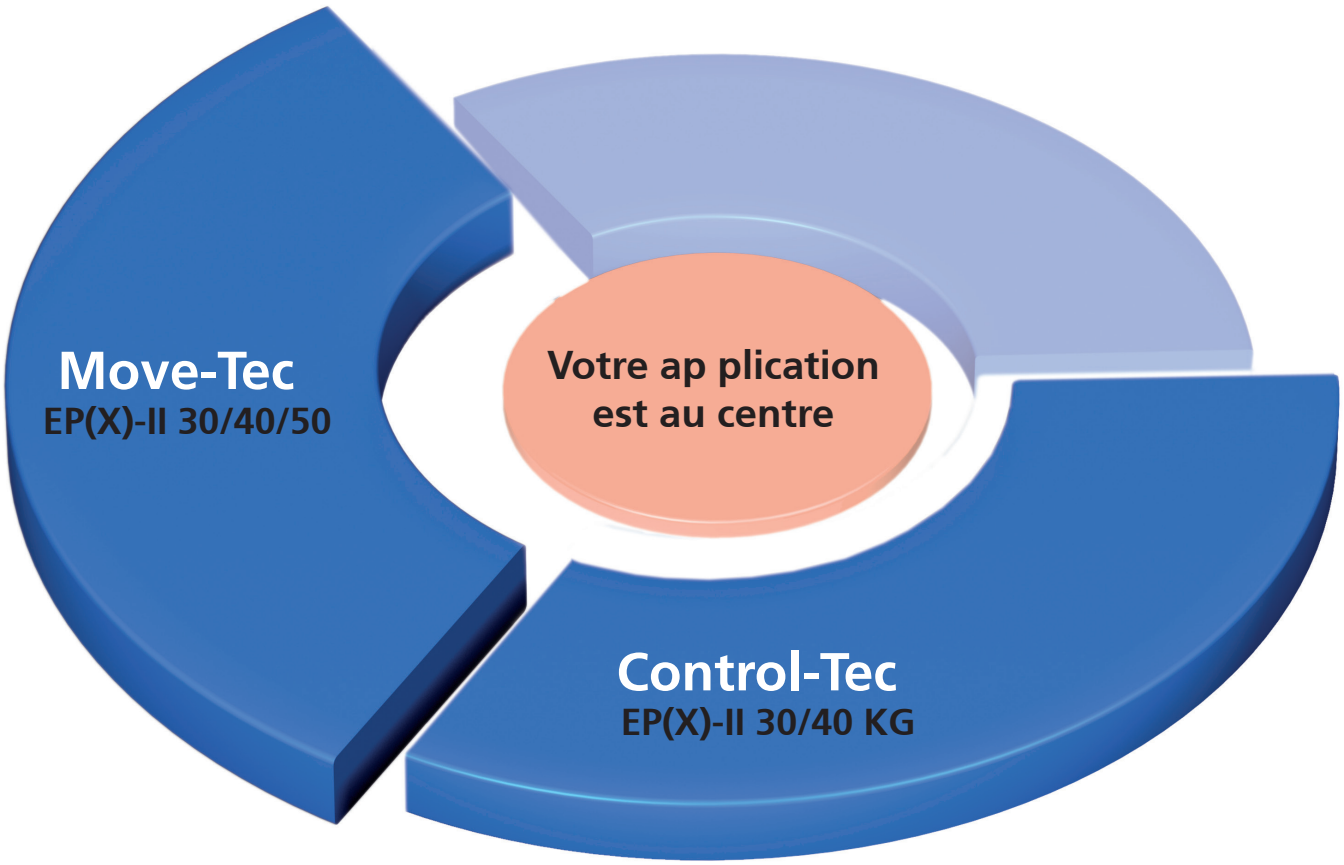
RK ROSE+KRIEGER
A Phoenix Mecano Company

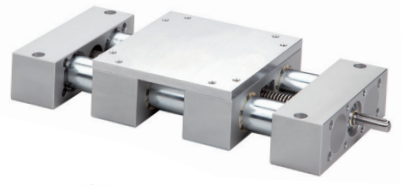
EP(X)-II 30/40/50

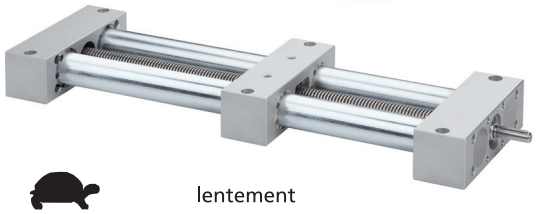
La nouvelle classe de puissance avec trapézoïdal- et entraînement par vis à billes

10/2023

La nouvelle génération d'unité à tubes doubles

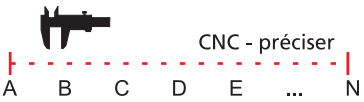






Caractéristiques:

- entraînement manuel ou électrique
- déplacement multiple occasionnel à quotidien
- faible durée de mise sous tension
- faible vitesse
- stabilité moyenne à élevée
- déplacement en largeur, en longueur et en hauteur



Caractéristiques:

- précision de positionnement élevée
- séquence de mouvement uniforme
- rigidité d'entraînement élevée
- fonctionnement 3 équipes
- protection IP40

Sommaire

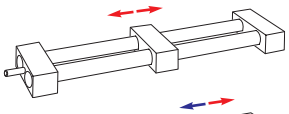
Propriétés/Caractéristiques de puissance

Données générales/Conditions de fonctionnement 6

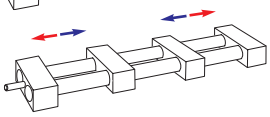
Charges admissibles 6

Moment d'inertie géométrique 6

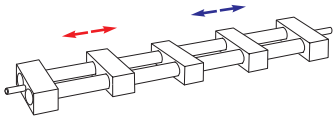
Modèles
(cotes, références)



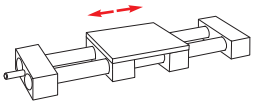
P-II 30/40/50 Filetage à droite ou à gauche... ..... .10



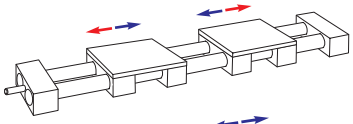
EP-II 30/40/50 Filetage à droite et à gauche 12



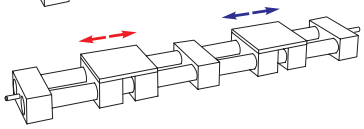
EP-II 30/40/50 Filetages indépendants..... 14



EPX-II 30/40/50 Filetage à droite ou à gauche..... 16



EPX-II 30/40/50 Filetage à droite et à gauche..... 18



EPX-II 30/40/50 Filetages indépendants 20

EPX-II 30/40 KG Filetage à droite 22

Accessoires
Entraînement

Volant..... 28

Roue dentée 29

Poulie pour courroie crantée..... 29

Renvoi d'angle..... 30

Unité de flasque à bride 33

Unité de transmission 33

Adaptateur moteur/Accouplement..... 38

Positionnement

Indicateur de position..... 44

Interrupteur de fin de course 45

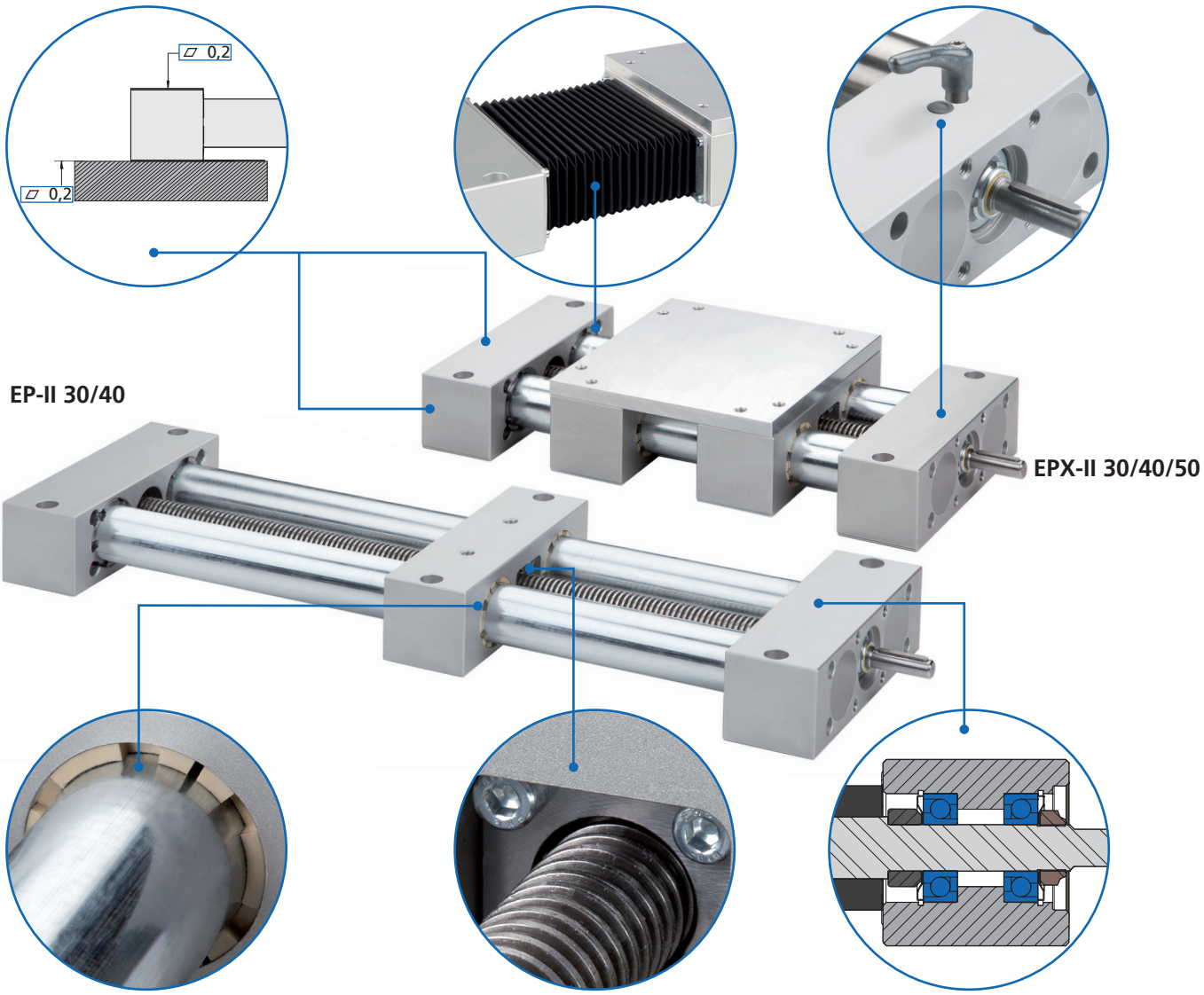
EP(X)-II 30/40/50

La nouvelle génération d'unité à tubes doubles EP(X)-II 30/40/50 qui reprend les moments de flexion élevés lors de réglages manuels ou motorisés

Surface de montage précise/plane
- Montage indéformable

Soufflet
- Protection IP 40

Serrage intégré par vis
- Serrage manuel intégré par vis solide en option



Chariot avec guidage par frottement standard
- Durée de vie supérieure à guidage réglables en matériau hautement performant

Nouveau concept d'écrous de guidage
- Écrous de guidage indépendants, remplacement simple sans démontage de l'axe linéaire
- Durée de vie supérieure grâce à l'emploi de matériaux hautement performants

Réduction du jeu axial
- Vis d'entraînement optimisée avec palier fixe dans la pièce d'extrémité

Caractéristiques :
- Absorption de couples élevés
- Modèle avec large plaque d'assemblage
- Mêmes cotes fonctionnelles de raccordement que le modèle précédent

Modèles EP(X)-II Version 30/40/50
- EP-II 30/40/50
  Filetage à droite ou à gauche
  Filetage à droite et à gauche
  Filetages indépendants
- EPX-II 30/40/50
  Filetage à droite ou à gauche
  Filetage à droite et à gauche
  Filetages indépendants

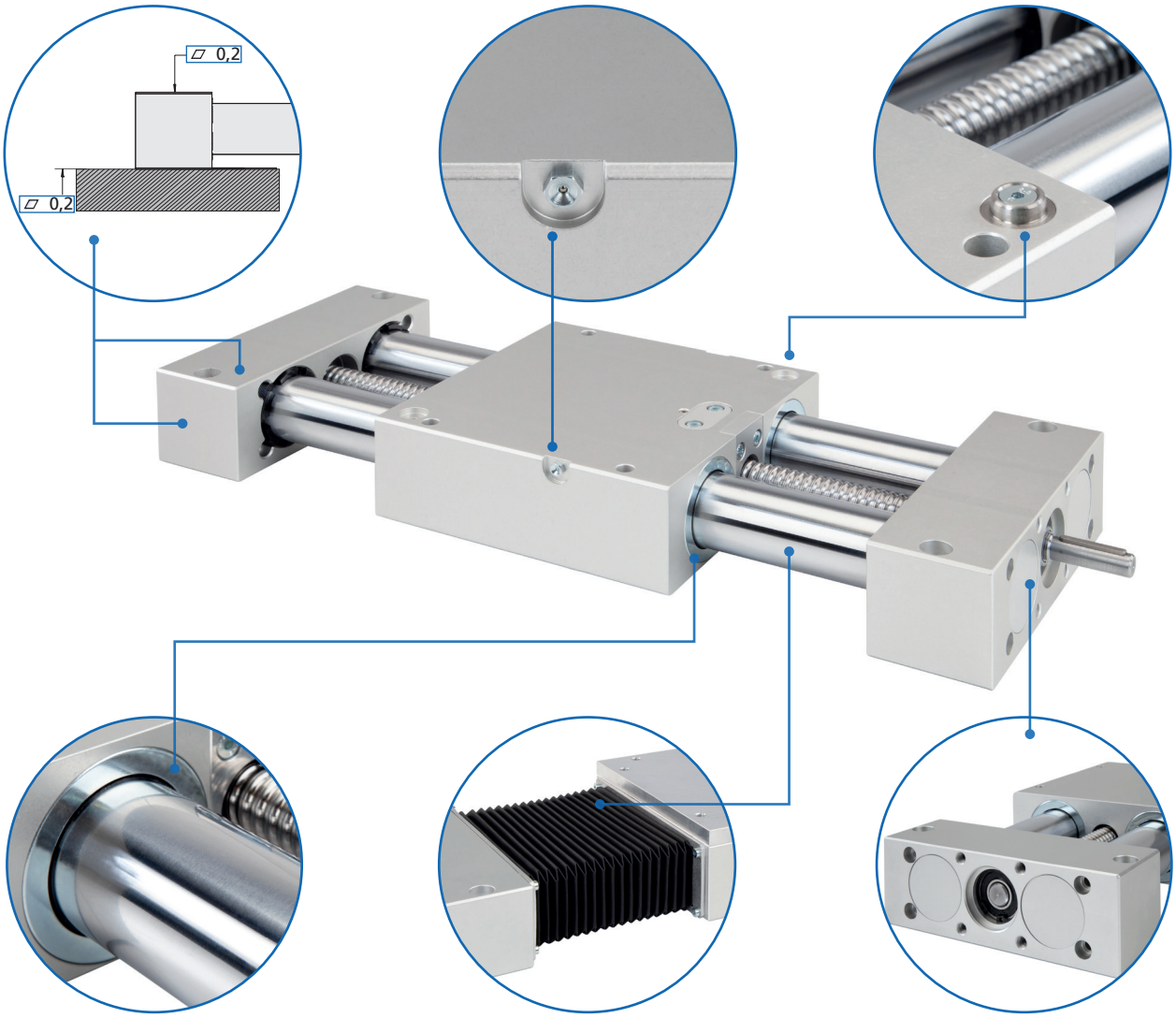
Options:
- Unités protégées contre la corrosion
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé
- Protect: avec soufflet et classe de protection IP 40
- Blocage de la vis uniquement possible pour les versions avec roulements

Unité linéaire EPX-II 30/40 avec entraînement à vis à billes précis et arbres pleins

Surface de montage précise/plane
- Montage indéformable

Graisseur
- Maintenance facilitée par la possibilité de lubrification centrale à l'aide du chariot des deux côtés

Orifices de centrage sur le chariot
(L'illustration présente des jeux de centrage en option faisant partie des accessoires.)



