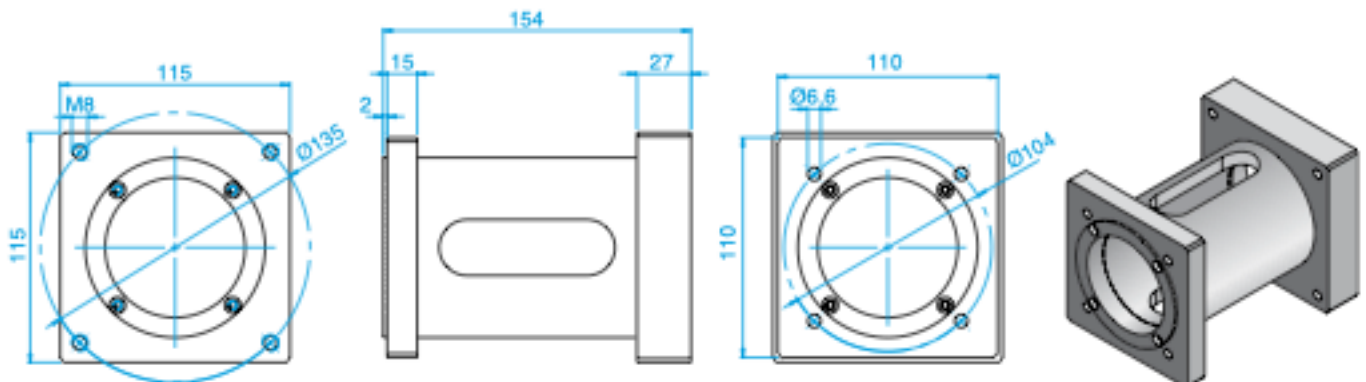
Arbre de transmission / Transmission Shaft



Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY180	XC63	Asynchrone / AC	GLTLY180009	GLTLY180010

TLY180 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

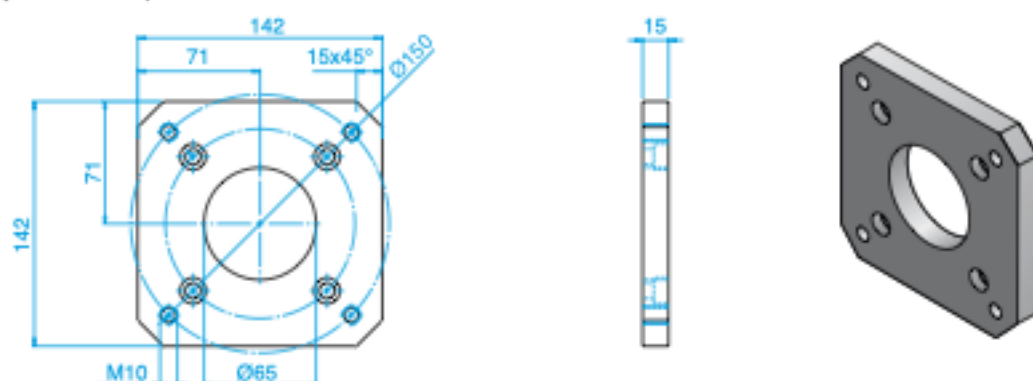
Cloche d'adaptation / Adapter Flange



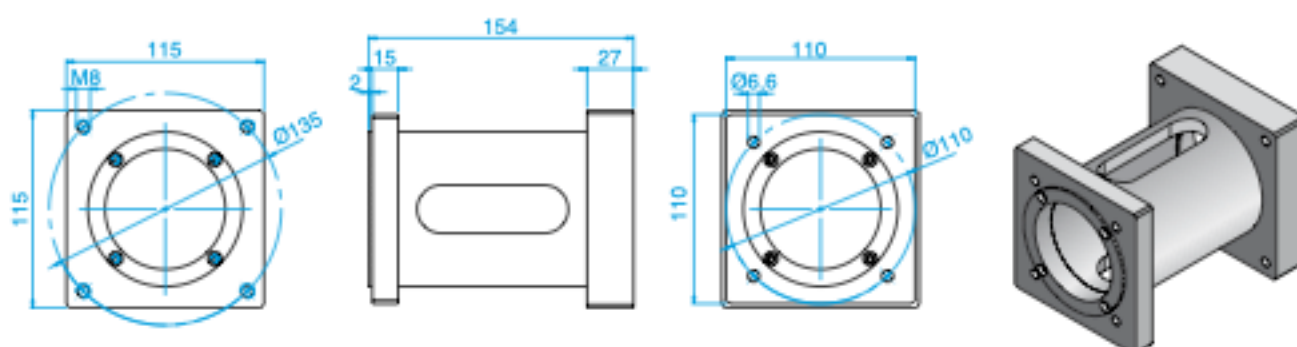
Arbre de transmission / Transmission Shaft



Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY180	EP120	Brushless	GLTLY180011	G4	GLTLY180012
TLY180		Stepper	GLTLY180013		

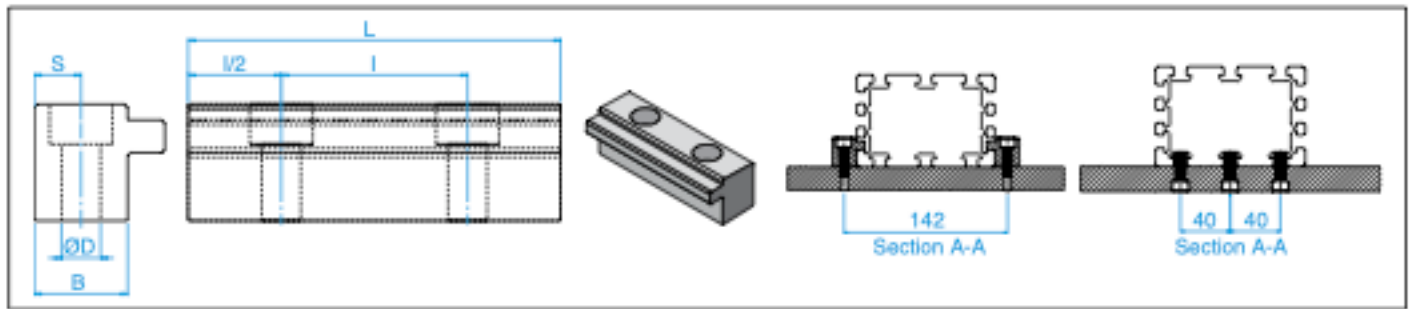
Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLY200 et TLY200LAT
TLY200 et TLY200LAT pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Plaque d'adaptation / Adapter Plate

Arbre de transmission / Transmission Shaft


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY200	XC63	Asynchrone / AC	GLTLY200006	GLTLY200007
TLY200LAT				

TLY200 et TLY200LAT pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft

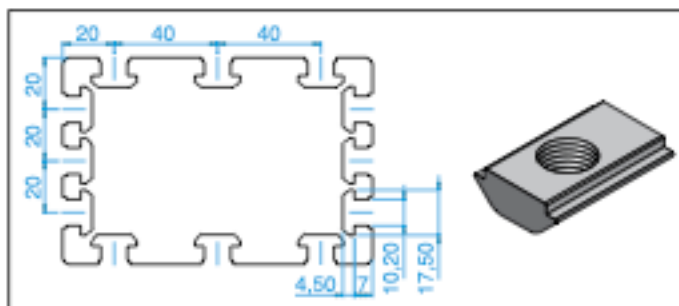

Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY200	EP120	Brushless	GLTLY200008	G4	GLTLY200009
TLY200LAT		Stepper	GLTLY200010		

Systèmes de fixation pour TLY120 / Fixing brackets



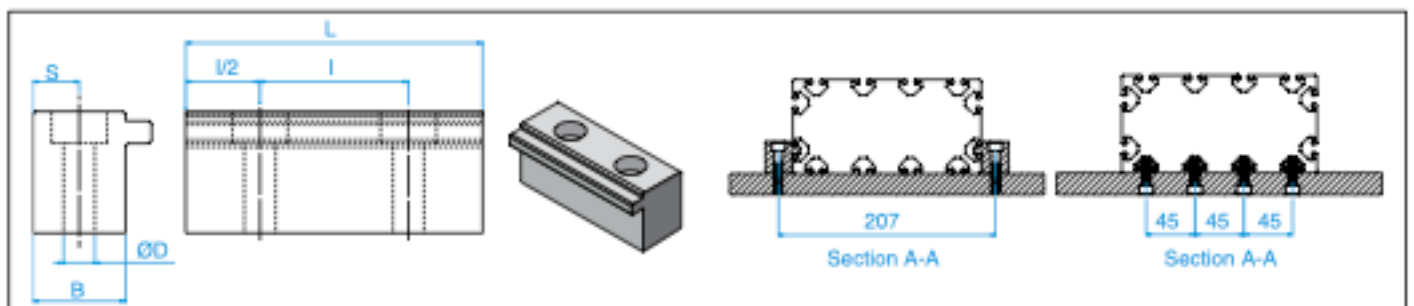
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ008	20	80	40	10	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut



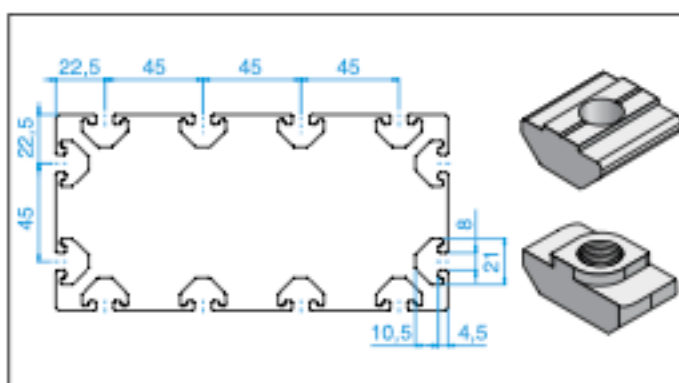
Référence Type	Taroudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SA096168	M8	19	Non / No

Systèmes de fixation pour TLY180 / Fixing brackets



Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ007	25	80	40	12,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut



Référence Type	Taroudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA 1825	M6	19,8	Non / No
SAMA 1826	M8	19,8	Non / No
SAMA 1827	M6	22	Non / No
SAMA 1828	M8	22	Non / No
SA096H08415	M4	8	Oui / Yes
SA096H08515	M5	8	Oui / Yes
SA096H08615	M6	8	Oui / Yes

Désignation

Exemple de désignation

		TLY	120	1	950	D
Type TLY	Type TLY					
Taille	Size					
Nombre de chariot	Number of carriage					
Course (mm)	Stroke (mm)					
D - Tête Entraînement à droite	D - Right handed drive shaft					
G - Tête Entraînement à gauche	G - Left handed drive shaft					

Tête entraînement



Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C60 à C64.