Chariot à guidage par douilles à billes
- Durée de vie particulièrement longue
- Glissement silencieux

Soufflet
- Protection IP 40

Possibilités de fixation variées dans les pièces d'extrémité
- Fixation simple d'accessoires
- Convient aussi à une disposition verticale

Caractéristiques:
- Mêmes cotes fonctionnelles de raccordement que la configuration précédente
- Assemblage croisé possible avec chariot long et plaque d'assemblage
- Assemblage de EPX-II 30/40 KG et EPX-II 30/40 avec vis à filetage trapézoïdal possible

Configurations:
- EPX-II 30/40 KG, filetage à droite
- EPX-II 30/40, sans entraînement, sur demande
- En option avec soufflet

Options:
- Chariot compact et chariot long
- Protect : avec soufflet et classe de protection IP 40
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé

Caractéristiques techniques

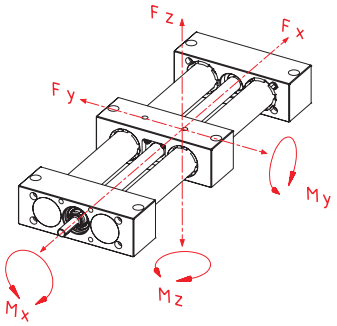
Données générales/Conditions de fonctionnement

	EP-II 30	EPX-II 30	EP-II 40	EPX-II 40	EP-II 50	EPX-II 50
Guidage	Guidage par patin à billes					
Position de montage	au choix					
Vitesse max.	0,015 m/s (indépendamment de la course)		0,02 m/s (indépendamment de la course)			
Accélération max.	3 m/s²					
Répétabilité	± 0,1 mm					
Couple à vide max.	0,6 Nm	0,7 Nm	0,7 Nm	0,8 Nm	1,1 Nm	1,2 Nm
Entraînement	Vis trapézoïdale, Ø 14, pas 3 mm		Vis trapézoïdale, Ø 20, pas 4 mm			
Précision du pas de vis	(± 0,1/300 mm)					
Facteur de service	S3 30 % Base 1 h					
Température ambiante	de 0 °C à + 60 °C					
Mode de protection	Basic: sans / Protect: IP 40					

Charges statiques*

F Force [N]
M Couple [Nm]
I Moment d'inertie géométrique [cm⁴]

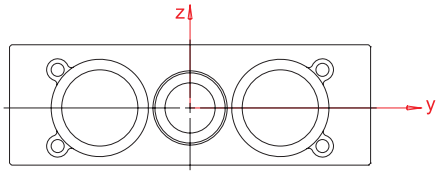
* relatives au chariot de guidage (flèche du corps de guidage f = 0,5 mm, statique, pièces d'extrémité appuyées)



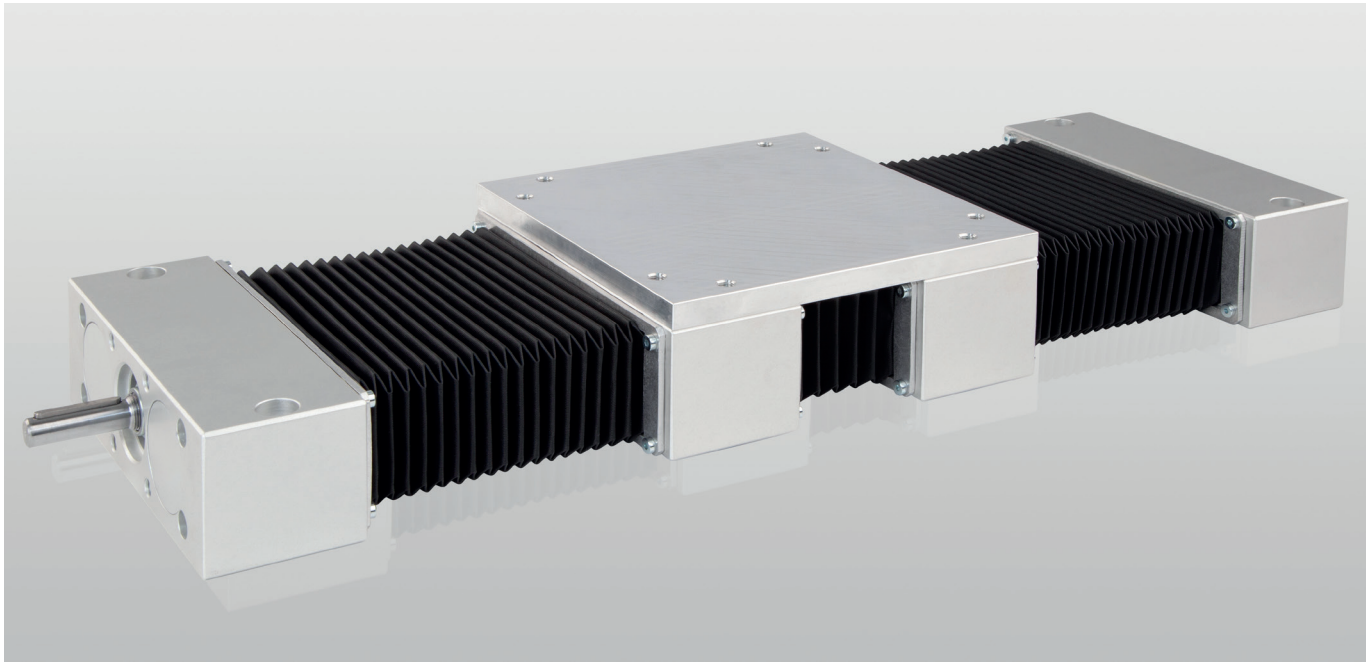
Type	Fx	Fy			Fz			Mx	My	Mz
Longueur totale [mm]		500	1000	1500	500	1000	1500			
EP-II 30	800	1000	800	500	550	300	100	60	60	75
EPX-II 30	800	1400	1200	700	650	450	200	80	110	140
EP-II 40	1000	3500	2300	1300	2000	580	120	120	130	150
EPX-II 40	1000	6000	3100	1800	2200	680	220	160	190	240
EP-II 50	1700	3800	2600	2050	3000	670	170	160	200	260
EPX-II 50	1700	7700	5000	2500	3300	830	310	240	345	510

Moment d'inertie géométrique

Type	Iy	Iz
EP(X)-II 30	3,47	46,57
EP(X)-II 40	14,84	198,06
EP(X)-II 50	30,81	319,84



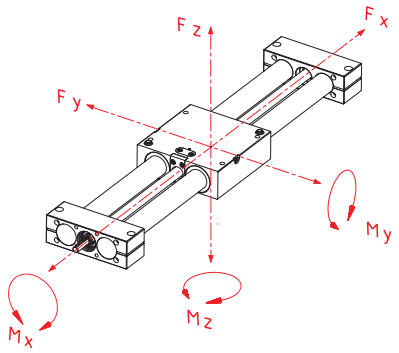
L'illustration montre différentes versions de la série EP(X)-II:
EPX-II 30 avec filetage à droite, EP-II 40 avec filetage à droite et EP-II 50 avec filetage à droite et à gauche



L'illustration montre un EPX dans la version Protect (avec soufflet)

Caractéristiques techniques

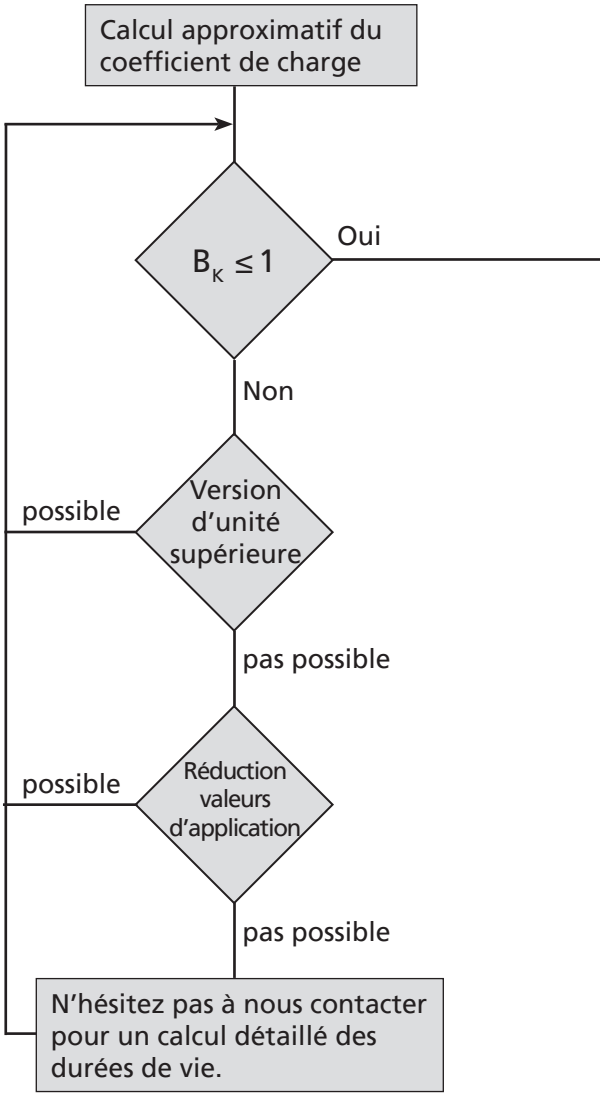
Calcul du coefficient de charge pour déterminer la durée de vie

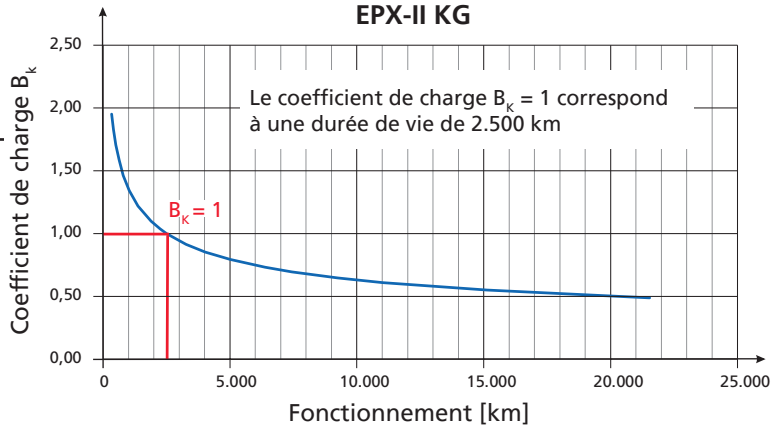


- La durée de vie des axes linéaires dépend des forces et couples moyens qui s'exercent au cours de l'utilisation. En présence de forces et de moments simultanés, l'équation suivante permet de déterminer approximativement le coefficient de charge.

$$\text{Coefficient de charge} = \frac{\text{Valeurs d'application (p. ex. Fy)}}{\text{Valeurs du catalogue (p. ex. Fy}_{max}\text{)}}$$

$$\textbf{Coefficient de charge } B_K = \frac{Fy}{Fy_{max}} + \frac{Fz}{Fz_{max}} + \frac{Mx}{Mx_{max}} + \frac{My}{My_{max}} + \frac{Mz}{Mz_{max}} \leq 1$$





Avec un coefficient de charge $B_K < 1$, il est théoriquement possible d'obtenir des distances de fonctionnement supérieures. L'illustration sert à représenter approximativement la durée de vie estimée en fonction du coefficient de charge B_K. Vitesses accrues, course courte, vibrations, chocs, lubrification insuffisante et autres conditions particulières ne sont pas pris en compte.

Veuillez nous contacter pour obtenir un calcul détaillé de la durée de vie.

Exemple:

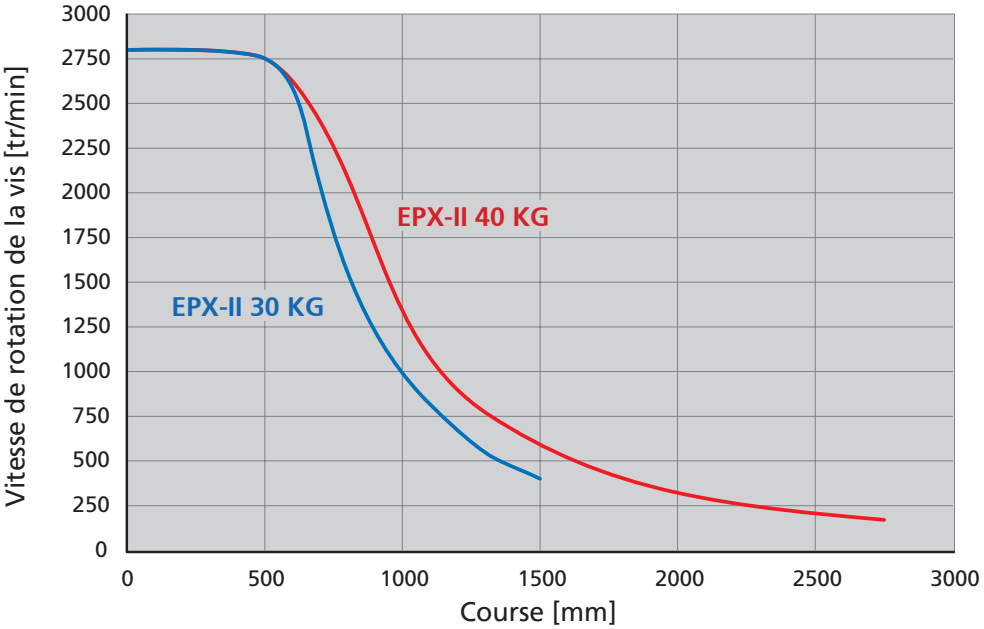
- Les forces et couples spécifiques à l'application sont les suivants:
  Fz = 1200 N, Mx = 20 Nm et Mz = 45 Nm

  Pour une EPX-II 30/40 KG, cela donne selon l'équation ci-dessus un coefficient de charge $B_K = 0{,}83$.

Données générales/Conditions de fonctionnement

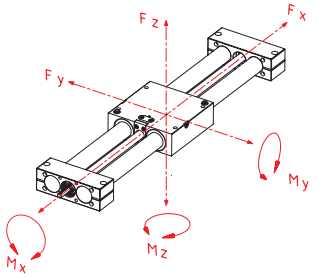
	EPX-II 30 KG	EPX-II 40 KG
Guidage	Douilles à billes	
Position de montage	au choix	
Vitesse max.	0,24 m/s	
Accélération max.	10 m/s²	
Répétabilité	± 0,05 mm	
Couple à vide max.	0,4 Nm	0,5 Nm
Entraînement	Vis à billes, Ø16, pas 5	Vis à billes, Ø20, pas 5
Précision du pas de vis	T7 (0,052 mm/300 mm)	
Facteur de service	S3, 100%	
Température ambiante	0 à +60°C	
Mode de protection	Basic: sans / Protect: IP 40	

Contrôle de la vitesse de rotation de la vis (vitesse de rotation critique)



Charges statiques*

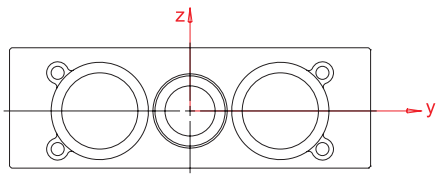
F Force [N]
M Couple [Nm]
I Moment d'inertie géométrique [cm4]



Type	Fx	Fy	Fz	Mx	My	Mz
Chariot de guidage compact						
EPX-II 30 KG	1000	1100	1100	70	85	99
EPX-II 40 KG	1200	2400	2400	160	190	220
Chariot de guidage rallongé						
EPX-II 30 KG	1000	1100	1100	70	100	120
EPX-II 40 KG	1200	2400	2400	160	250	280

Moment d'inertie géométrique

Type	Iy	Iz
EPX-II 30 KG	3,83	124,13
EPX-II 40 KG	25,1	534



Modèles

Principes de commande:

- Unités protégées contre la corrosion sur demande
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé disponible
- Réglet sur demande
- Autres pas de vis sur demande

Modèle

- Filetage à droite ou à gauche

Référence	Type	Vis	L. base	B	C	D1	D2	D3	F	G1	G2	H	J	L1	L2	M1	M2	M3
79_301_ _ _AA_ _ _ _	30	Tr 14x3	150	130	54	8	–	30 H8	2	M6 / 12 prof.	M6 / 9 prof.	27	50	26	–	40x30	114	70
79_303_ _ _AA_ _ _ _							8								26			
79_401_ _ _AA_ _ _ _	40	Tr 20x4	180	180	63	12	–	40 H8	3	M8 / 20 prof.	M8 / 8 prof.	31,5	60	38	–	46	160	90
79_403_ _ _AA_ _ _ _							12								38			
79_5011 _ _AA_ _ _ _	50	Tr 20x4	216	206	73	12	–	40 H8	1	M8 / 30 prof.	M8 / 8 prof.	36,5	72	38	–	46	184	100
79_5031 _ _AA_ _ _ _							12								38			

_ _ _ _ Longueur totale = longueur de base + course [mm] **(Course minimum: Basic 25 mm, Protect 120 mm)**

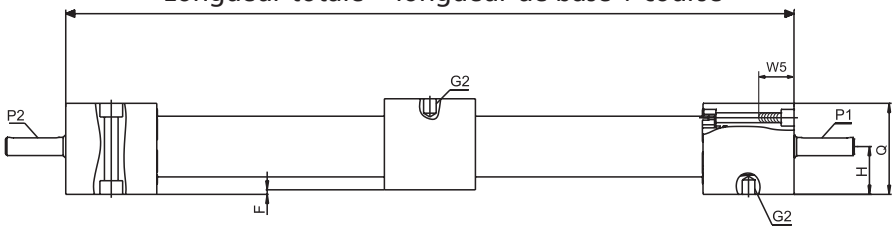
Configuration:
1 = Basic
2 = Protect **(Pour la version „Protect", la course commandée doit être 1,5 fois supérieure à la course nécessaire en raison de l'espace occupé par le soufflet.)**

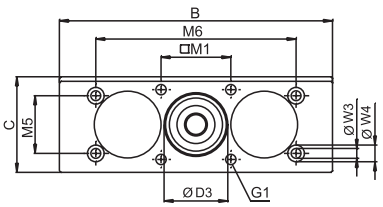
A = sans blocage de la vis
B = avec blocage de la vis intégré (Seulement avec palier de broche roulement à billes)