Type TLZ



A été conçu pour réaliser **des mouvements verticaux** dans les applications multi-axes avec un chariot fixe et un profilé mobile.

Cette série se caractérise par des profilés en aluminium anodisé extrudé autoportant, pouvant supporter l'intégration de systèmes linéaires à billes à forte charge.

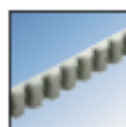


La partie motrice est constituée d'une **tête d'entraînement** avec une poulie de distribution en acier et une courroie en polyuréthane renforcée de fils d'acier à haute résistance.



Aluminium profilé

Les profilés autoportants sont faits en aluminium normalisé EN AW6060. Les seuils de tolérances sont en conformité avec L'UNI EN 755-9 et UNI 3879. Les profilés extrudés sont équipés de rainures pour faciliter l'installation du système et des accessoires.



Courroie de transmission

La courroie de transmission en polyuréthane renforcée de brins d'acier s'avère excellente dans les mouvements linéaires avec une bonne précision de déplacement.

Le système de guidage

Le système de guidage utilisé dans le profilé est crucial en terme de charge, vitesse et rigidité.

La gamme TLZ utilise un système de guidage avec des rails à billes aux caractéristiques suivantes :



Les rails sont directement fixés sur le profilé aluminium du module linéaire et permettent de recevoir des capacités de charge élevées.



Les patins avec séparateurs de billes permettent des vitesses de fonctionnement et d'accélération importantes avec des mouvements doux et silencieux en évitant le frottement acier contre acier.

Les patins à recirculation de billes peuvent supporter des charges dans les trois principales directions. Pour les environnements très poussiéreux, il est possible d'ajouter des kits de joints additionnels sur les extrémités des patins.

La plaque de protection

Il s'agit d'une plaque en plastique (ou en acier sur demande) pour garantir une protection optimale du module.

Arrêt fin de course

Les nouveaux modules linéaires utilisent des capteurs qui assurent deux fonctions essentielles :

- Des capteurs de proximité (inductifs)
- Des capteurs interrupteurs de fin de course (électromécaniques)

Le capteur inductif

Il est utilisé comme capteur de proximité fonctionnant soit en contact ouvert (NO) soit en contact fermé (NC).

Ce type de capteur est exempt d'usure étant donné qu'il n'y a pas de contact mécanique et il peut être utilisé à la vitesse maximale permise par le système linéaire. La position du chariot du module linéaire est signalée à l'entraînement par ce capteur inductif. Les moteurs à codage incrémental nécessitent ce type de capteurs au démarrage et chaque fois que l'application redémarre après une coupure de courant.

Le capteur électromécanique

Les capteurs électromécaniques sont utilisés pour la détection des positions de fin de course. Ils coupent immédiatement l'alimentation électrique de l'entraînement en cas d'interruption. Ceci permet d'éviter que le chariot ne dépasse la limite fixée et ne subisse de dégâts.

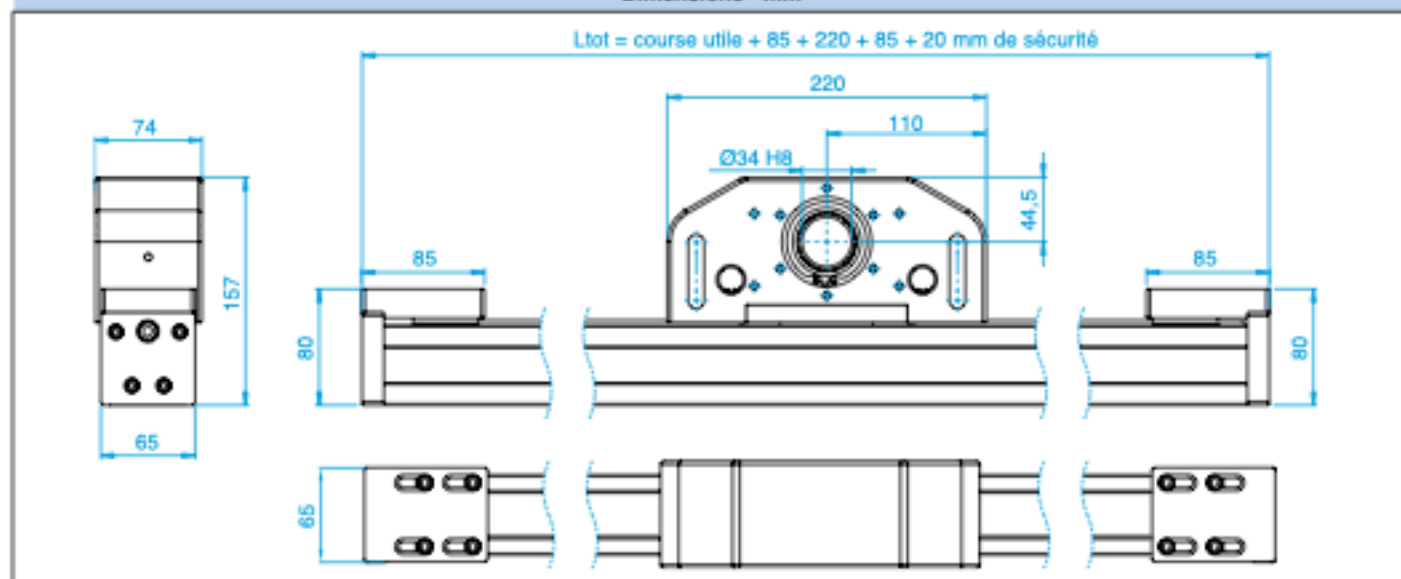
Avantages :

- Capacité de charge élevée
- Vitesse de déplacement
- Fonctionnement silencieux
- Durée de vie importante

Type TLZ55

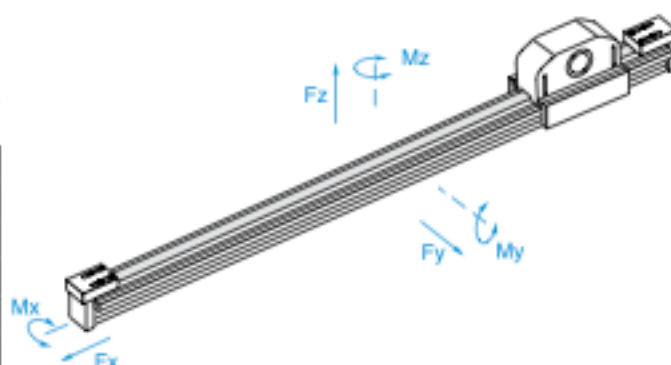


Dimensions - mm



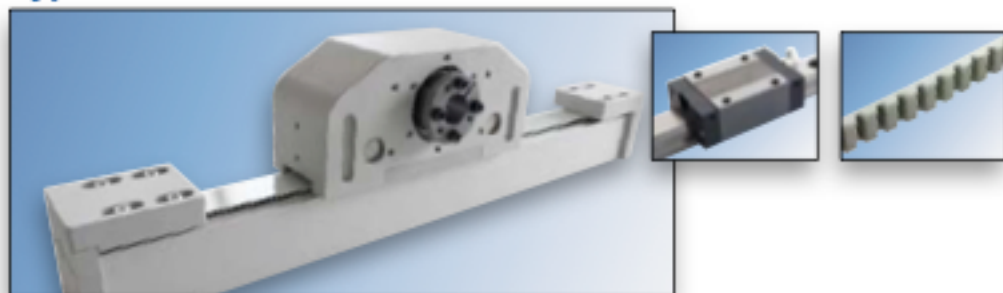
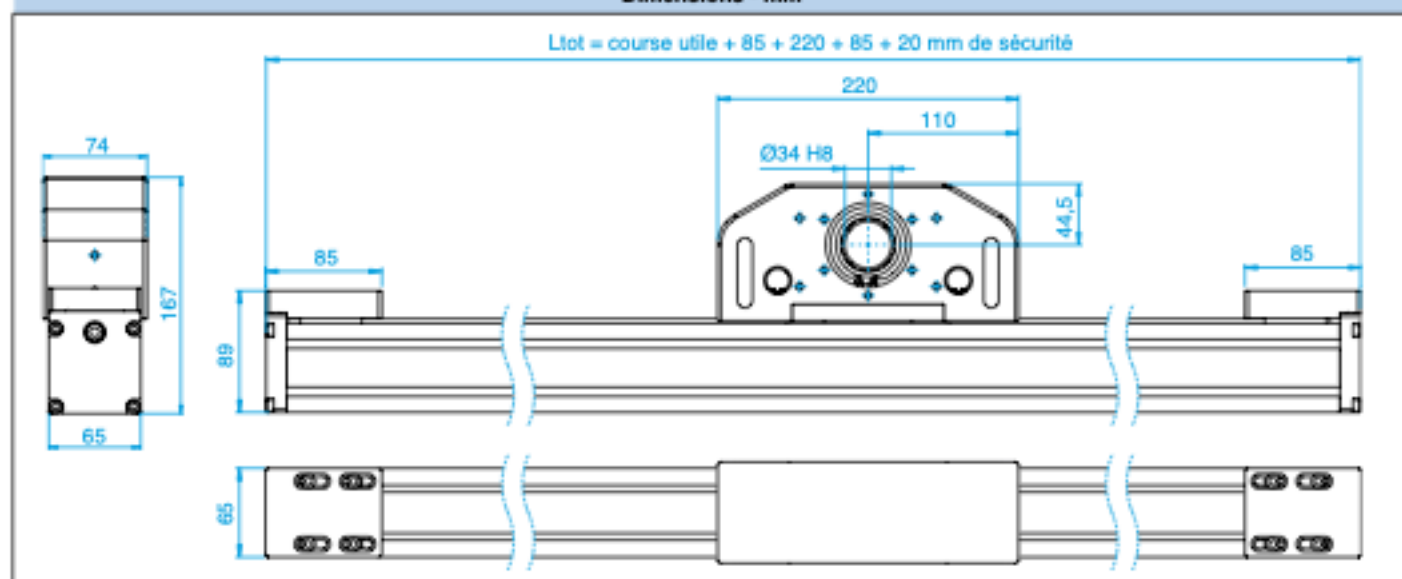
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	1 575	1 181	1 260	945
Fy [N]	30 560	25 060	6 112	3 007
Fz [N]	30 560	25 060	6 112	3 007
Mx [Nm]	240	180	48	22
My [Nm]	764	626	153	75
Mz [Nm]	764	626	153	75

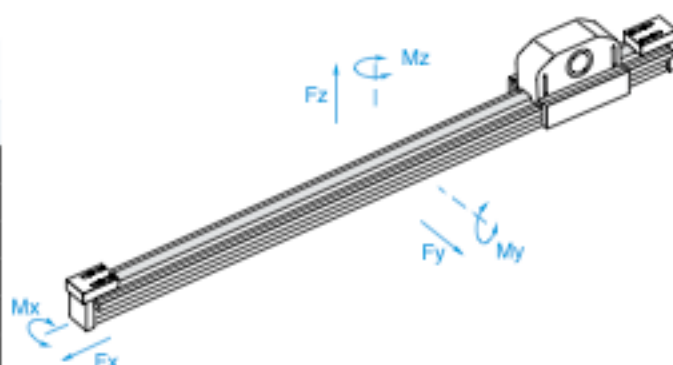


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	1 500
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP5-30
Ø Poulie / Pulley	mm	50,9
Type de poulie / Type of pulley		Z32-RPP5
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	2 200
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	160
Poids du chariot / Carriage weight	kg	3,6
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	7
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,42
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	30,77
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	37,93

Type TLZ65

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	1 575	1 181	1 260	945
Fy [N]	28 720	27 760	5 744	3 331
Fz [N]	28 720	27 760	5 744	3 331
Mx [Nm]	200	150	40	18
My [Nm]	718	694	144	83
Mz [Nm]	718	694	144	83

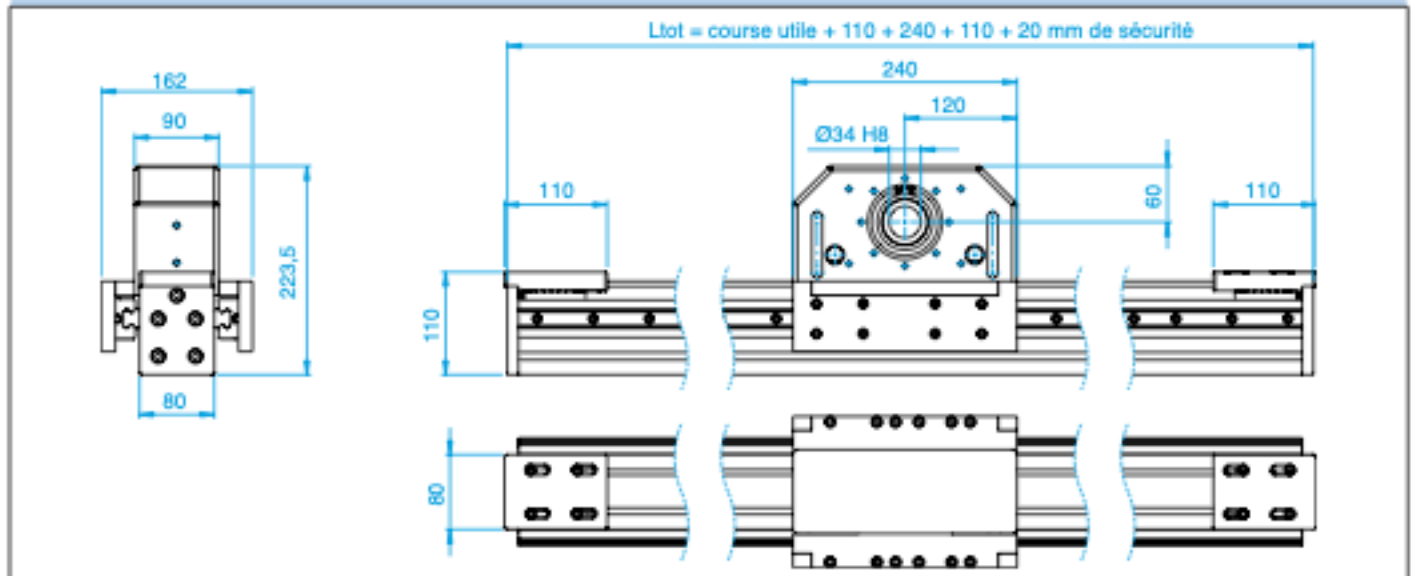

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	1 500
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP5-30
Ø Poulie / Pulley	mm	50,9
Type de poulie / Type of pulley		Z32-RPP5
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	2 200
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	160
Poids du chariot / Carriage weight	kg	3,6
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	7,6
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,57
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	61,15
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	86,28

Type TLZ80

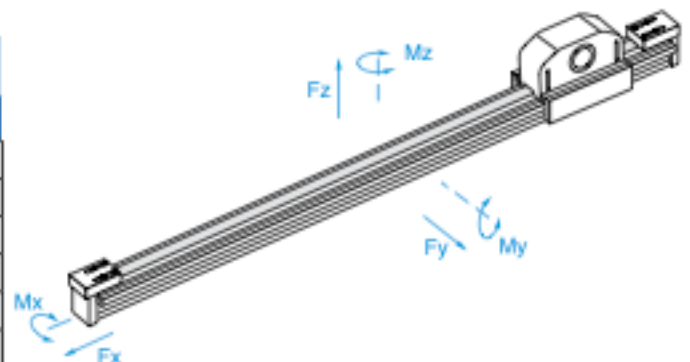


Dimensions - mm



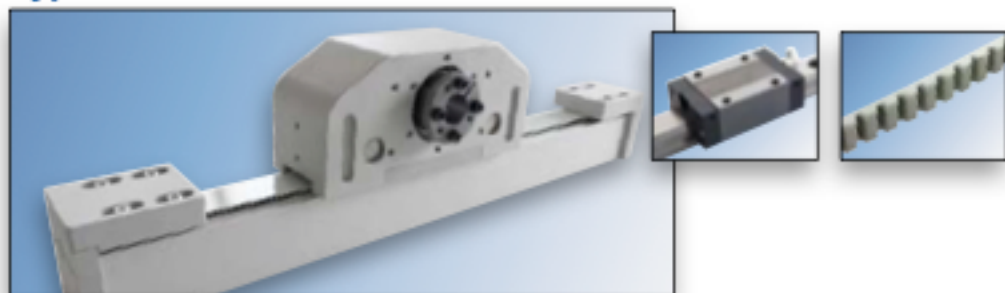
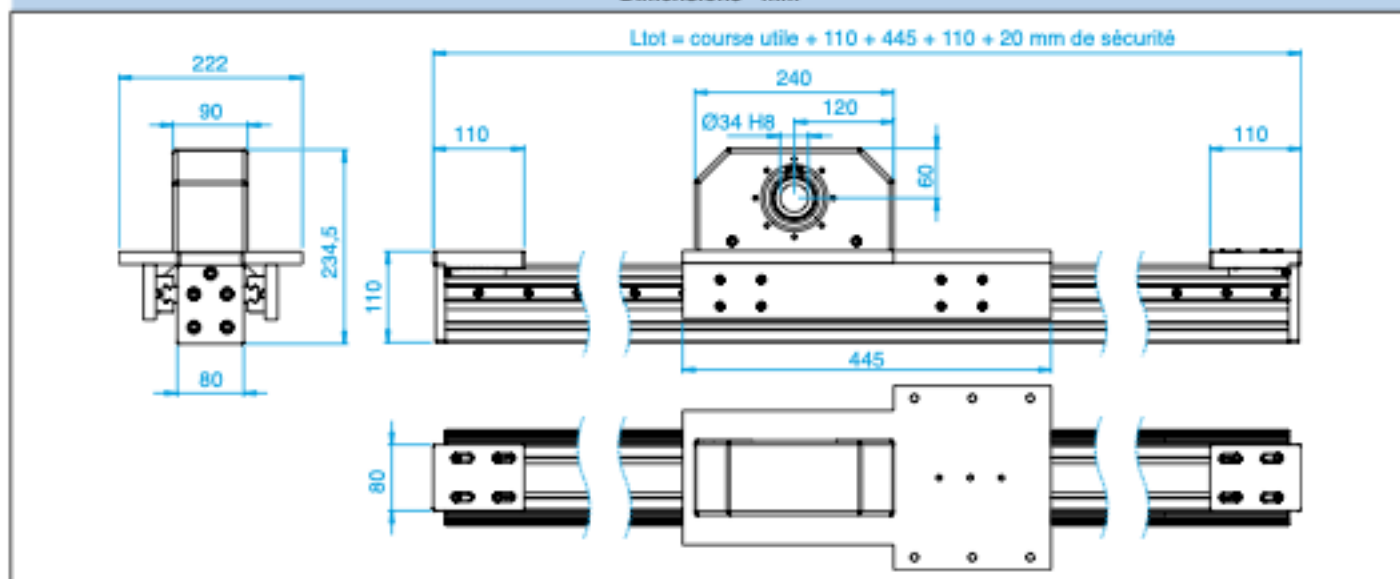
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	3 383	2 537	2 706	2 030
Fy [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Fz [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Mx [Nm]	3 642	3 166	728	380
My [Nm]	4 022	3 496	804	420
Mz [Nm]	4 022	3 496	804	420