Type de palier pour la vis:
1 = roulement à billes
0 = palier lisse

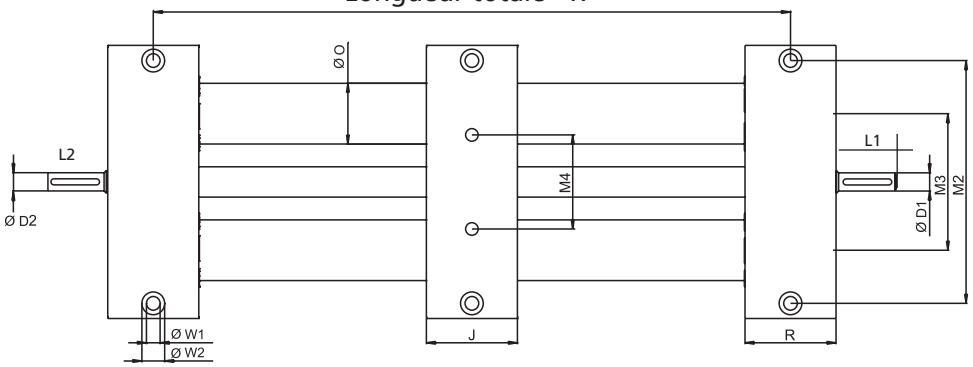
Type de vis:
1 = pas à droite
2 = pas à gauche

Longueur totale = longueur de base + course





Longueur totale - R



[mm]

M4	M5	M6	O	P1	P2	Q	R	W1	W2	W3	W4	W5	Course max.	Masse [kg]	
														Longueur de base	par course de 100 mm
42	–	–	30	2x2x20	– 2x2x20	52	50	7	11 / 7 prof.	–	–	–	1424 1398	2,6	0,4
62	38	132	40	4x4x32	– 4x4x32	60	60	9	15 / 9 prof.	6,5	11 / 8,5 prof.	M8 / 25 prof.	2820	5,53	0,96
62	50	150	50	4x4x32	– 4x4x32	72	72	9	15 / 9 prof.	9,3	15 / 10 prof.	M10 / 30 prof.	2784	8,37	1,15

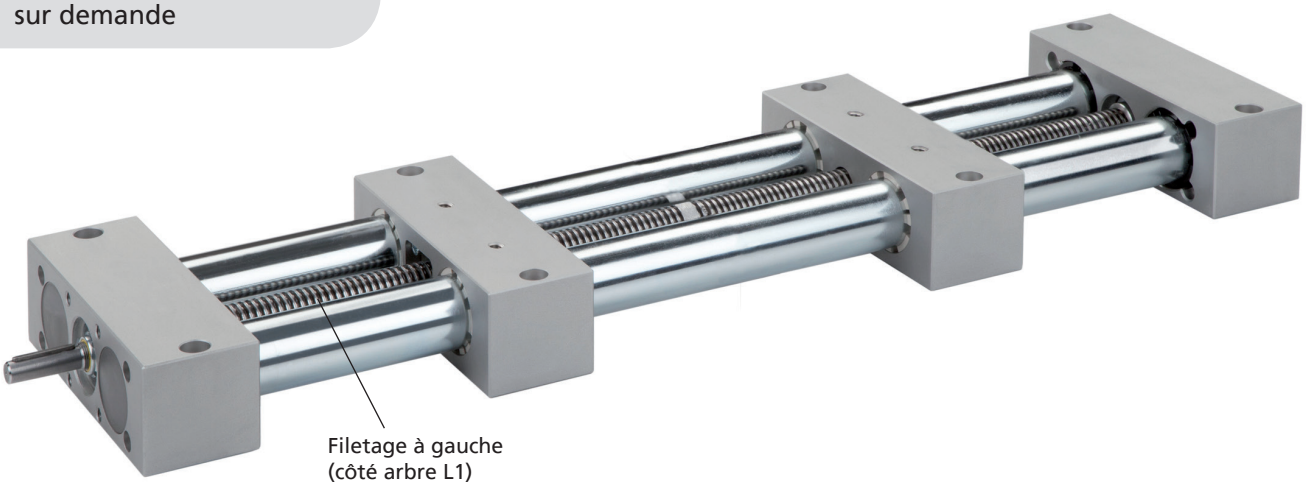
Modèles

Principes de commande:

- Indiquer la course totale pour la commande
- Unités protégées contre la corrosion sur demande
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé disponible
- Réglet sur demande
- Protect: soufflets enoption (IP40)
- Autres pas de vis sur demande

Modèle

- Filetage à droite et à gauche



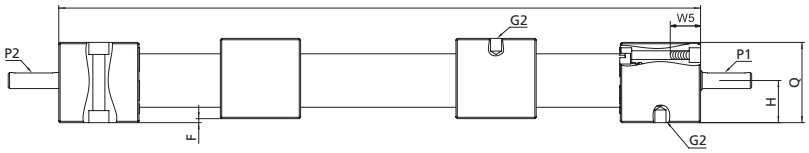
Référence	Type	Vis	L. base	B	C	D1	D2	D3	F	G1	G2	H	J	L1	L2	M1	M2	M3
793301_ _1AA_ _ _ _	30	Tr 14x3	200	130	54	8	–	30 H8	2	M6 / 12 prof.	M6 / 9 prof.	27	50	26	–	40x30	114	70
793303_ _1AA_ _ _ _							8								26			
793401_ _1AA_ _ _ _	40	Tr 20x4	240	180	63	12	–	40 H8	3	M8 / 20 prof.	M8 / 8 prof.	31,5	60	38	–	46	160	90
793403_ _1AA_ _ _ _							12								38			
7935011 _1AA_ _ _ _	50	Tr 20x4	288	206	73	12	–	40 H8	1	M8 / 30 prof.	M8 / 8 prof.	36,5	72	38	–	46	184	100
7935031 _1AA_ _ _ _							12								38			

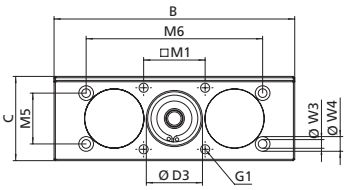
_ _ _ _ Longueur totale = longueur de base + course [mm] **(Course minimum 50 mm)**

A = sans blocage de la vis
B = avec blocage de la vis intégré (Seulement avec palier de broche roulement à billes)

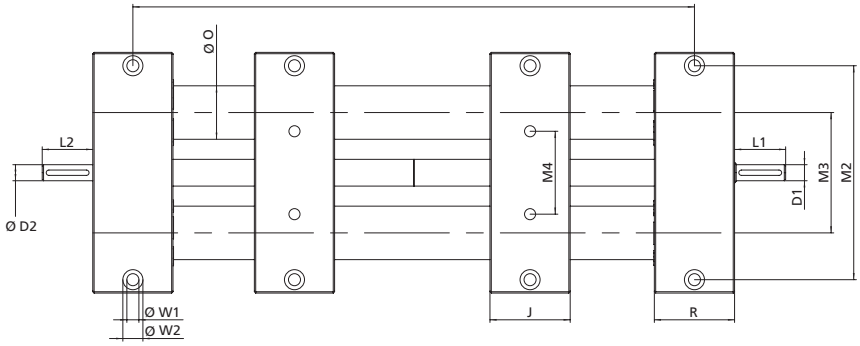
Type de palier pour la vis:
1 = roulement à billes
0 = palier lisse

Longueur totale = longueur de base + course





Longueur totale - R



[mm]

M4	M5	M6	O	P1	P2	Q	R	W1	W2	W3	W4	W5	Course max.	Masse [kg]	
														Longueur de base	par course de 100 mm
42	–	–	30	2x2x20	– 2x2x20	52	50	7	11 / 7 prof.	–	–	–	1800	3,43	0,4
62	38	132	40	4x4x32	– 4x4x32	60	60	9	15 / 9 prof.	6,5	11 / 8,5 prof.	M8 / 25 prof.	2760	7,73	0,96
62	50	150	50	4x4x32	4x4x32	72	72	9	15 / 9 prof.	9,3	15 / 10 prof.	M10 / 30 prof.	2712	11,07	1,15

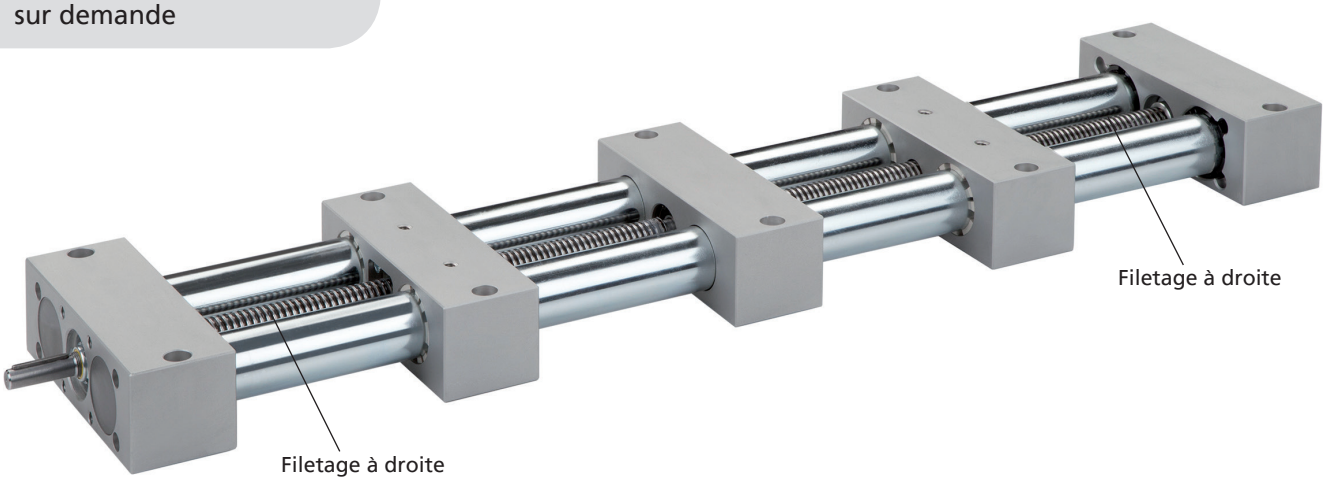
Modèles

Principes de commande:

- Indiquer la course totale pour la commande
- Unités protégées contre la corrosion sur demande
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé disponible
- Réglet sur demande
- Protect: soufflets enoption (IP40)
- Autres pas de vis sur demande

Modèle

- Filetages indépendants

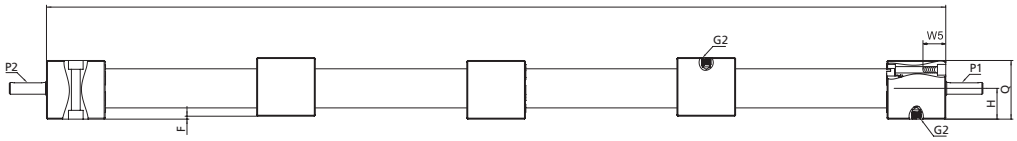


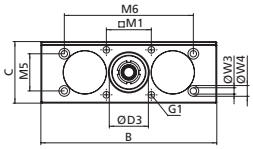
Référence	Type	Vis	L. base	B	C	D1	D2	D3	F	G1	G2	H	J	L1	L2	M1	M2	M3
7943031_1AA_ _ _ _	30	Tr 14x3	250	130	54	8	8	30 ^{H8}	2	M6 / 12 prof.	M6 / 9 prof.	27	50	26	26	40x30	114	70
7944031_1AA_ _ _ _	40	Tr 20x4	300	180	63	12	12	40 ^{H8}	3	M8 / 20 prof.	M8 / 8 prof.	31,5	60	38	38	46	160	90
7945031_1AA_ _ _ _	50	Tr 20x4	360	206	73	12	12	40 ^{H8}	1	M8 / 30 prof.	M8 / 8 prof.	36,5	72	38	38	46	184	100

_ _ _ _ Longueur totale = longueur de base + course [mm] **(Course minimum 50 mm)**

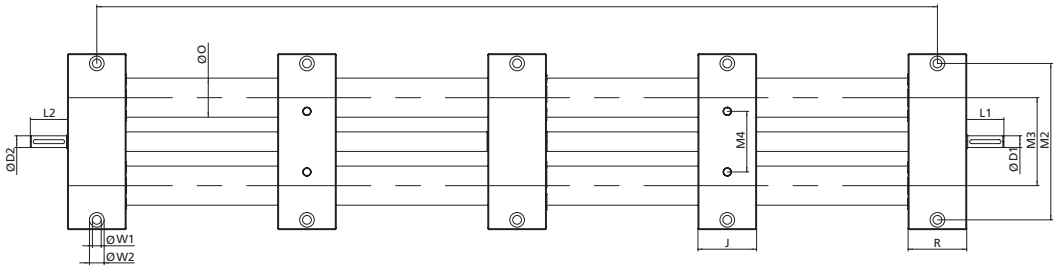
A = sans blocage de la vis
B = avec blocage de la vis intégré

Longueur totale = longueur de base + course





Longueur totale - R



[mm]

M4	M5	M6	O	P1	P2	Q	R	W1	W2	W3	W4	W5	Course max.	Masse [kg]	
														Longueur de base	par course de 100 mm
42	–	–	30	2x2x20	2x2x20	52	50	7	11 / 7 prof.	–	–	–	1375	4,2	0,4
62	38	132	40	4x4x32	4x4x32	60	60	9	15 / 9 prof.	6,5	11 / 8,5 prof.	M8 / 25 prof.	2700	9,32	0,96
62	50	150	50	4x4x32	4x4x32	72	72	9	15 / 9 prof.	9,3	15 / 10 prof.	10 / 30 prof.	2640	14,11	1,15

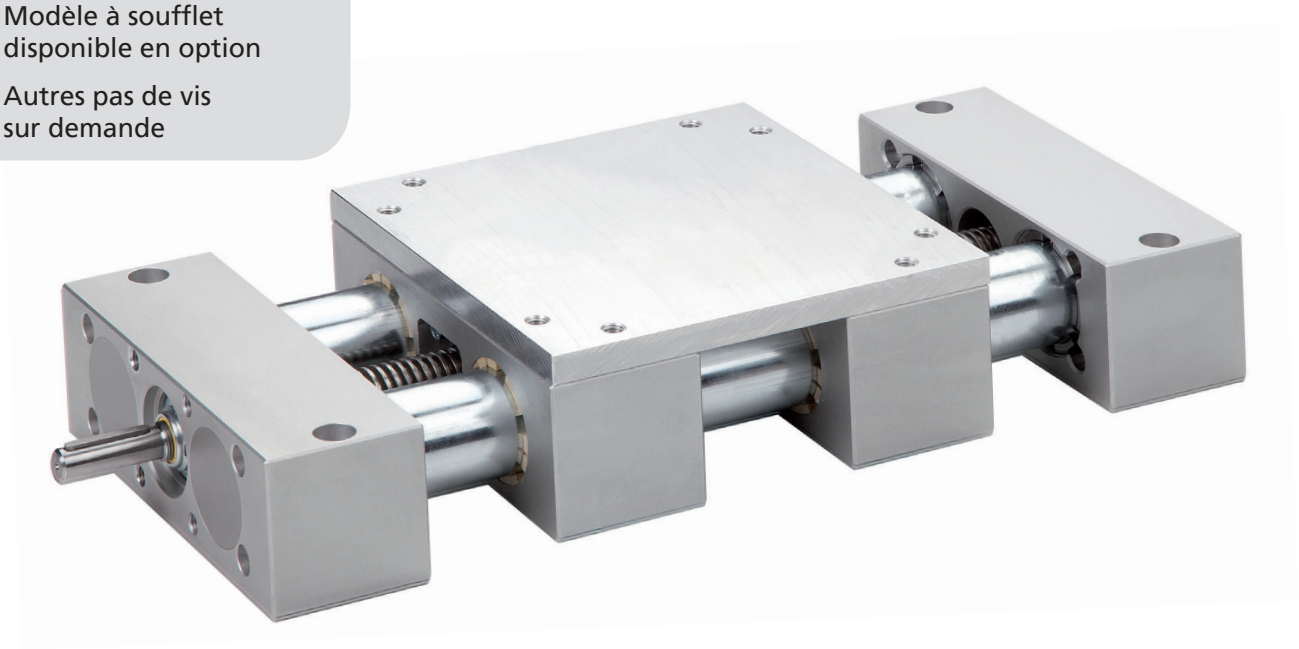
Modèles

Principes de commande:

- Unités protégées contre la corrosion sur demande
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé disponible
- Modèle à soufflet disponible en option
- Autres pas de vis sur demande

Modèle

- Filetage à droite ou à gauche



Référence	Type	Vis	L. base	B	C	D1	D2	D3	F	G1	G2	G3	H	H2	J	L1	L2	M1	M2
79_301_ _ _AA_ _ _ _	30	Tr 14x3	230	130	64	8	–	30 ^{H8}	2	M6 / 12 prof.	M6	M6 / 9 prof.	27	10	130	26	–	40x30	114
79_303_ _ _AA_ _ _ _							8										26		
79_401_ _ _AA_ _ _ _	40	Tr 20x4	300	180	75	12	–	40 ^{H8}	3	M8 / 20 prof.	M8	M8 / 8 prof.	31,5	12	180	38	–	46	160
79_403_ _ _ AA_ _ _ _							12										38		
79_5011 _ _AA_ _ _ _	50	Tr 20x4	350	206	73	12	–	40 ^{H8}	1	M8 / 30 prof.	M8	M8 / 8 prof.	36,5	15	206	46	184	46	184
79_5031 _ _ AA_ _ _ _							12												

_ _ _ _ Longueur totale = longueur de base + course [mm] **(Course minimum: Protect 120 mm)**

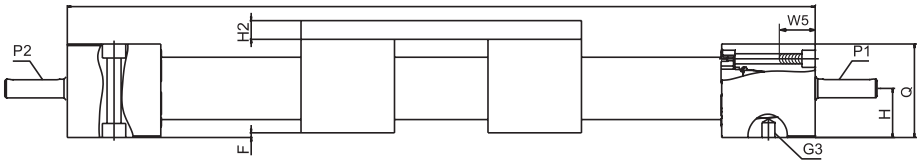
Configuration:
1 = Basic
2 = Protect **(Pour la version „Protect", la course commandée doit être 1,5 fois supérieure à la course nécessaire en raison de l'espace occupé par le soufflet.)**