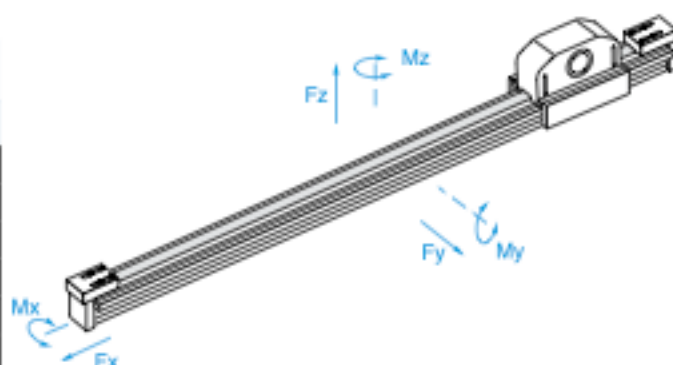


Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	2 000
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP8-35
Ø Poulie / Pulley	mm	71,3
Type de poulie / Type of pulley		Z28-RPP8
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	4 610
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	224
Poids du chariot / Carriage weight	kg	7,4
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	17,6
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,9
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	175,68
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	175,68

Type TLZ80S

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
F_x [N]	3 382	2 537	2 706	2 030
F_y [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
F_z [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
M_x [Nm]	3 642	3 166	728	380
M_y [Nm]	17 735	15 417	3 547	1 850
M_z [Nm]	17 735	15 417	3 547	1 850

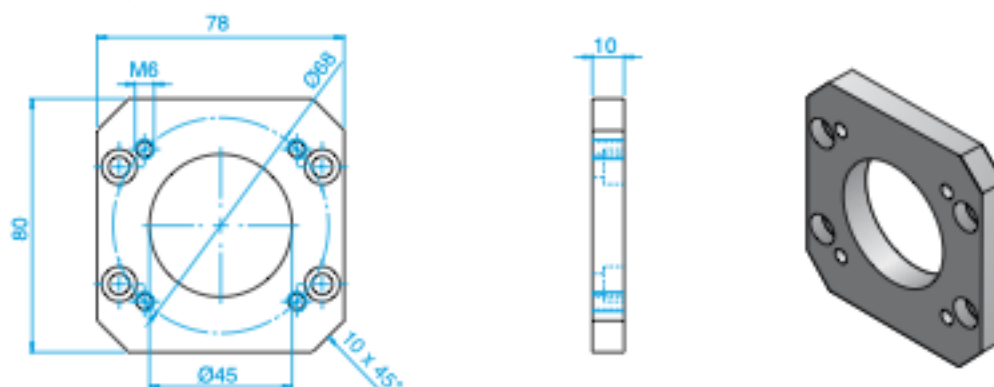

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	2 000
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP8-35
Ø Poulie / Pulley	mm	71,3
Type de poulie / Type of pulley		Z28-RPP8
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	4 610
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	224
Poids du chariot / Carriage weight	kg	7,4
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	17,6
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	0,9
Moment d'inertie J _x / Moment of Inertia J _x	cm ⁴	175,68
Moment d'inertie J _y / Moment of Inertia J _y	cm ⁴	175,68

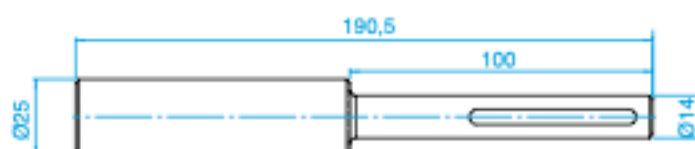
Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLZ55 et TLZ65

TLZ55 et TLZ65 pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm

Plaque d'adaptation / Adapter Plate



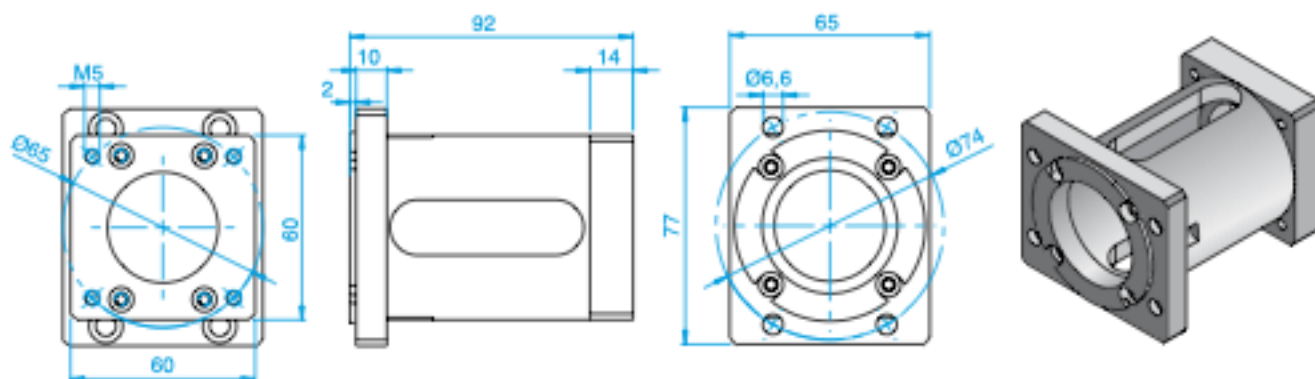
Arbre de transmission / Transmission Shaft



Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLZ55	XC30	Asynchrone / AC	GLTLZ55013	GLTLZ55014
TLZ65			GLTLZ65015	GLTLZ65016

TLZ55 et TLZ65 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

Cloche d'adaptation / Adapter Flange



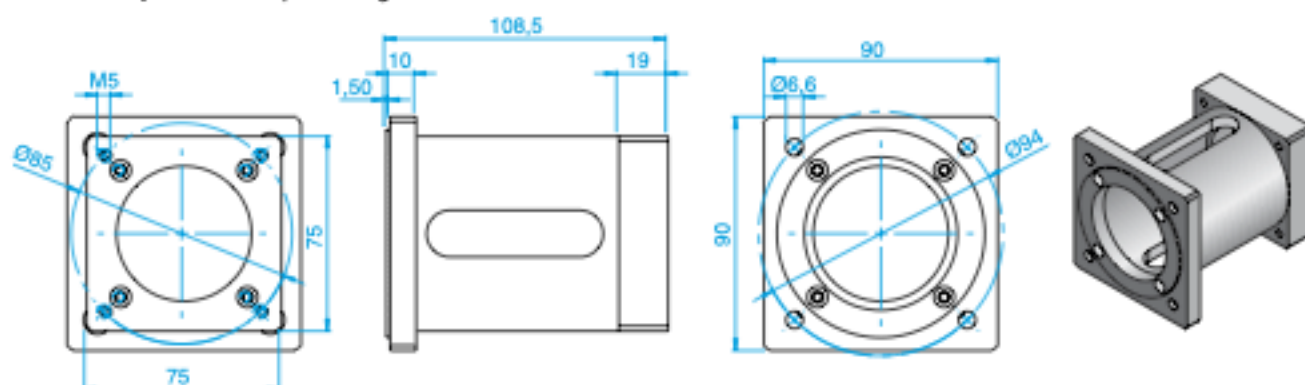
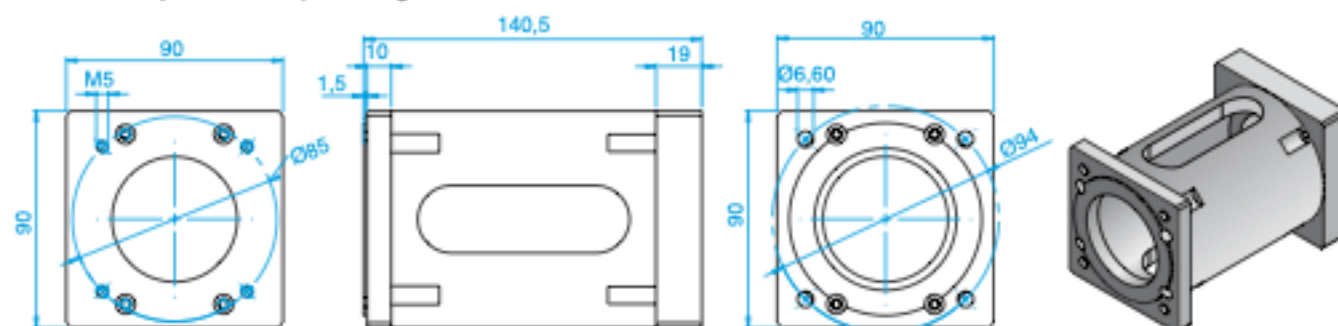
Arbre de transmission / Transmission Shaft



Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLZ55	EP55	Brushless	GLTLZ55015	G5	GLTLZ55016
TLZ55		Stepper	GLTLZ55017		
TLZ65	EP55	Brushless	GLTLZ65017	G5	GLTLZ65018
TLZ65		Stepper	GLTLZ65019		

Arbres de transmission - Cloches d'adaptation pour TLZ80 et TLZ80S
TLZ80 et TLZ80S pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm
Arbre de transmission / Transmission Shaft

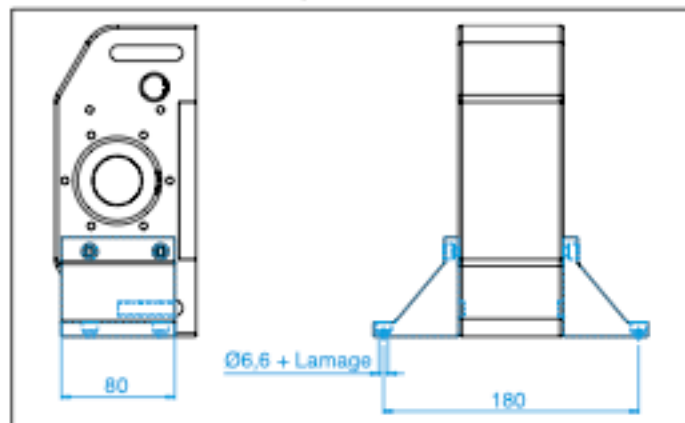

Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLZ80	XC40	Asynchrone / AC	GLTLZ80021
TLZ80S			

TLZ80 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

TLZ80S pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Cloche d'adaptation / Adapter Flange

Arbre de transmission / Transmission Shaft


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLZ80 / TLZ80S	EP75	Brushless	GLTLZ800022	G2	GLTLZ800023
TLZ80 / TLZ80S		Stepper	GLTLZ800024		

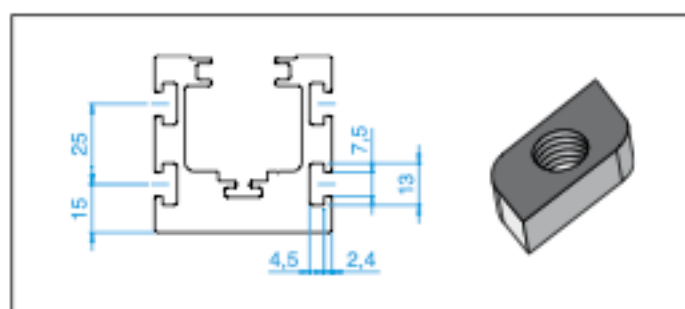
Systèmes de fixation pour TLZ55

Équerre de fixation / Fixing bracket



Référence - Type

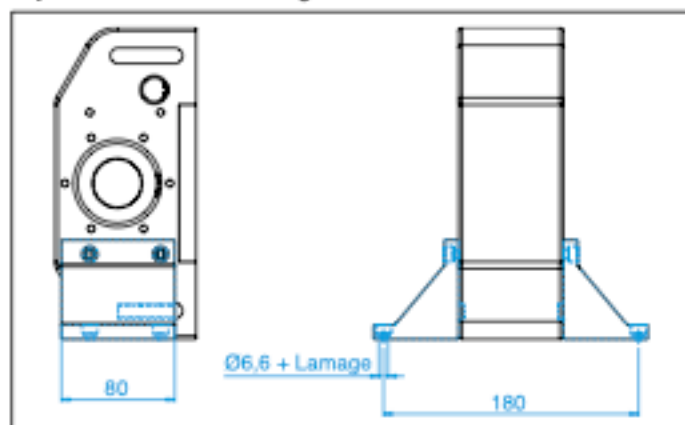
GLTLZ65013 / GLTLZ65014



Référence Type	Taraudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
ELPM 6	M6	25	Oui / Yes
ELPM 8	M8	25	Oui / Yes

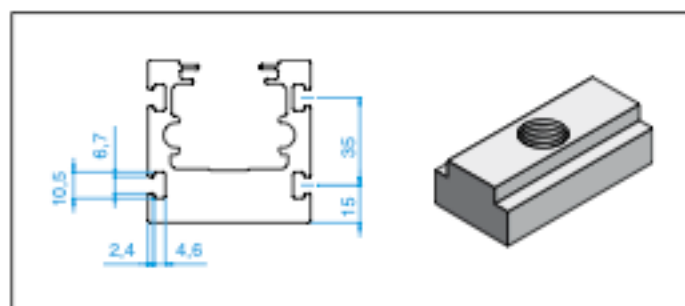
Systèmes de fixation pour TLZ65

Équerre de fixation / Fixing bracket



Référence - Type

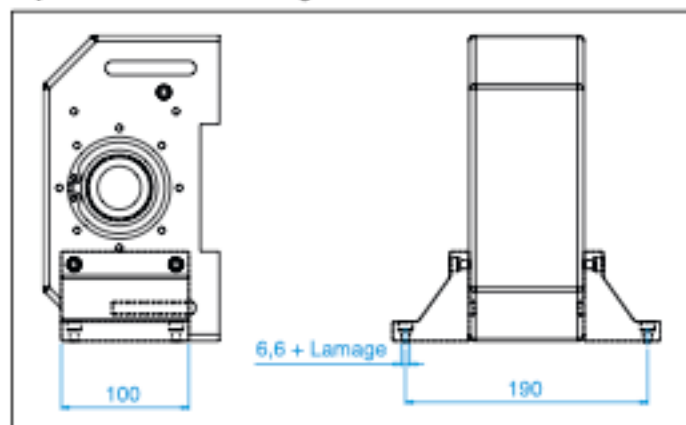
GLTLZ65013 / GLTLZ65014



Référence Type	Taraudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
GLTL 65211	M6	20	Non / No