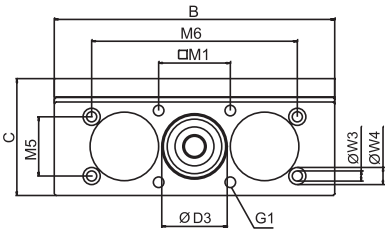
A = sans blocage de la vis
B = avec blocage de la vis intégré (Seulement avec palier de broche roulement à billes)

Type de palier pour la vis:
1 = roulement à billes
0 = palier lisse

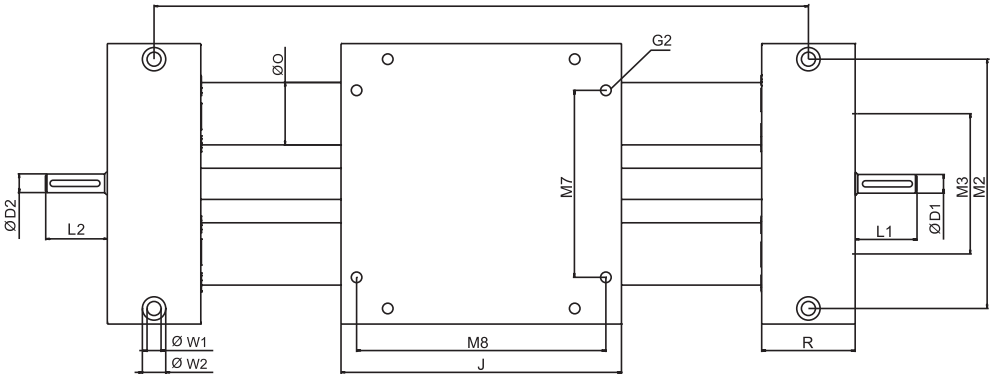
Type de vis:
5 = pas à droite
6 = pas à gauche

Longueur totale = longueur de base + course





Longueur totale - R



[mm]

M3	M5	M6	M7	M8	O	P 1	P 2	Q	R	W1	W2	W3	W4	W5	Course max.	Masse [kg]	
																Longueur de base	par course de 100 mm
70	–	–	80	114	30	2x2x20	– 2x2x20	52	50	7	11 / 7 prof.	–	–	–	1344 1318	4,1	0,4
90	38	132	120	160	40	4x4x32	– 4x4x32	60	60	9	15 / 9 prof.	6,5	11 / 8,5 prof.	M8 / 25 prof.	2700	8,95	0,96
100	50	150	134	184	50	4x4x32	– 4x4x32	72	72	9	15 / 9 prof.	9,3	15 / 10 prof.	M10 / 30 prof.	2650	13,56	1,15

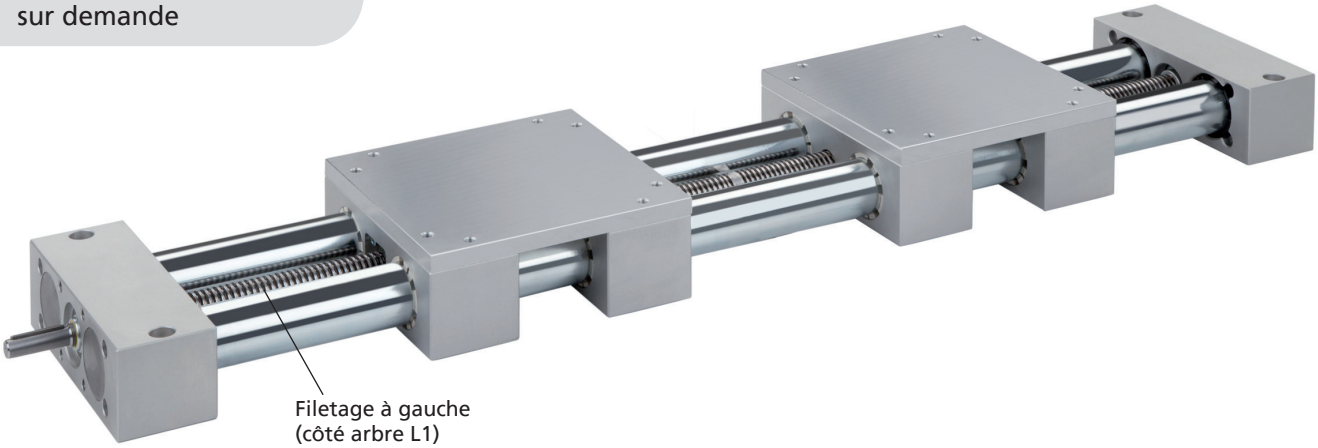
Modèles

Principes de commande:

- Indiquer la course totale pour la commande
- Unités protégées contre la corrosion sur demande
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé disponible
- Réglet sur demande
- Protect: soufflets enoption (IP40)
- Autres pas de vis sur demande

Modèle

- Filetage à droite et à gauche



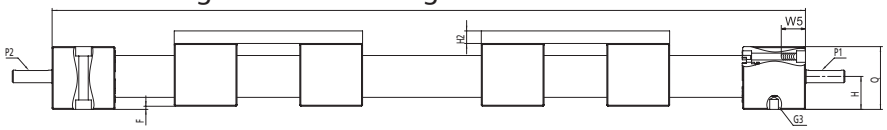
Référence	Type	Vis	L. base	B	C	D1	D2	D3	F	G1	G2	G3	H	H2	J	L1	L2	M1	M2
797301_ _1AA_ _ _ _	30	Tr 14x3	360	130	64	8	–	30 H8	2	M6 / 12 prof.	M6	M6 / 9 prof.	27	10	130	26	–	40x30	114
797303_ _1AA_ _ _ _							8										26		
797401_ _1AA_ _ _ _	40	Tr 20x4	480	180	75	12	–	40 H8	3	M8 / 20 prof.	M8	M8 / 8 prof.	31,5	12	180	38	–	46	160
797403_ _1AA_ _ _ _							12										38		
797501_ _1AA_ _ _ _	50	Tr 20x4	556	206	73	12	–	40 H8	1	M8 / 30 prof.	M8	M8 / 8 prof.	36,5	15	206	46	184	46	184
797503_ _1AA_ _ _ _							12												

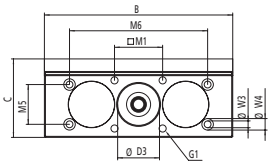
_ _ _ _ Longueur totale = longueur de base + course [mm]

A = sans blocage de la vis
B = avec blocage de la vis intégré (Seulement avec palier de broche roulement à billes)

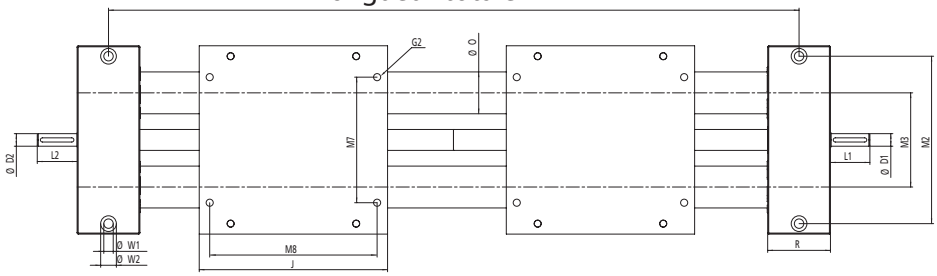
Type de palier pour la vis:
1 = roulement à billes
0 = palier lisse

Longueur totale = longueur de base + course





Longueur totale - R



[mm]

M3	M5	M6	M7	M8	O	P 1	P 2	Q	R	W1	W2	W3	W4	W5	Course max.	Masse [kg]	
																Longueur de base	par course de 100 mm
70	–	–	80	114	30	2x2x20	– 2x2x20	52	50	7	11 / 7 prof.	–	–	–	1640	6,3	0,4
90	38	132	120	160	40	4x4x32	– 4x4x32	60	60	9	15 / 9 prof.	6,5	11 / 8,5 prof.	M8 / 25 prof.	2520	14,17	0,96
100	50	150	134	184	50	4x4x32	– 4x4x32	72	72	9	15 / 9 prof.	9,3	15 / 10 prof.	15 / 10 prof.	2444	21,46	1,15

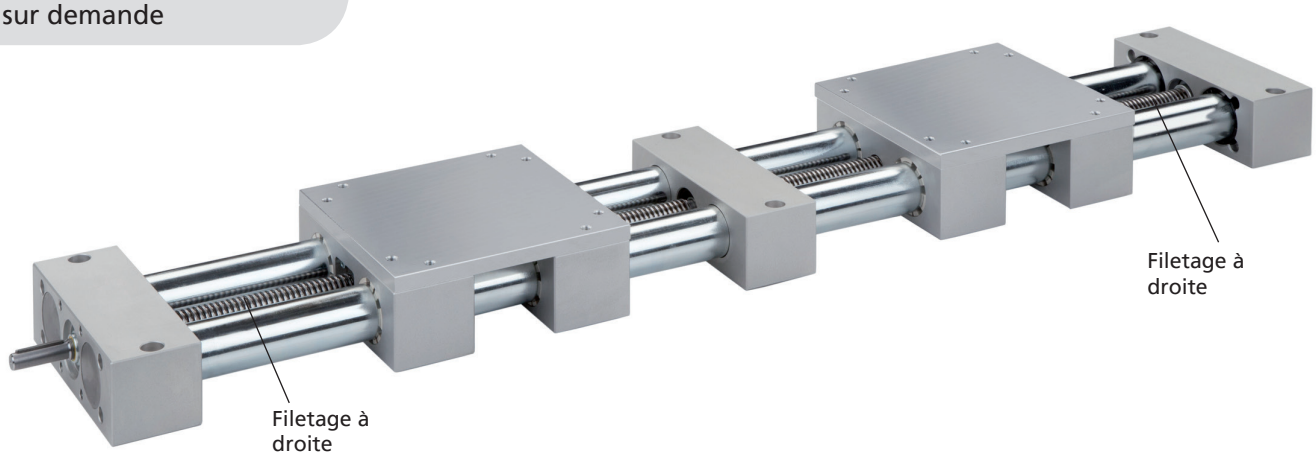
Modèles

Principes de commande:

- Indiquer la course totale pour la commande
- Unités protégées contre la corrosion sur demande
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé disponible
- Réglet sur demande
- Protect: soufflets enoption (IP40)
- Autres pas de vis sur demande

Modèle

- Filetages indépendants

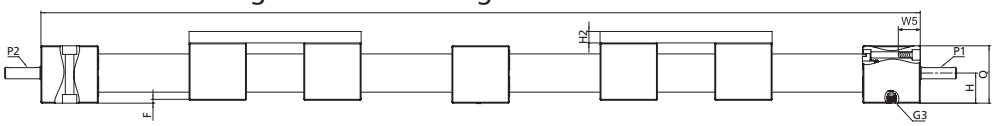


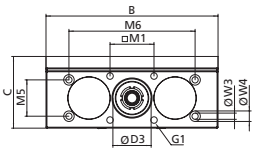
Référence	Type	Vis	L. base	B	C	D1	D2	D3	F	G1	G2	G3	H	H2	J	L1	L2	M1	M2
7983031_1AA_ _ _ _	30	Tr 14x3	410	130	64	8	8	30 ^{H8}	2	M6 / 12 prof.	M6	M6 / 9 prof.	27	10	130	26	26	40x30	114
7984031_1AA_ _ _ _	40	Tr 20x4	540	180	75	12	12	40 ^{H8}	3	M8 / 20 prof.	M8	M8 / 8 prof.	31,5	12	180	38	38	46	160
7985031_1AA_ _ _ _	50	Tr 20x4	628	206	73	12	12	40 ^{H8}	1	M8 / 20 prof.	M8	M8 / 8 prof.	36,5	15	206	46	184	46	184

_ _ _ _ Longueur totale = longueur de base + course [mm] **(Course minimum 50 mm)**

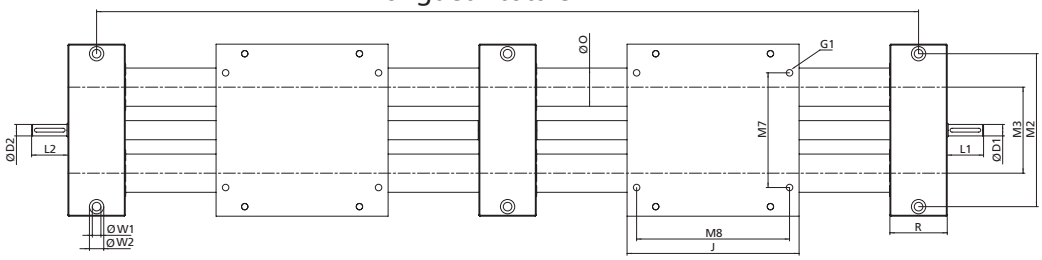
A = sans blocage de la vis
B = avec blocage de la vis intégré

Longueur totale = longueur de base + course





Longueur totale - R



[mm]

M3	M5	M6	M7	M8	O	P 1	P 2	Q	R	W1	W2	W3	W4	W5	Course max.	Masse [kg]	
																Longueur de base	par course de 100 mm
70	–	–	80	114	30	2x2x20	2x2x20	52	50	7	11 / 7 prof.	–	–	–	1295	7,2	0,4
90	38	132	120	160	40	4x4x32	4x4x32	60	60	9	15 / 9 prof.	6,5	11 / 8,5 prof.	M8 / 25 prof.	2460	16,16	0,96
100	50	150	134	184	50	4x4x32	4x4x32	72	72	9	15 / 9 prof.	9,3	15 / 10 prof.	10 / 30 prof.	2372	24,5	1,15

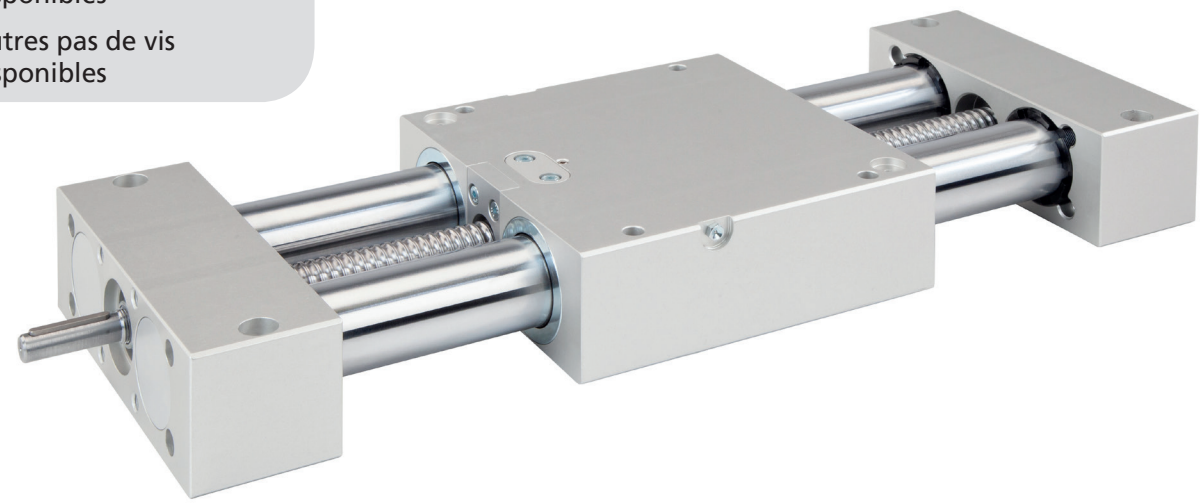
Modèles

Principes de commande:

- Sans entraînement (entraînement par vis à billes) disponible sur demande
- Deuxième extrémité d'arbre disponible
- Deuxième chariot de guidage mobile séparé disponible
- Filetages indépendants disponibles
- Autres pas de vis disponibles

Modèle

- Filetage à droite

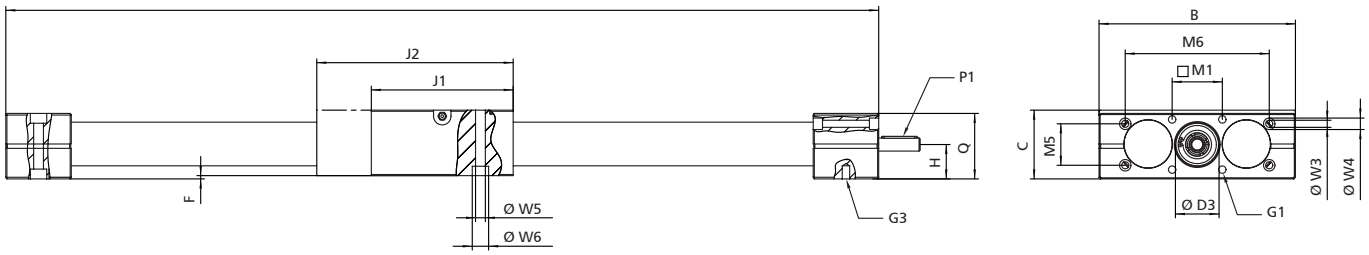


Référence	Type	Vis	L. base	B	C	D1	D3	F	G1	G3	H	J1	J2	L1	M1	M2
79A3011A_ AAA_ _ _ _	30	KG 16x5	190	130	54	8	30 ^{H8}	2	M6 / 16 prof.	M6 / 12 prof.	27	90	–	26	40x30	114
79A3011A_ ABA_ _ _ _	30 avec chariot rallongé		230									–	130			
79A4011A_ AAA_ _ _ _	40	KG 20x5	250	180	63	12	40 ^{H8}	3	M8 / 20 prof.	M8 / 12 prof.	31,5	130	–	38	46	160
79A4011A_ ABA_ _ _ _	40 avec chariot rallongé		300									–	180			

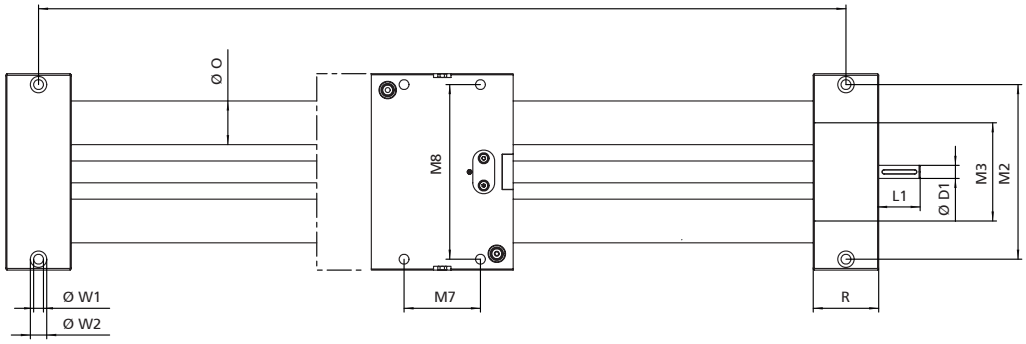
_ _ _ _ Longueur totale = longueur de base + course [mm] **(Course minimum: Basic 50 mm, Protect 120 mm)**

Configuration:
1 = Basic
2 = Protect **(Pour la version „Protect", la course commandée doit être 1,5 fois supérieure à la course nécessaire en raison de l'espace occupé par le soufflet.)**

Longueur totale = longueur de base + course



Longueur totale - R



[mm]

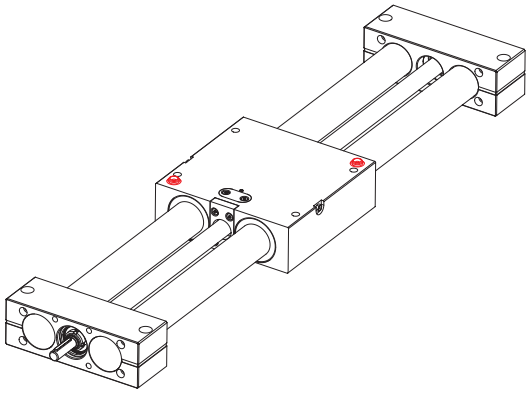
M3	M5	M6	M7	M8	O	P 1	Q	R	W1	W2	W3	W4	W5	W6	Course max.	Masse [kg]	
																Longueur de base	par course de 100 mm
70	35	92	30	114	25	2x2x20	52	50	7	11 / 7 prof.	M6	9 / 6 prof.	6,6	11 / 8,6 prof.	1310	4,5	0,93
			80												1270	5,4	0,93
90	38	132	70	160	40	4x4x32	60	60	9	15 / 9 prof.	M8	10,5 / 8,5 prof.	9	15 / 8,6 prof.	2250	9,80	2,22
			120												2200	11,92	2,22

Fixation

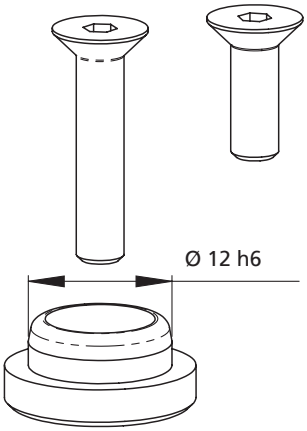
Plots de centrage pour EPX-II KG

- Vous pouvez définir précisément dès l'étude
  - la charge
  - l'unité linéaire
- Précision de positionnement de la charge reproductible
- Temps de montage/démontage réduit pour la charge ou l'unité
- Précision du plots de centrage h6
- **Pour toutes les unités EPX-II KG Basic et Protect**

Contenu de la livraison :
2 plots de centrage avec visserie

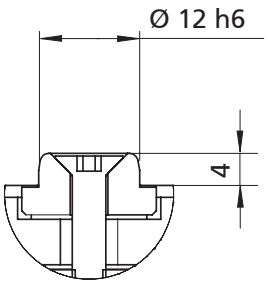


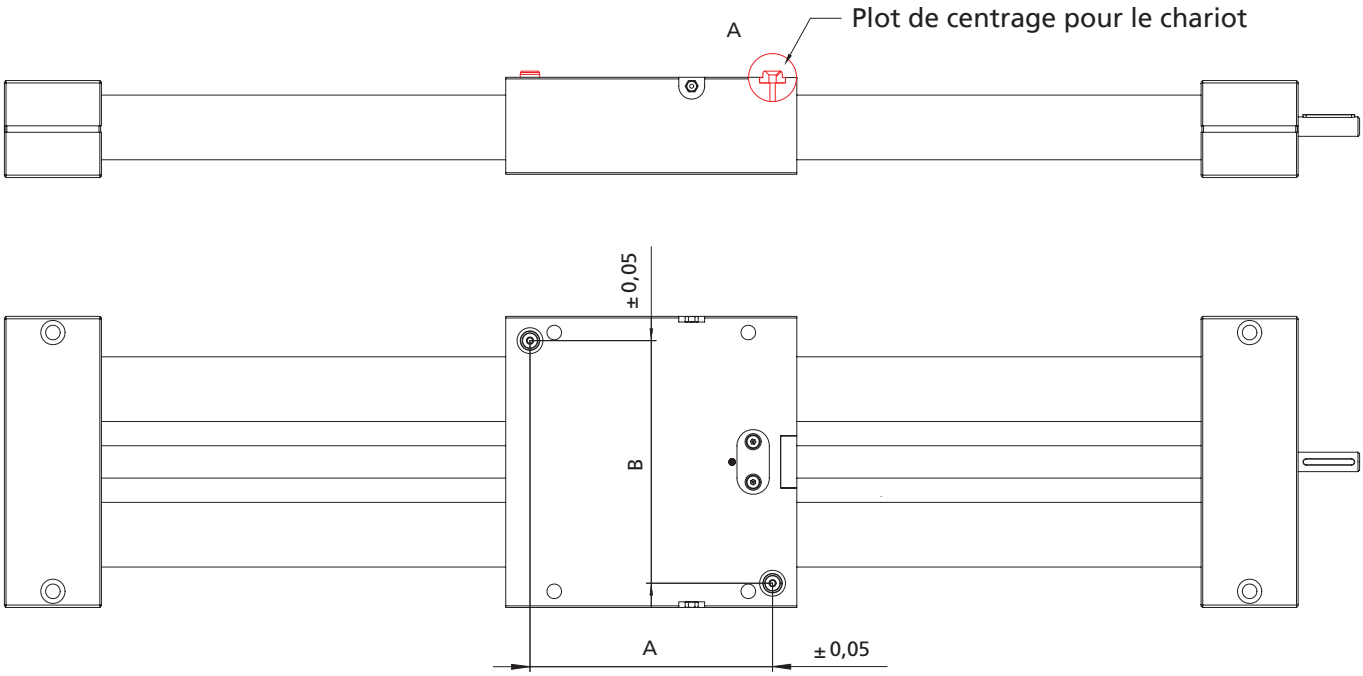
Ill.1 Plot de centrage pour le chariot



Version -B-

Référence	Type	Pour
91899	Jeux de centrage Version -B-	Plot de centrage pour chariot EPX-II 30/40 KG





[mm]

Type	A	B
EPX-II 30 KG	60	100
EPX-II 30 KG avec chariot rallongé	100	100
EPX-II 40 KG	100	150
EPX-II 40 KG avec chariot rallongé	150	150

Fixation

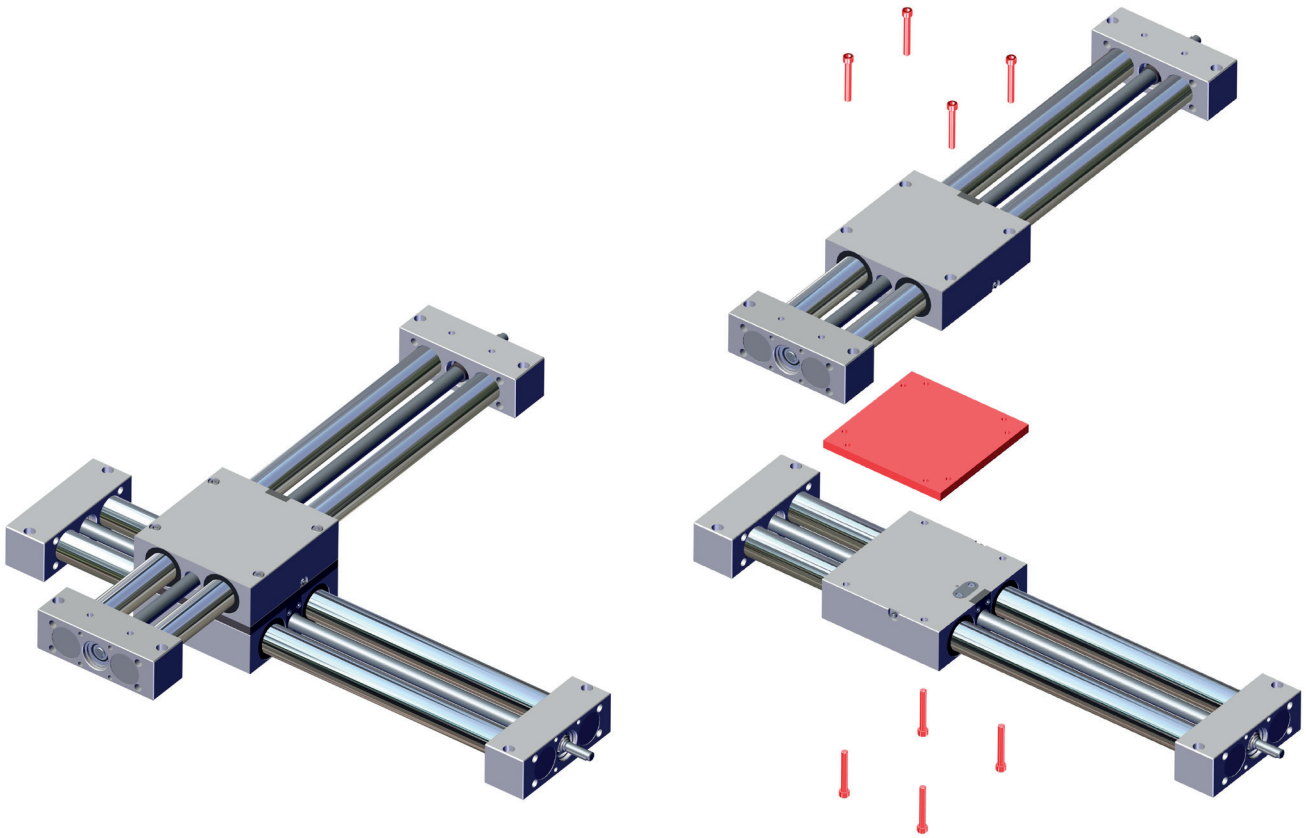
Kits d'adaptateurs pour assemblages croisés

- Pour assemblage croisé d'unités EPX-II de même taille
- Le chariot rallongé est nécessaire pour le modèle EPX-II KG
- Assemblages croisés d'une EPX-II KG avec chariot rallongé et d'une EPX-II avec vis à filetage trapézoïdal possibles
- Indépendamment du modèle Basic ou Protect

Contenu de la livraison par kit – Fig. 1:
Plaque d'adaptation et vis de fixation

Contenu de la livraison par kit – Fig. 2:
Vis de fixation

Fig. 1:
Assemblage croisé de deux EPX-II avec entraînement par vis à billes et chariot rallongé

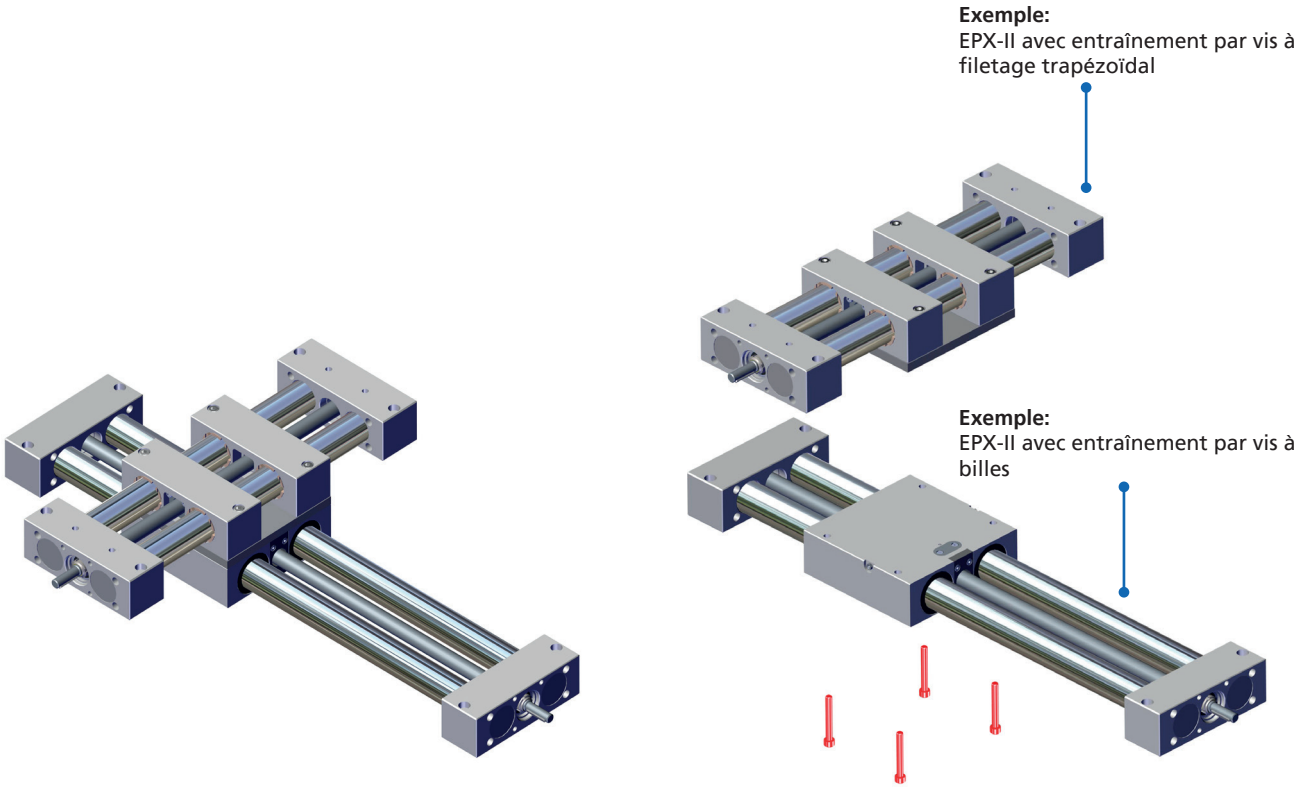


Référence	Type	Pour
955115	Abb. 1	EPX-II 30
955116	Abb. 1	EPX-II 40
955117	Abb. 2	EPX-II 30
955118	Abb. 2	EPX-II 40

Exemple de commande – Fig. 1:
Disposition croisée de deux
EPX-II 40 Basic avec entraînement par vis à billes
L'une avec une longueur totale de 400 mm,
l'autre avec une longueur totale de 800 mm

Commande:
1x 79A4011A1ABA00400
1x 79A4011A1ABA00800
1x 955116

Fig. 2:
Assemblage croisé d'une EPX-II avec entraînement par vis à billes et chariot rallongé et d'une EPX-II avec entraînement par vis à filetage trapézoïdal

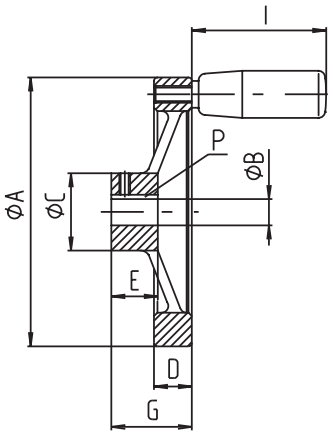


Entraînement

Volant

Ø de 140 à 200

Ø de 60 à 100



Matériau: aluminium moulé sous pression peinture époxy noire

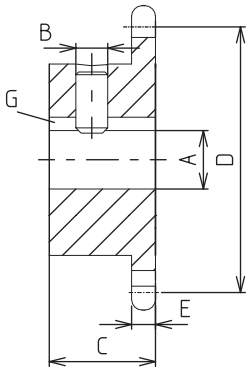
[mm]

Référence	Type	ØA	B	C	D	E	G	P	I
90913	30	100	8	28	14	17	30	2x2	52
90915	40-50	100	12	28	14	17	30	4x4	52
90905	40-50	140	12	36	16,5	19,5	36	4x4	66

Roue dentée

- Autres dimensions sur demande

Matériau: acier 500 N/mm² min.