Systèmes de fixation pour TLZ80 et TLZ80S / Fixing brackets

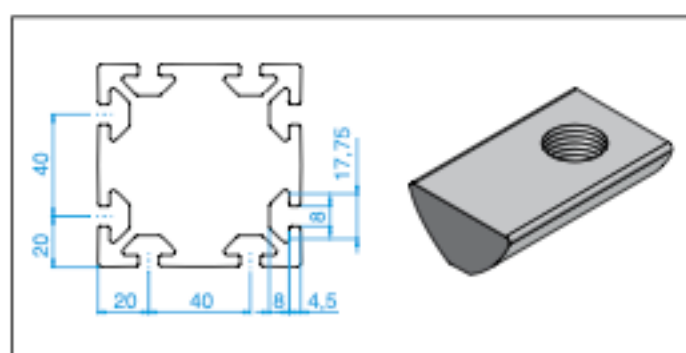
Équerre de fixation / Fixing bracket



Référence - Type

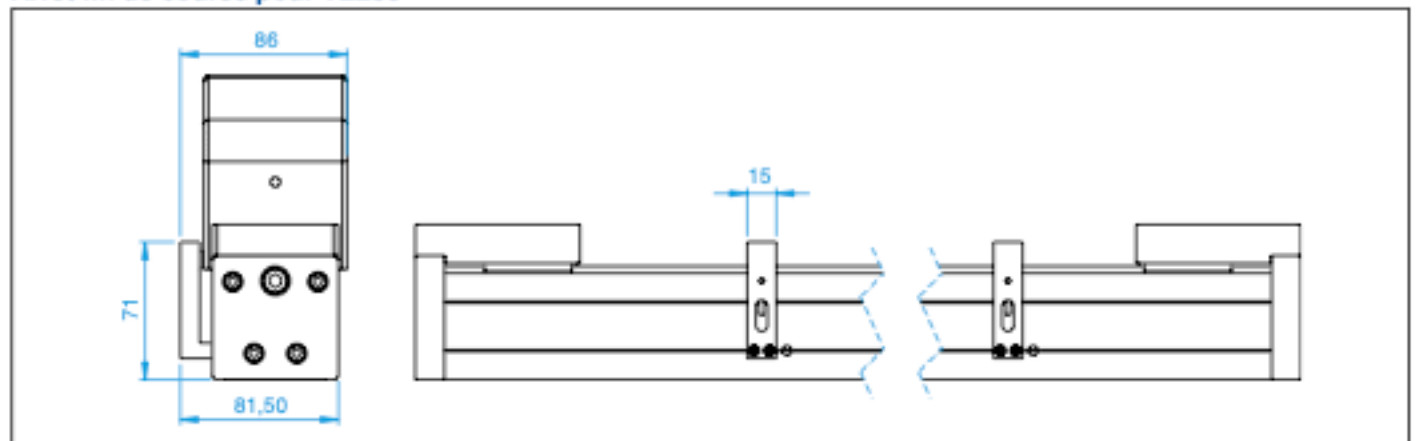
GLTLZ80015 / GLTLZ80016

Écrou de serrage / Clamping nut

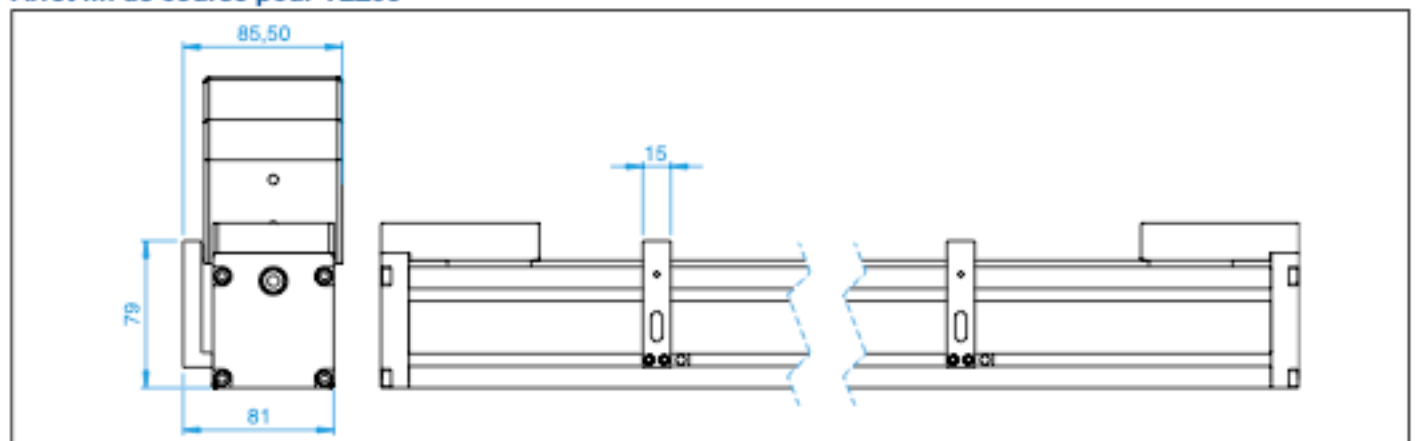


Référence Type	Taraudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA1370	M6	22	Oui / Yes
SAMA1371	M8	22	Oui / Yes
SAMA1372	M6	22	Non / No
SAMA1373	M8	22	Non / No

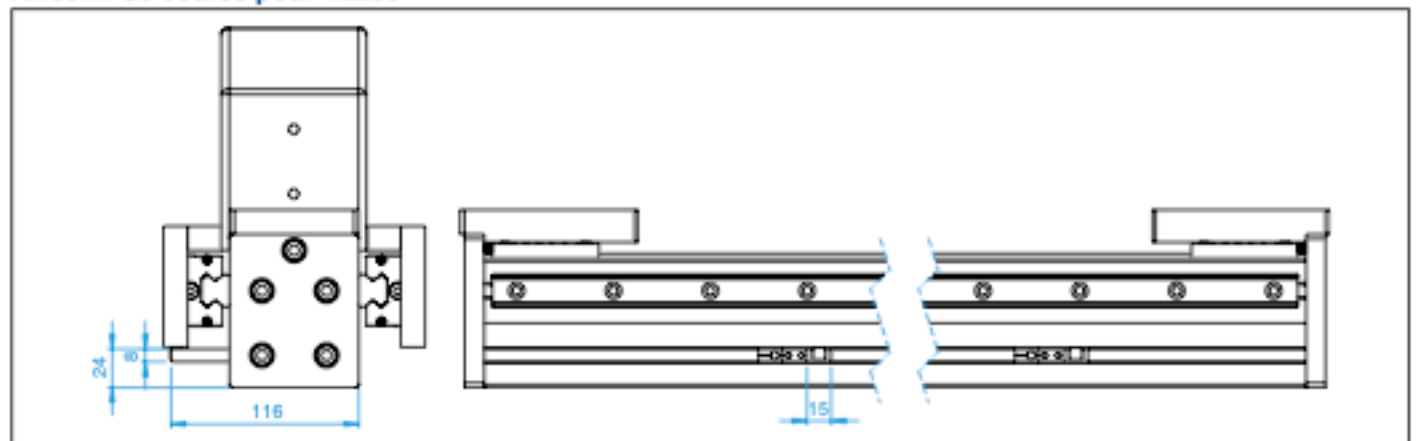
Arrêt fin de course pour TLZ55



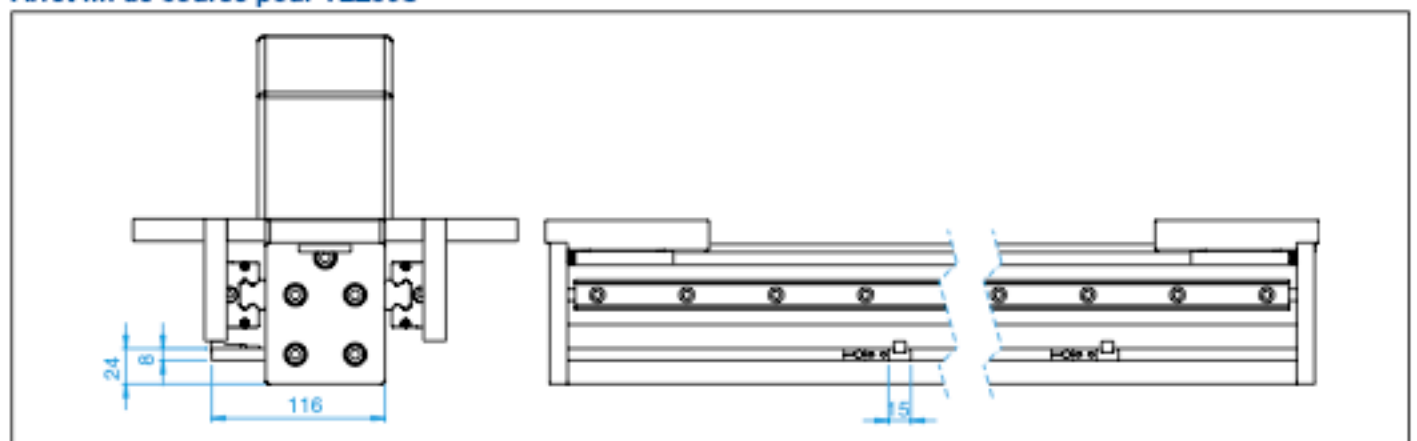
Arrêt fin de course pour TLZ65



Arrêt fin de course pour TLZ80



Arrêt fin de course pour TLZ80S



Désignation

Exemple de désignation

		TLZ	55	1	950
Type TLZ	Type TLZ				
Taille	Size				
Nombre de chariot	Number of carriage				
Course (mm)	Stroke (mm)				

Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C71 à C74.

Type TLC



La gamme TLC a été conçue pour offrir **une performance élevée, et une grande facilité de montage.**

Elle propose des profilés en aluminium extrudé autoportant à forte capacité de charges sur lesquels sont installés des rails avec des patins à recirculation de billes.

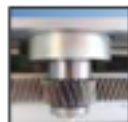


Aluminium profilé

Le profilé aluminium est homologué EN AW606 et les tolérances dimensionnelles sont conformes à la norme UNI EN 755-9 et UNI 3879. L'extrudé en aluminium est pourvu de plusieurs fentes pour une fixation facile du système sur le montant de la machine et l'installation de tous éléments constituant le module linéaire.

Entraînement

Le système d'entraînement comprend un pignon avec une crémaillère de précision trempée rectifiée permettant un mouvement souple et fluide pouvant atteindre d'excellentes performances soit 2 mètre par seconde.



• Pignon



• Crémaillère



• Rails à billes
• Patins à billes

La plaque de protection

Il s'agit d'une plaque en plastique (ou en acier sur demande) pour garantir une protection optimale du module.

Avantages :

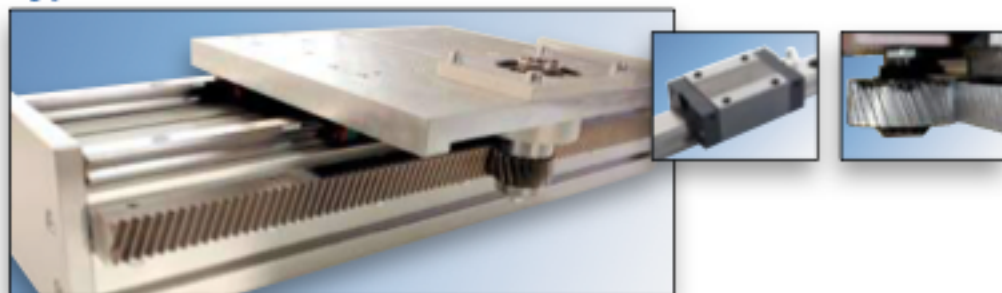
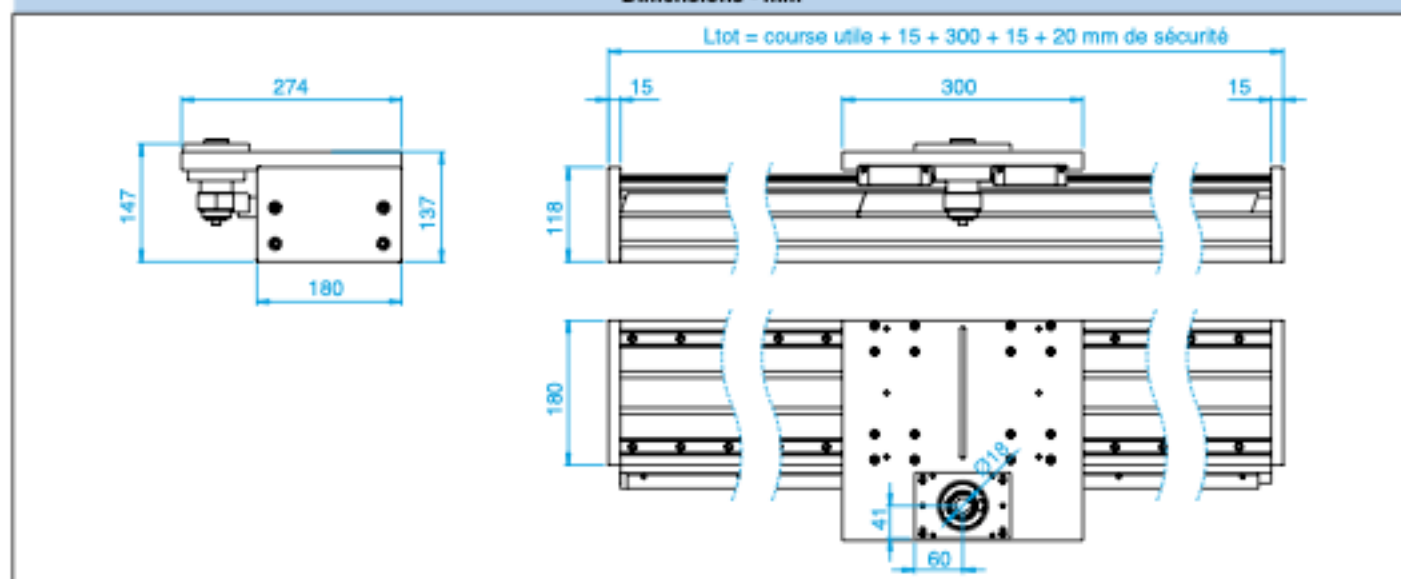
- Grande capacité de charges
- Longévité du système
- Coefficient de friction minimum
- Grande rigidité

Principales caractéristiques techniques :

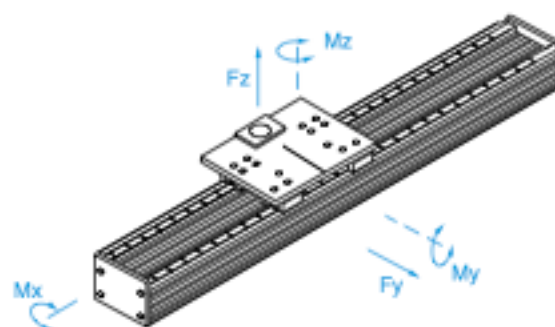
La capacité de charge dépend du système de déplacement utilisé selon que la direction de l'application soit radiale, latérale ou combinée. La charge maximale en direction axiale est en fonction de la courroie utilisée.

Les charges maximales recommandées verticales (FZ) et latéral (FY) sont fixés à 20% de la capacité de charges statiques et 12% de la capacité de charge dynamique. Fort de notre expérience, ces valeurs offrent une garantie de longévité du système dans la plupart des applications.

Les valeurs maximales admissibles en termes de vitesse, d'accélération et de la précision du mouvement peuvent être inférieures avec une charge élevée.

Type TLC180

Dimensions - mm

Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fy [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Fz [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Mx [Nm]	4 275	3 717	855	446
My [Nm]	5 384	4 680	1 077	562
Mz [Nm]	5 384	4 680	1 077	562

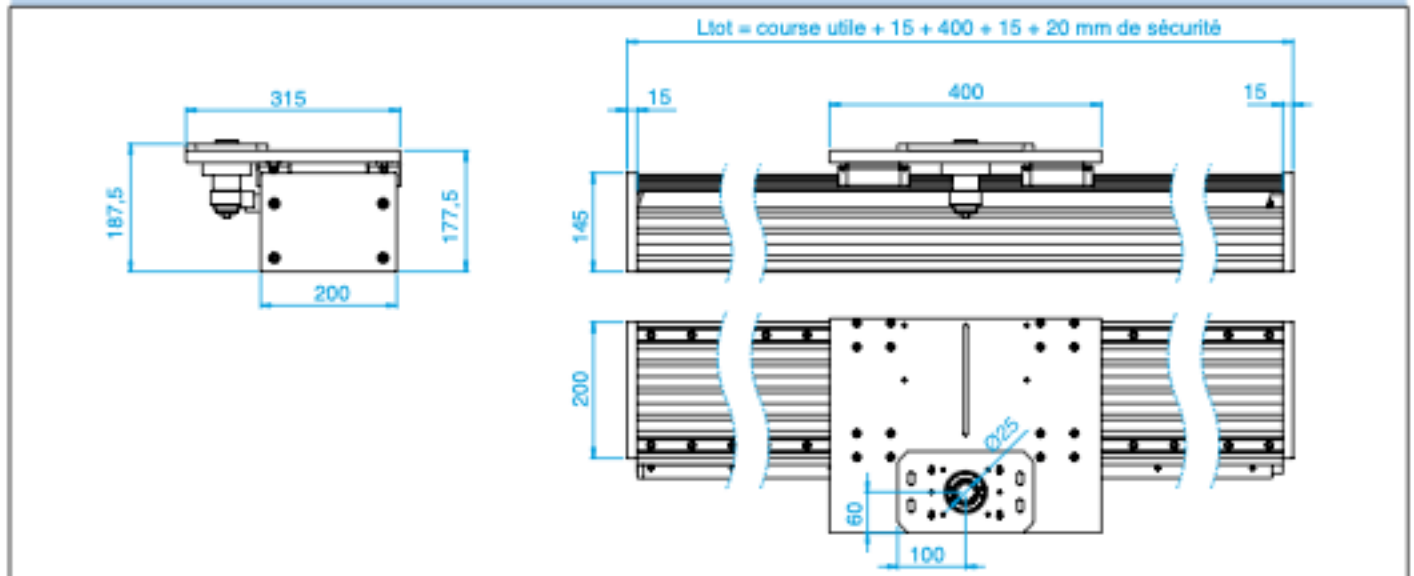

Données Techniques - Technical Data

Course maximum / <i>Max useful stroke</i>	mm	5 680
Vitesse maximum / <i>Max speed</i>	m/s	2
Poids du chariot / <i>Carriage weight</i>	kg	12,2
Poids course zéro / <i>Zero stroke weight</i>	kg	15,95
Poids pour une course de 100 mm / <i>Weight for 100 mm stroke</i>	kg	1,3
Moment d'inertie Jx / <i>Moment of inertia Jx</i>	cm ⁴	395,6
Moment d'inertie Jy / <i>Moment of inertia Jy</i>	cm ⁴	1 458,9

Type TLC200

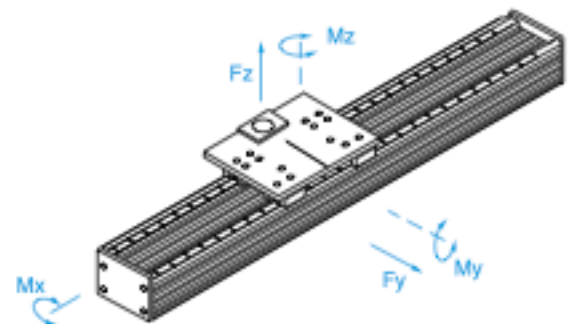


Dimensions - mm



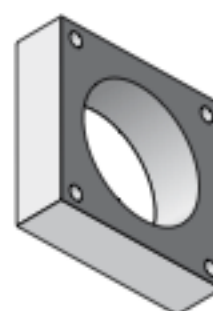
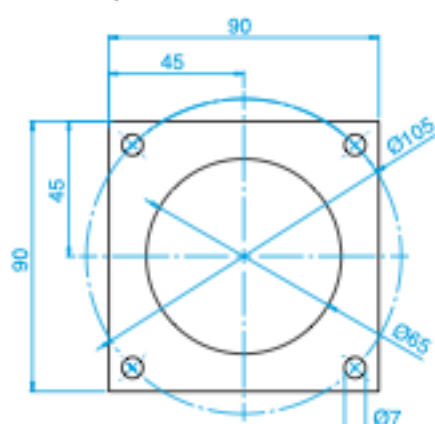
Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fy [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Fz [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Mx [Nm]	6 979	6 288	1 396	755
My [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273
Mz [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273

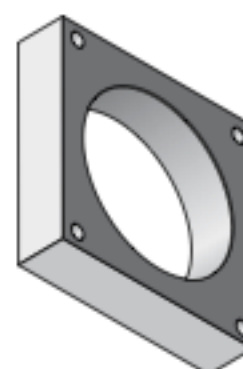
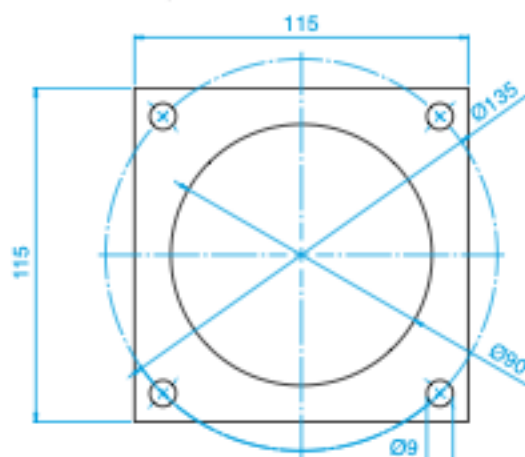