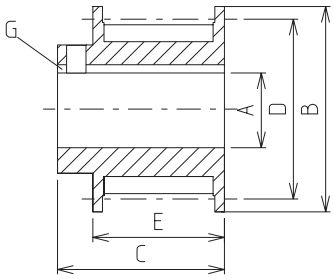
[mm]

Référence	Type	A	B	C	D	E	G	Nombre de dents	Dimension
91703	30	8	M6	18	41,1	4,5	2x2	10	1/2 x 3/16"
91704	40	12	M6	20	53	4,5	4x4	13	1/2 x 3/16"
91705	50	12	M6	20	61	4,5	4x4	15	1/2 x 3/16"

Poulie pour courroie crantée HTD

- Conçu pour un fonctionnement en continu sans entretien
- Grande précision sans jeu au changement de direction
- Serrage sur clavette

Matériau: acier



[mm]

Référence	Type	A	B	C	D	E	G	Effort de traction	Pas
92103	30	8	23	20	19,09	14,5	2x2	220 N	5
92105	40-50	12	32	26	28,65	20,5	4x4	330 N	5

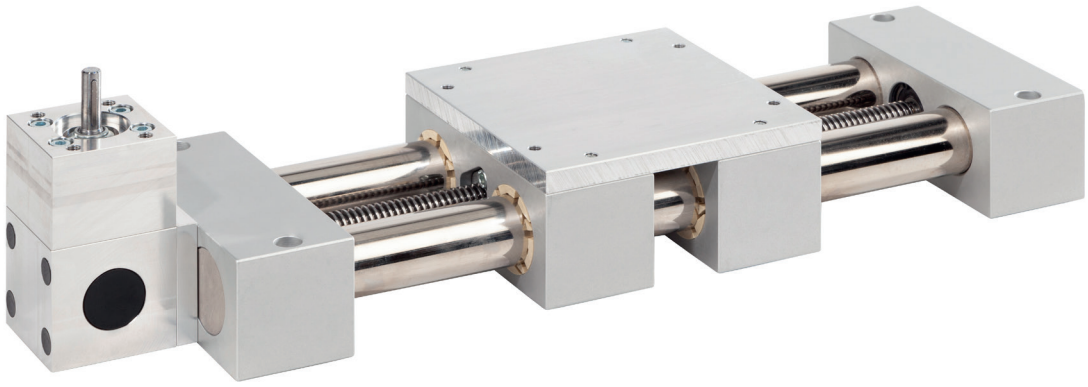
Entraînement

Principes de commande:

- En cas d'emploi de renvois d'angle, utiliser exclusivement des unités linéaires avec roulement à billes

Renvoi d'angle

- Pour toutes les unités linéaires EP(X)-II 30-50 **avec entraînement par vis à filetage trapézoïdal**
- Pas de prolongation d'arbre ou d'adaptateur nécessaire
- Possibilité de montage ultérieurr
- Peu bruyant
- **Convient au réglage manuel et au réglage motorisé avec un volant EHL ou une unité d'entraînement LZ**

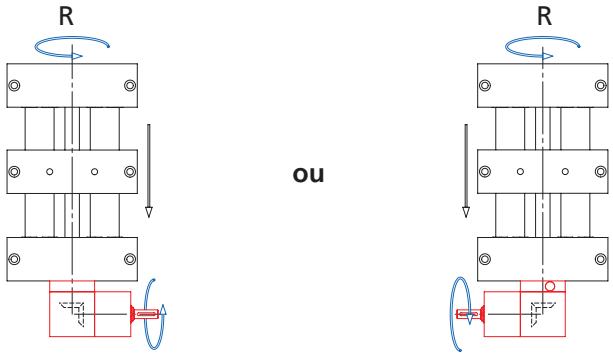


Caractéristiques techniques

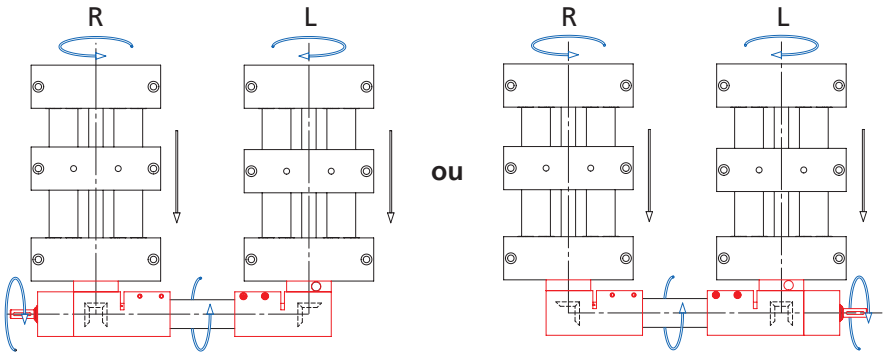
Renvoi d'angle												
Type	Facteur de service		Température ambiante		Vitesse de rotation de l'entraînement		Couple nominal [Nm]		Couple maximal* [Nm]		Rendement [%]	
	L	T	L	T	L	T	L	T	L	T	L	T
30	S3 30% Base 1h		0°C à +60°C		0 à 350 min^{-1}		1,90	0,95	8		95	90
40							2,90	1,45	12		95	90
50							4,70	2,35	17		95	90

*Momentané. Pas de couple permanent. Course de blocage non autorisée.

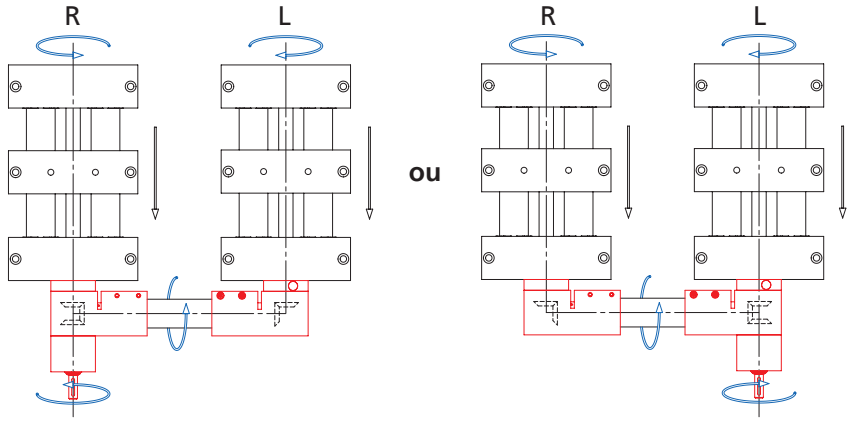
Exemples de configuration



Composants nécessaires:
1x EP(X)-II avec Filetage à droite
1x Renvoi d'angle – L
1x Unité de flasque à bride



Composants nécessaires:
1x EP(X)-II avec Filetage à droite
1x EP(X)-II avec à gauche
2x Renvoi d'angle – T
1x Unité de flasque à bride
1x Unité de transmission



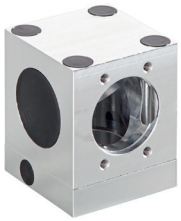
Composants nécessaires:
1x EP(X)-II avec Filetage à droite
1x EP(X)-II avec à gauche
2x Renvoi d'angle – T
1x Unité de flasque à bride
1x Unité de transmission

Entraînement

Principes de commande:

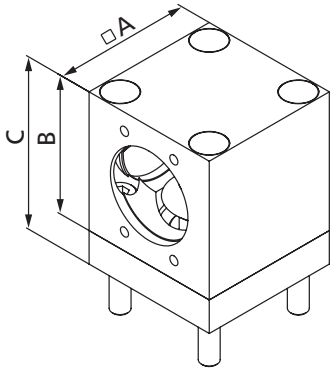
- Pour l'adaptation d'un volant ou d'un indicateur de position, une unité de flasque à bride est également nécessaire.

Renvoi d'angle – L



- Pour l'agencement à 90° du volant, du volant EHL ou de l'unité d'entraînement LZ sur une unité linéaire EP(X)-II

Contenu de la livraison:
Boîtier, 1 pignon conique en plastique avec bague d'arrêt, vis et capuchons obturateurs



[mm]

Référence	Type	i	A	B	C
91530F1F1A	30	1:1	52	52	61
91531F1F1A	40	1:1	62	62	77
91532F1F1A	50	1:1	72	72	87

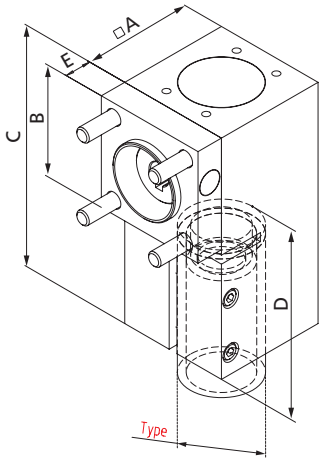
Principes de commande:

- Pour l'adaptation d'un volant ou d'un indicateur de position, une unité de flasque à bride est également nécessaire.

Renvoi d'angle – T

- Pour la synchronisation de deux unités linéaires EP(X)-II
- Convient au réglage manuel, avec un volant EHL ou une unité d'entraînement LZ

Contenu de la livraison:
Boîtier, 2 pignons coniques en plastique avec bagues d'arrêt, vis et capuchons obturateurs



[mm]

Référence	Type	i	A	B	C	D	E
91530G1F1A	30	1:1	52	52	102	39	9
91531G1F1A	40	1:1	62	62	134	55	15
91532G1F1A	50	1:1	72	72	153	66	15

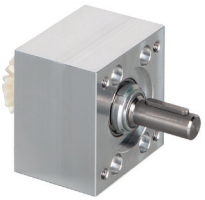
Principes de commande:

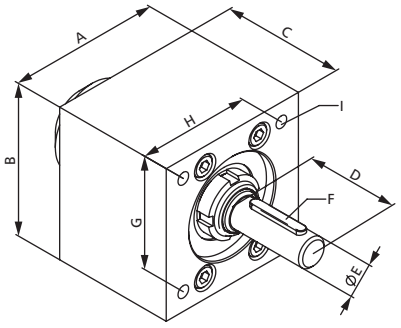
- Pour l'adaptation d'un volant EHL ou de l'unité d'entraînement LZ S, un adaptateur moteur est également nécessaire.

- Pour l'adaptation du volant ou de l'indicateur de position sur le renvoi d'angle

Contenu de la livraison:
Boîtier, 1 pignon conique en plastique avec rondelles d'ajustage et vis

Unité de flasque à bride





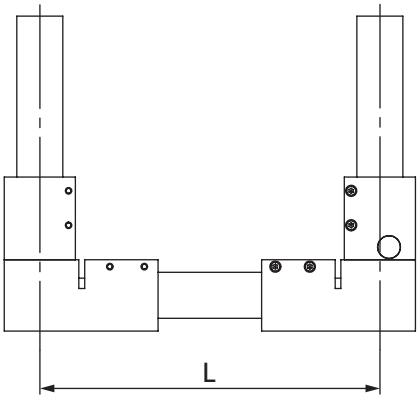
[mm]

Référence	Type	A	B	C	D	E	F	G	H	I
91540H1F1A	30	52	52	40	24	8	2x2x20	30	40	4xM6-12 prof.
91541H1F1A	40	62	62	50	38	12	4x4x25	46	46	4xM6-12 prof.
91542H1F1A	50	72	72	74	38	12	4x4x32	46	46	4xM6-16 prof.

Unité de transmission

- Pour la transmission de couples avec des unités linéaires parallèles

Matériau:
tube et paliers en acier galvanisé, arbre acier clair



Remarque:
Lors de votre commande, veillez à soustraire la mesure correspondante du tableau de la longueur totale (L) afin de déterminer la longueur requise de l'unité de transmission.

[mm]

Référence	Type	Longueur de base (longueur minimale)	Max. Longueur	Longueur requise
92523_ _ _ _	30	160	3074	L – 74
92544_ _ _ _	40	210	3096	L – 96
92555_ _ _ _	50	240	3102	L – 102

Longueur requise [mm]

Exemple de commande:
Longueur totale (L): 500mm
Type: 30 mm
Longueur requise: 500 mm -74 mm = 426 mm
Code No.: 92523 0426

Entraînement

Principes de commande:

- En cas d'emploi de renvois d'angle, utiliser exclusivement des unités linéaires avec roulement à billes

Renvoi d'angle

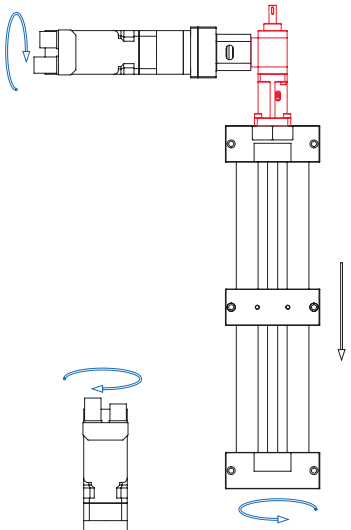
- Pour toutes les unités linéaires EP(X) 30 à 50 **avec entraînement par vis à filetage trapézoïdal**
- Pas de prolongation d'arbre ou d'adaptateur nécessaire
- Possibilité de montage ultérieur
- Peu bruyant
- **Convient au réglage avec moteurs servo, pas à pas ou triphasé**

Caractéristiques techniques renvoi d'angle

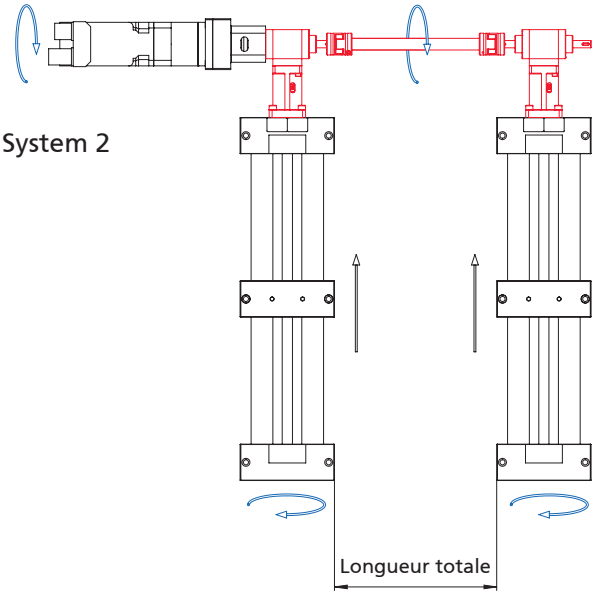
	Pour EP(X)-II 30-50	
Rapport de réduction		1:1
Vitesse de rotation de l'entraînement	min^{-1}	0–350
Cycle d'utilisation		S3 30% Basis 1h
Rendement à pleine charge	%	System 1: 90 System 2–3: 81
Température ambiante	°C	0 à +60

Renvoi d'angle pour EP(X)

System 1



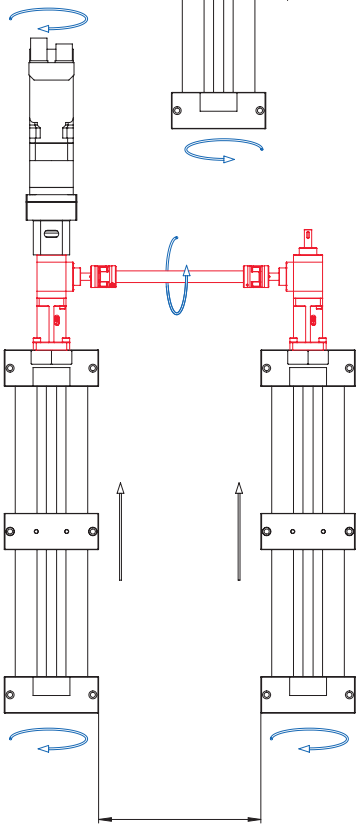
System 2



Longueur totale

(dimension intérieure entre les unités linéaires – Bord inférieur du profilé de guidage)

System 3



Longueur totale

(dimension intérieure entre les unités linéaires – Bord inférieur du profilé de guidage)

[mm]

Référence	Type	Version	Longueur de base (longueur mini.)	Longueur totale (dimension intérieure)	Poids [kg]	
					Longueur de base	par course de 100 mm
982_ _ C1A0000	Renvoi d'angle Système 1	30	–	–	0,62	–
		40			1,59	
		50			1,59	
982_ _ C1B_ _ _ _	Renvoi d'angle Système 2	30	53	2000	1,28	0,06
		40	69	2800	3,57	0,18
		50	43			
982_ _ C1C_ _ _ _	Renvoi d'angle Système 3	30	53	2000	1,28	0,06
		40	91	2800	3,57	0,18
		50	65			

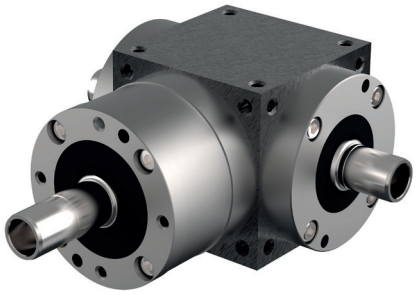
Longueur totale (mm)

60 = EP(X)-II 30
61 = EP(X)-II 40
62 = EP(X)-II 50

Entraînement

Principes de commande:

- Rapport de réduction 1:1,5, 1:2, 1:3, 1:4 ou 1:5 sur demande



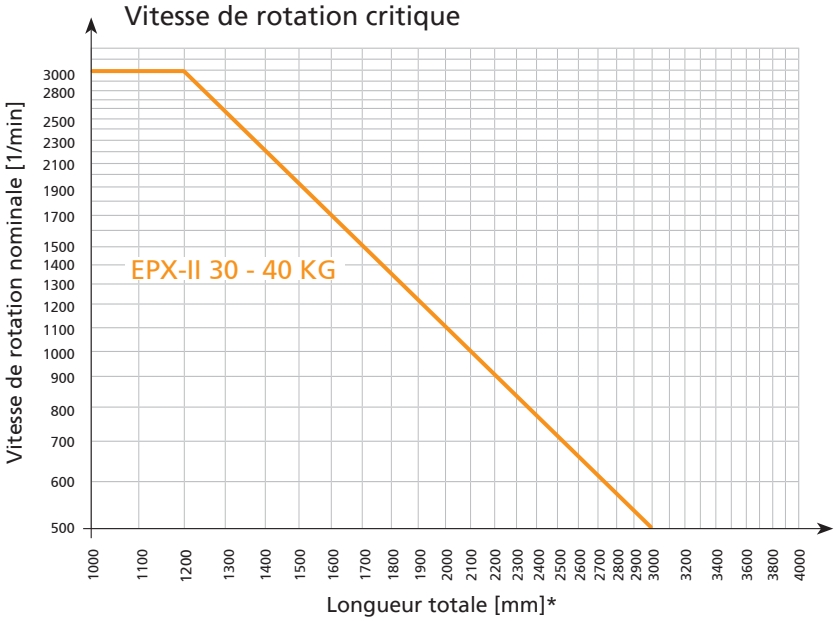
Renvoi d'angle

- Pour toutes les EPX-II KG - Axes de la troisième génération
- Possibilité de montage ultérieur
- Faible jeu de torsion
- Peu bruyant
- Denture hélicoïdale

Contenu de la livraison:
Renvoi d'angle 1:1, matériel de fixation sur EPX-II KG - Axes et selon le système, arbre de synchronisation

Caractéristiques techniques renvoi d'angle

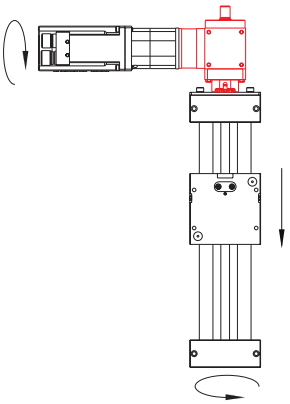
	pour EPX-II 30-40 KG	
Rapport de réduction		1:1
Vitesse de rotation de l'entraînement	min^{-1}	3000
Jeu de torsion à la sortie	arcmin	≤ 9
Rendement à pleine charge	%	> 98
Bruit de fonctionnement à 1 500 tr/min-1	db(A)	≤ 70
Poids	Kg	4,5
Surface		primaire RAL 9005 – noir mat
Moment d'inertie de masse	$Kgcm^2$	1,79
Couple à vide	Nm	0,4



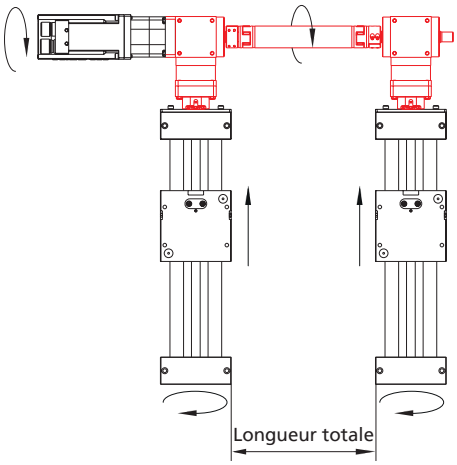
***Utilice la mitad de la longitud total para calcular la velocidad crítica de curvatura del sistema 4.**

Renvoi d'angle pour EPX-II KG - Axes

Système 1

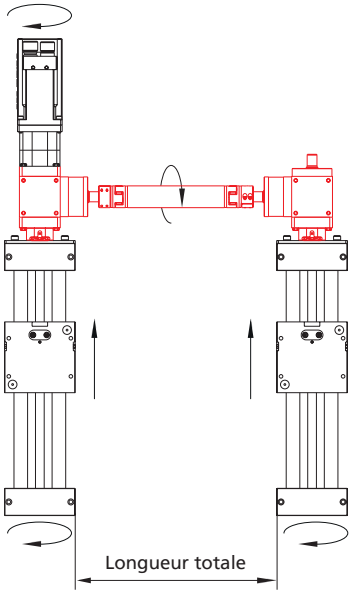


Système 2



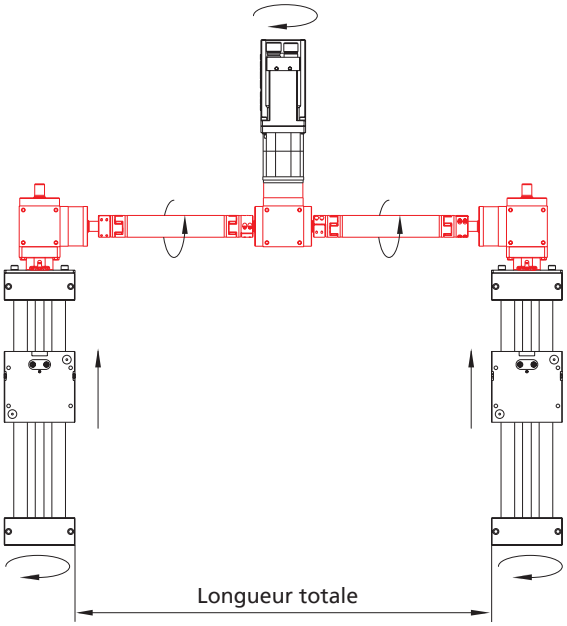
(dimension intérieure entre les unités linéaires)

Système 3



(dimension intérieure entre les unités linéaires)

Système 4



(dimension intérieure entre les unités linéaires)

[mm]

Code No.	Type	Longueur de base (longueur mini.)	Longueur totale (dimension intérieure)	Poids [kg]	
				Longueur de base	par course de 100 mm
982_ _ A1A0000	Renvoi d'angle Système 1	-	-	5,5	-
982_ _ A1B_ _ _ _	Renvoi d'angle Système 2	123	2860	10,5	0,1
982_ _ A1C_ _ _ _	Renvoi d'angle Système 3	228	2965	10,5	0,1
982_ _ A1D_ _ _ _	Renvoi d'angle Système 4	500	6029	15,5	0,1

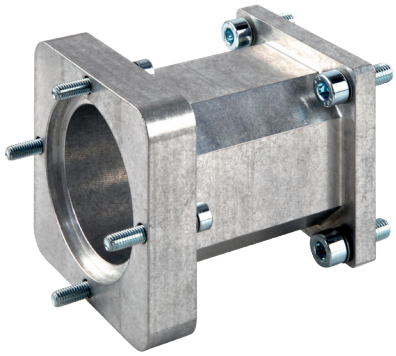
Longueur totale (mm)

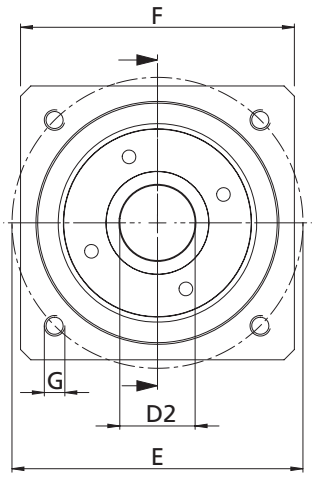
40 = EPX-II 30 KG
41 = EPX-II 40 KG

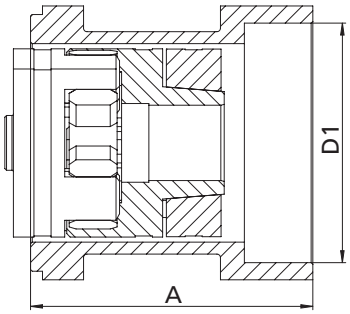
Remarque: Vous trouverez des informations complémentaires, les cotes, les accessoires et les outils nécessaires au montage des renvois d'angle dans le **catalogue Technologie linéaire** (Chapitre: Moteurs et commandes).

Entraînement

Tableau de sélection adaptateur moteur/accouplement EP(X)-II pour moteur triphasé







Fabricants	Moteur	EP(X)-II 30	EP(X)-II 40	EP(X)-II 50
RK Rose+Krieger	90/120W	949996	949614	
		911430 0812	911430 1212	
	180/250W	–	949414	
		–	911430 1214	

Référence adaptateur moteur:
949996

Référence accouplement
avec indication du
diamètre d'arbre
1er côté=08 mm
2er côté=12 mm
911430 0812

Tableau de sélection adaptateur moteur/accouplement EP(X)-II pour servomoteurs sans réducteur

Fabricants	Moteur	EP(X)-II 30	EP(X)-II 40	EP(X)-II 50	Bride du moteur	A	D1	D2	E	F	G	Masse [kg]
RK Rose+Krieger	RK-AC 118	949200	949201	949201	IM B5 56	64/74/74	Ø 60 H8 4,5 prof.	Ø11 x 23	Ø 75	□70	M5 13 prof.	0,53/0,65
		911430 0811	911430 1112	911430 1112								
	RK-AC 240	–	949221	949221		83/83/86/79	Ø 80 H8 5,7 prof.	Ø14 x 30	Ø 100	□90	M6 14,6 prof.	0,73/0,73/ 0,69/1,07
			911430 1214	911430 1214								
Baumüller	DSD2-036	949200	949201	949201	IM B5 56	64/74/74	Ø 60 H8 4,5 prof.	Ø11 x 23	Ø 75	□70	M5 13 prof.	0,53 / 0,65
		911430 0811	911430 1112	911430 1112								
	DSD2-045	–	949221	949221		83/83/86/79	Ø 80 H8 5,7 prof.	Ø14 x 30	Ø 100	□90	M6 14,6 prof.	0,73/0,73/ 0,69/1,07
			911430 1214	911430 1214								
Beckhoff	AM8031, AM8032, AM8033	Sur demande	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø14 x 30				
	AM8041, AM8042, AM8043	–						Ø19 x 40				
Bosch	MSK040B, MSK040C, MSK043C	–	Sur demande	Sur demande	–			Ø14 x 30				
Kollmorgen	AKM2G-31, AKM2G-32, AKM2G-33, AKM2G-34	Sur demande	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø14 x 30				
	AKM2G-41, AKM2G-42, AKM2G-43, AKM2G-44	–						Ø19 x 40				
Lenze	MCS06I, MCS06F	949200	949201	949201	IM B5 56	64/74/74	Ø 60 H8 4,5 prof.	Ø11 x 23	Ø 75	□70	M5 13 prof.	0,53/0,65
		911430 0811	911430 1112	911430 1112								
	MCS09D, MCS09F, MCS09H, MCS09L	–	949221	949221		83/83/86/79	Ø 80 H8 5,7 prof.	Ø14 x 30	Ø 100	□90	M6 14,6 prof.	0,73/0,73/ 0,69/1,07
			911430 1214	911430 1214								
Mitsubishi	HG-JR53,(4), HG-JR 73(4), HG-JR103(4), HG-JR153(4), HG-JR203(4)	Sur demande	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø16 x 40				
Parker	SMH 60, SMHA 60	949200	949201	949201	IM B5 56	64/74/74	Ø 60 H8 4,5 prof.	Ø11 x 23	Ø 75	□70	M5 13 prof.	0,53/0,65
		911430 0811	911430 1112	911430 1112								
	SMH 82, SMHA 82	–	949221	949221		83/83/86/79	Ø 80 H8 5,7 prof.	Ø14 x 30	Ø 100	□90	M6 14,6 prof.	0,73/0,73/ 0,69/1,07
			911430 1214	911430 1214								
SEW	CMP50S, CMP50M, CMP50L	949200	949201	949201	IM B5 56	64/74/74	Ø 60 H8 4,5 prof.	Ø11 x 23	Ø 75	□70	M5 13 prof.	0,53 / 0,65
		911430 0811	911430 1112	911430 1112								
	CMP63S, CMP63M, CPM63L	–	949221	949221		83/83/86/79	Ø 80 H8 5,7 prof.	Ø14 x 30	Ø 100	□90	M6 14,6 prof.	0,73/0,73/ 0,69/1,07
			911430 1214	911430 1214								
Siemens	1FK7032, 1FK7033, 1FK7034	Sur demande	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø14 x 30				
	1FK7040, 1FK042, 1FK043, 1FK2205	–						Ø19 x 40				

Référence adaptateur moteur:
949221

Référence accouplement
avec indication du
diamètre d'arbre
1er côté= 12 mm
2er côté= 14 mm
911430 1214

Pour les dimensions et données de commande des adaptateurs moteur et accouplements, voir page suivante.

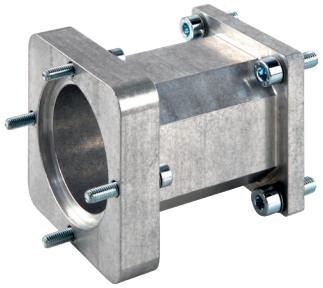
Remarque:
Pour de plus amples détails sur la partie motorisation et adaptation, veuillez vous référer au chapitre „moteur et contrôles" ou veuillez nous consulter.

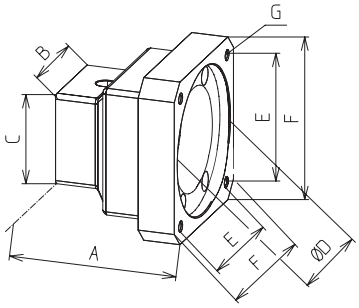
Entraînement

Adaptateur moteur pour Moteur triphasé / Servomoteurs

- Simplicité de montage
- Positionnement précis grâce aux broches de centrage

Matériau: aluminium



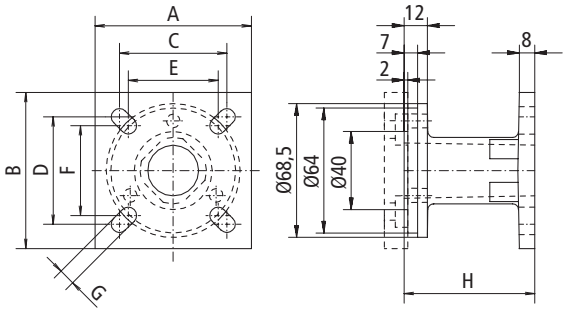


[mm]

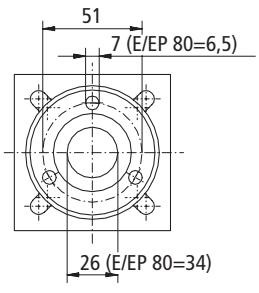
Référence	Type	A	B	C	D	E	F	G
949200	30	64	53,5	53,5	60	53	70	M5
949996	30	64	53,5	53,5	50	65	80	M5
949201	40/50	74	60	60	60	53	70	M5
949221	40/50	83	60	60	80	70,7	90	M6
949614	40/50	83	60	60	50	46	80	M5
949414	40/50	83	60	60	80	100	Ø120	Ø6,6

Adaptateur moteur pour EHL

Raccordement Unité linéaire



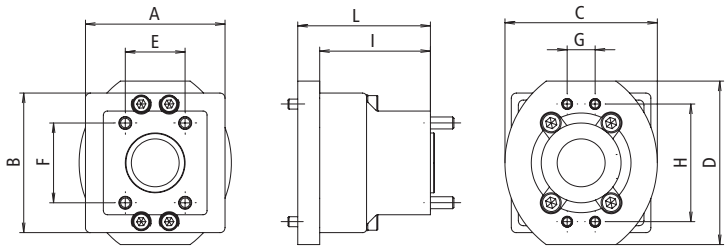
Raccordement EHL



[mm]

Référence	pour Unité linéaire	Tourillon Ø Unité	A	B	C	D	E	F	G	H	L	Ø
92667	EP(X)-II 30	8	50	50	30	40	30	30	6	67	–	–
92668	EP(X)-II 40	12	60	60	46	46	36	36	7	67	–	–
92669	EP(X)-II 50	12	65	65	46	46	–	–	9	67	–	–

Adaptateur moteur pour LZ S/P - Entraînement



[mm]

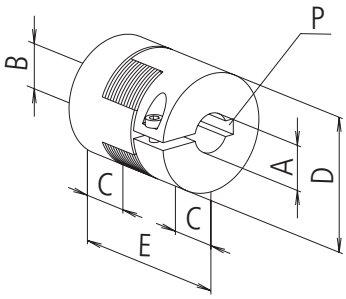
Unité linéaire	LZ S Référence	LZ P Référence	Accouplement Référence	A	B	C	D	E	F	G	H	I	L
EP(X)-II 30	949711		9109200810	70	70	76,4	82	30	40	14	59	55,5	66,5
EP(X)-II 40/50	949713		9114301012	70	70	76,4	82	46	46	52,3	52,3	73,5	81,5

Accouplement

- Dimensions compactes
- Connexion de l'arbre sans jeu
- Sans entretien
- Montage simple par emboîtement

Matériau: moyeu en aluminium, couronne dentée en polyuréthane

Il est indispensable, pour que l'accouplement puisse fonctionner parfaitement, de prévoir une course libre de **D+3 mm**.



[mm]

Référence	A	B	C	D	E	P	Couple de transmission [Nm] avec clavette	Couple de transmission [Nm] sans clavette
9109200895	8	9,5	10	20	30	2x2 / –	5	3
9114300811	8	11	11	30	35	2x2 / 4x4	12	6
9114300816	8	16	11	30	35	2x2 / 5x5	12	6
9114300812	8	16	11	30	35	2x2 / 4x4	12	6
9114309512	9,5	12	11	30	35	– / 4x4	12	6
9114301112	11	12	11	30	35	4x4 / 4x4	12	6
9114301212	12	12	11	30	35	4x4 / 4x4	12	6
9114301214	12	14	11	30	35	4x4 / 5x5	12	6
9114301216	12	16	11	30	35	4x4 / 5x5	12	6
9119400812	08	12	25	40	65	2x2 / 4x4	17	10

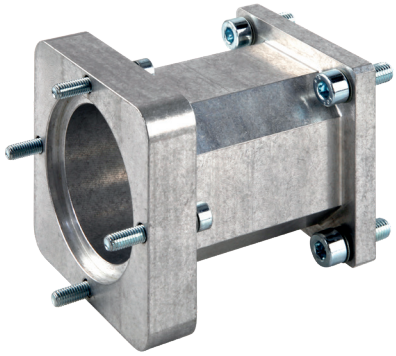
Pour de plus amples détails sur la partie motorisation et adaptation, veuillez vous référer au chapitre moteur et contrôles ou veuillez nous consulter.