Données Techniques - Technical Data

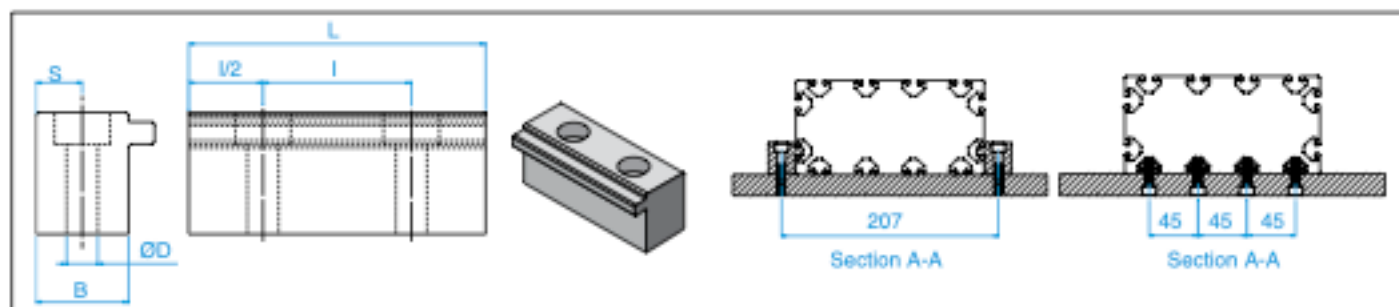
Course maximum / Max useful stroke	mm	5 580
Vitesse maximum / Max speed	m/s	2
Poids du chariot / Carriage weight	kg	31,1
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	43,7
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	2,7
Moment d'inertie Jx / Moment of inertia Jx	cm ⁴	1 208,7
Moment d'inertie Jy / Moment of inertia Jy	cm ⁴	3 022,5

Plaques d'adaptation pour TLC180
TLC180 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Plaque d'adaptation / Adapter Plate


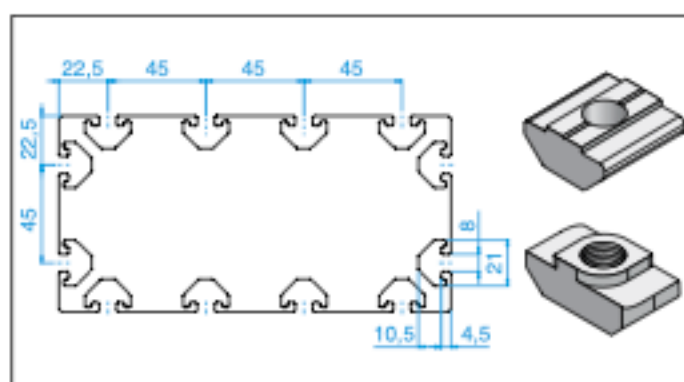
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate
TLC180	EP90	Brushless	GLTLC180001
TLC180		Stepper	GLTLC180002

Plaques d'adaptation pour TLC200
TLC200 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm
Plaque d'adaptation / Adapter Plate


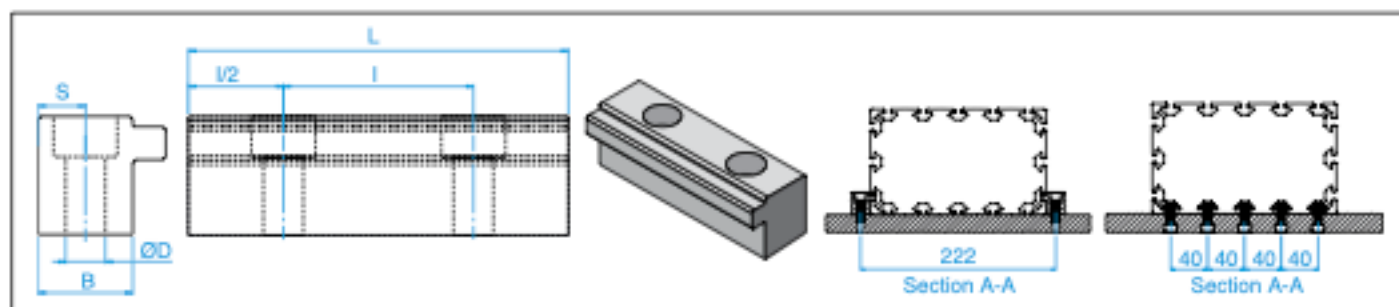
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate
TLC200	EP120	Brushless	GLTLC200001
TLC200		Stepper	GLTLC200002

Systèmes de fixation pour TLC180 / Fixing brackets


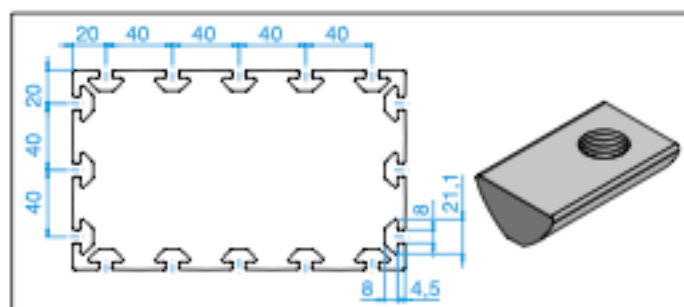
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	l	S	ØD
GLSQ007	25	80	40	12,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut


Référence Type	Tarudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA 1825	M6	19,8	Non / No
SAMA 1826	M8	19,8	Non / No
SAMA 1827	M6	22	Non / No
SAMA 1828	M8	22	Non / No
SA096H08415	M4	8	Oui / Yes
SA096H08515	M5	8	Oui / Yes
SA096H08615	M6	8	Oui / Yes

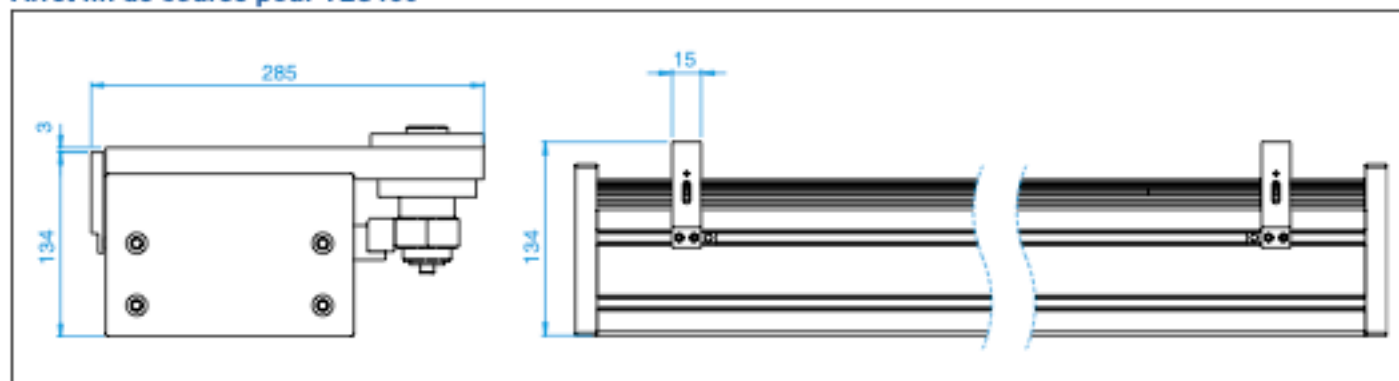
Systèmes de fixation pour TLC200 / Fixing brackets


Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	l	S	ØD
GLSQ002	20	80	40	10	8,4

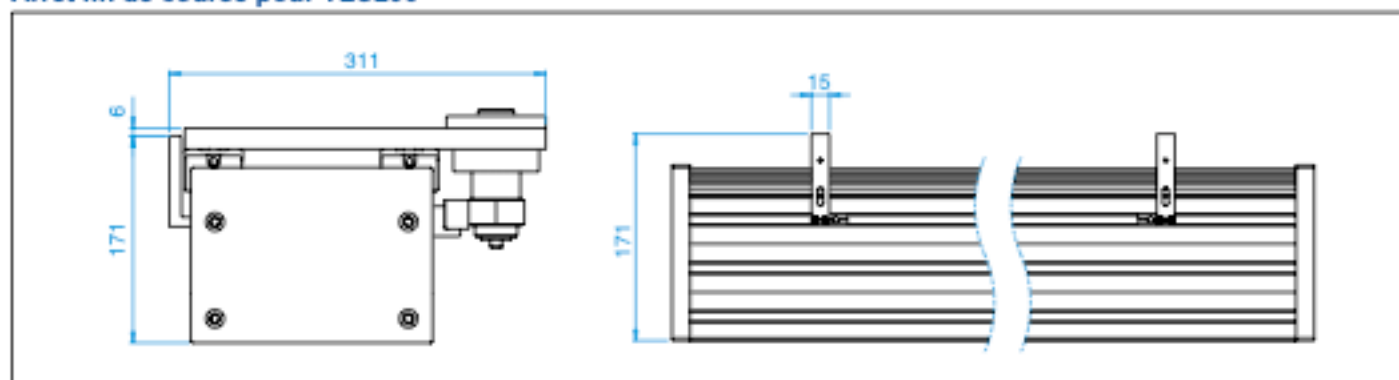
Écrou de serrage / Clamping nut


Référence Type	Tarudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA1370	M6	22	Oui / Yes
SAMA1371	M8	22	Oui / Yes
SAMA1372	M6	22	Non / No
SAMA1373	M8	22	Non / No

Arrêt fin de course pour TLC180



Arrêt fin de course pour TLC200



Désignation

Exemple de désignation

		TLC	180	1	950
Type TLC	Type TLC				
Taille	Size				
Nombre de chariot	Number of carriage				
Course (mm)	Stroke (mm)				

Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C80 et C81.



3TRANSMISSIONS

Solutions pour presque Toutes Techniques de Transmissions industrielles

Tél : 01 88 32 18 85

www.3transmissions.eu

contact@3transmissions.eu