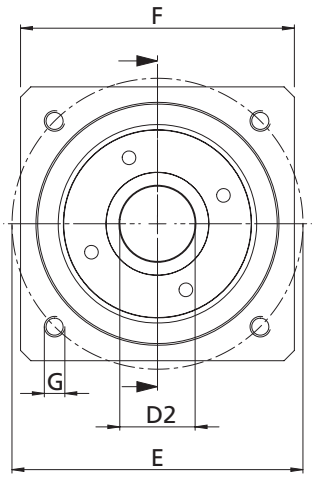
Entraînement

Kit de montage moteur sur le renvoi d'angle

- Raccordement simple de moteurs triphasés ou des servomoteurs avec réducteurs de fabricants courants
- Nous fabriquons sur demande un kit complet de montage moteur conforme à vos exigences

Contenu de la livraison:
adaptateur moteur, servo-accouplement sans jeu et matériau de fixation





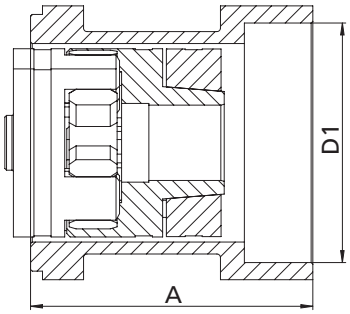


Tableau de sélection kit de montage moteur pour moteur triphasé

Fabricants	Moteur	Renvoi d'angle Système 1-3 EP(X)-II 30 TR	Renvoi d'angle Système 1-3 EP(X)-II 40/50 TR	A	D1	D2	E	F	G	Masse [kg]
RK Rose+Krieger	90/120W	949766	949769	78 / 75,4	Ø 50^{H8} 3 prof. / 4 prof.	Ø 12 x 30	Ø 65	Ø 80	M5 - 15 prof.	0,55 / 0,52

Tableau de sélection kit de montage moteur pour servomoteurs avec réducteur

Fabricants	Réducteur	Renvoi d'angle Système 1-3 EP(X)-II 30 TR	Renvoi d'angle Système 1-3 EP(X)-II 40/50 TR	A	D1	D2	E	F	G	Masse [kg]
Neugart	PLE 60	949768	949771	82,9 / 80,4	Ø 40^{H7} 3 prof. / 4 prof.	Ø 14 x 30	Ø 52	□ 70 / Ø 62	Ø 5,5	0,58 / 0,25
Eppinger	PE065	949768	949771	82,9 / 80,4	Ø 40^{H7} 3 prof. / 4 prof.	Ø 14 x 30	Ø 52	□ 70 / Ø 62	Ø 5,5	0,58 / 0,25
Ruhrgetriebe	RPS060	949768	949771	82,9 / 80,4	Ø 40^{H7} 3 prof. / 4 prof.	Ø 14 x 30	Ø 52	□ 70 / Ø 62	Ø 5,5	0,58 / 0,25
SPN Schwaben Präzision	SPN-ECO (E2) EZ 23	949768	949771	82,9 / 80,4	Ø 40^{H7} 3 prof. / 4 prof.	Ø 14 x 30	Ø 52	□ 70 / Ø 62	Ø 5,5	0,58 / 0,25
Wittenstein	Alpha CP015 MF	949768	949771	82,9 / 80,4	Ø 40^{H7} 3 prof. / 4 prof.	Ø 14 x 30	Ø 52	□ 70 / Ø 62	Ø 5,5	0,58 / 0,25

Tableau de sélection kit de montage moteur pour les moteurs avec bride NEMA

Fabricants	Moteur	Renvoi d'angle Systèm 1-3 EP(X)-II 30 TR	Renvoi d'angle Systèm 1-3 EP(X)-II 40/50 TR	Bride du moteur	A	D1	D2	E	F	G	Masse [kg]
RK Rose+Krieger	Moteur pas à pas PD6S	949767	949770	NEMA 34	84,9/82,4	Ø 73^{H8} 4 prof./3 prof.	Ø 14 x 35	□ 69,5	□ 86	M6 - 15 prof.	0,76/ 0,75
Différents	Tous les moteurs avec bride moteur NEMA 34	949767	949770	NEMA 34	84,9/82,4	Ø 73^{H8} 4 prof./3 prof.	Ø 14 x 35	□ 69,5	□ 86	M6 - 15 prof.	0,76/ 0,75

Tableau de sélection kit de montage moteur pour servomoteurs sans réducteur

Fabricants	Moteur	Renvoi d'angle Systèm 1 + 4 EPX-II 30/40 KG	Renvoi d'angle Systèm 2 + 3 EPX-II 30/40 KG	Bride du moteur	A	D1	D2	E	F	G	Masse [kg]
RK Rose+Krieger	RK-AC 240	949130	949139	IM B5 56	99/94	Ø 80 ^{H8} 4 prof.	Ø14x30	Ø 100	□82	M6 12 prof.	0,86
	RK-AC 470	949131	949140	IM B5 63	109/104	Ø 95 ^{H8} 4 prof.	Ø19x40	Ø 115	□100	M8 22 prof.	1,2
Baumüller	DSD2-045	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø14x30				
Beckhoff	AM8041, AM8042, AM8043	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø19x40				
Bosch	MSK040B, MSK040C, MSK043C	Sur demande	Sur demande	–			Ø14x30				
	MSK050B, MSK050C	949131	949140	IM B5 63	109/104	Ø 95 ^{H8} 4 prof.	Ø19x40	Ø 115	□100	M8 22 prof.	1,2
Kollmorgen	AKM2G-41, AKM2G-42, AKM2G-43, AKM2G-44	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø19x40				
Lenze	MCS09D, MCS09F, MCS09H, MCS09L	949130	949139	IM B5 56	99/94	Ø 80 ^{H8} 4 prof.	Ø14x30	Ø 100	□82	M6 12 prof.	0,86
Lti/Keba	LSP10	949131	949140	IM B5 63	109/104	Ø 95 ^{H8} 4 prof.	Ø19x40	Ø 115	□100	M8 22 prof.	1,2
Mitsubishi	HG-JR53(4), HG-JR 73(4), HG-JR103(4), HG-JR153(4), HG-JR203(4)	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø16x40				
Parker	SMH 82, SMHA 82	949130	949139	IM B5 56	99/94	Ø 80 ^{H8} 4 prof.	Ø14x30	Ø 100	□82	M6 12 prof.	0,86
	SMH 100, SMHA 100	949131	949140	IM B5 63	109/104	Ø 95 ^{H8} 4 prof.	Ø19x40	Ø 115	□100	M8 2 prof.	1,2
SEW	CMP63S, CMP63M, CPM63L	949130	949139	IM B5 56	99/94	Ø 80 ^{H8} 4 prof.	Ø14x30	Ø 100	□82	M6 12 prof.	0,86
Siemens	1FK7040, 1FK042, 1FK043, 1FK2205	Sur demande	Sur demande	IM B5 56			Ø19x40				
	1FK2105	949131	949140	IM B5 63	109/104	Ø 95 ^{H8} 4 prof.	Ø19x40	Ø 115	□100	M8 22 prof.	1,2

Entraînement

Indicateur de position

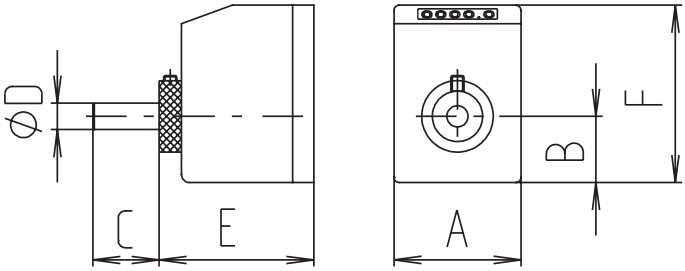
- Température ambiante adm. +80 °C
- Hauteur de chiffre 6 mm
- Précision de lecture ± 0,1 mm
- Les unités linéaires utilisées avec des indicateurs de position sont uniquement disponibles en modèle avec roulement à billes

Matériau: boîtier en polyamide 6 orange RAL 2004,
pièces en acier protégées contre la corrosion

La livraison comprend: indicateur de position, bague de serrage, rallonge d'arbre et matériel de fixation.

Remarque: les modèles «croissants» et «décroissants» se rapportent à une rotation en sens horaire sur l'arbre d'entraînement.

Position de montage horizontale



Position de montage verticale

[mm]

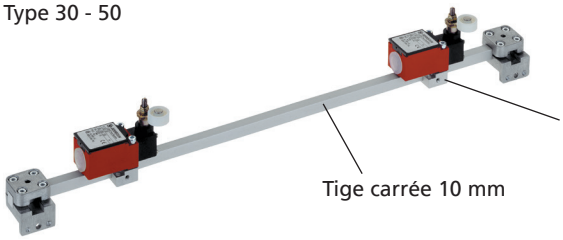
Type	Position de montage	Référence	Modèle	Référence	Modèle*	A	B	C	D	E	F
30	Horizontale	91043	3 mm croiss.	91010	6 mm croiss.	48	25	18	8	59	67
30		91053	3 mm décroiss.	91029	6 mm décroiss.	48	25	18	8	59	67
30	Verticale	91063	3 mm croiss.	91020	6 mm croiss.	48	25	18	8	59	67
30		91073	3 mm décroiss.	91019	6 mm décroiss.	48	25	18	8	59	67
40	Horizontale	91004	4 mm croiss.	91030	8 mm croiss.	48	25	38	12	59	67
40		91014	4 mm décroiss.	91039	8 mm décroiss.	48	25	38	12	59	67
40	Verticale	91024	4 mm croiss.	91040	8 mm croiss.	48	25	38	12	59	67
40		91034	4 mm décroiss.	91041	8 mm décroiss.	48	25	38	12	59	67
50	Horizontale	91045	4 mm croiss.	91046	8 mm croiss.	48	25	38	12	59	75
50		91055	4 mm décroiss.	91047	8 mm décroiss.	48	25	38	12	59	75
50	Verticale	91065	4 mm croiss.	91048	8 mm croiss.	48	25	38	12	59	75
50		91075	4 mm décroiss.	91049	8 mm décroiss.	48	25	38	12	59	75

*Modèle à double pas, par ex. pour le montage sur des vis à filetage à droite et à gauche

Support d'interrupteur de fin de course mécanique

- L'interrupteur peut être déplacé et fixé sur le plan axial

Type 30 - 50

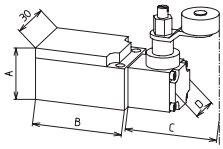


Type	30 - 50
Tension max.	250 V AC
Courant de commutation max.	6 A
Courant d'appel max.	16 A
Durée de vie	10 millions de cycles de travail
Réglage du levier d'axe	Encliquetage par pas de 10°
Classe de protection	IP 65
Température ambiante	de - 30 °C à + 40 °C

Référence	Type	Longueur de base	Modèle
92961_ _ _ _	30 - 50	245	Avec commutateur
92962	30 - 50	245	Sans commutateur

Longueur totale avec unité linéaire

Interrupteur de fin de course mécanique



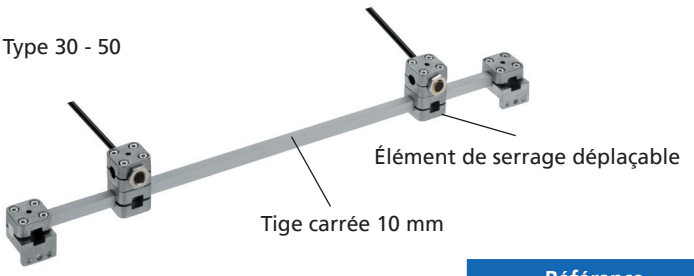
[mm]

Référence	Type	Fonction de commutation	A	B	C	D
91905	30 - 50	Contact à ouverture/fermeture	26,5	45	45,5	21

Support d'interrupteur de fin de course inductif

- L'interrupteur peut être déplacé et fixé sur le plan axial

Type 30 - 50

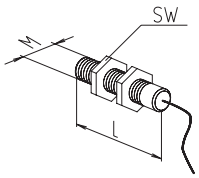


Type	30 - 50
Tension	10 - 30 V DC
Courant de commutation max.	200 mA
Distance de commutation	4 mm pour l'acier
Classe de protection	IP67
Température ambiante	-25°C à +70°C
Longueur de câble	2m

Référence	Type	Longueur de base	Modèle
92965	30 - 50	125	Sans commutateur

Longueur totale avec unité linéaire

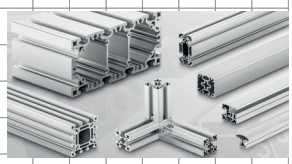
Interrupteur de fin de course inductif

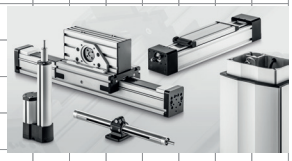


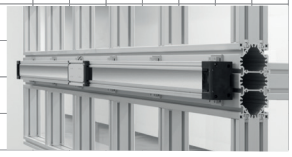
[mm]

Référence	Type	Fonction de commutation	L	M	SW
92825	30 - 50	Wechsler	50	12x1	17

Schémas / Notes

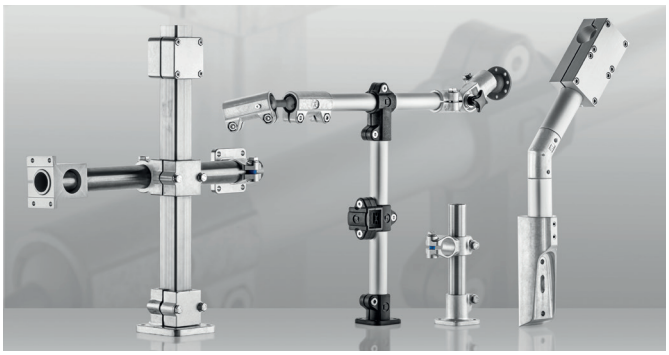






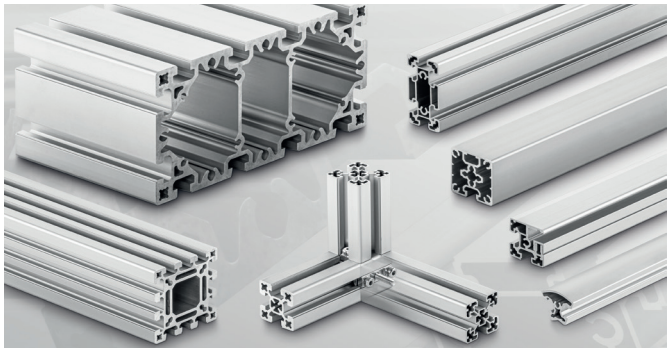
TECHNIQUES D'ASSEMBLAGE

- Connexion et fixation fiables de tubes ronds et carrés
- Éléments en aluminium, acier inoxydable et matière plastique
- Dimensions de 8 mm à 80 mm



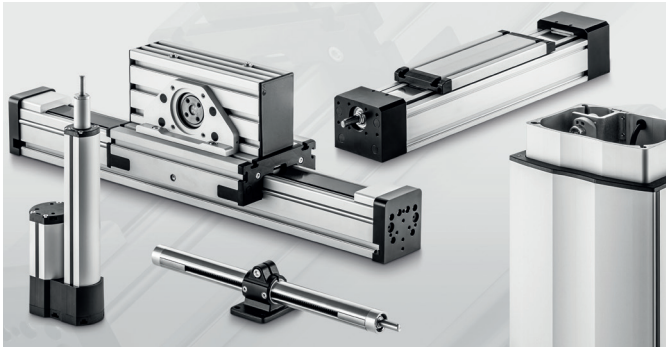
TECHNIQUES DE PROFILÉS

- Système de montage éprouvé en aluminium BLOCAN®
- Sections transversales de 20 mm à 320 mm pour les applications les plus variées
- Techniques d'assemblage inégalées en matière de flexibilité et de fiabilité



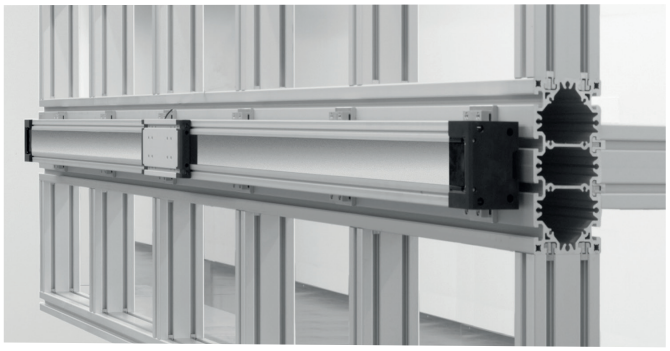
TECHNIQUES LINÉAIRES

- Unités de réglage manuelles
- Colonnes télescopiques
- Axes linéaires
- Déplacement précis, dynamique et fiable jusqu'à 3 tonnes et 12 m



TECHNIQUE DES MODULES

- Bâtis de machines
- Postes de travail
- Habillages de protection
- Modules axiaux linéaires multidimensionnels
- Solutions d'entraînement complètes



RK ROSE+KRIEGER

A Phoenix Mecano Company

RK Rose+Krieger GmbH
Verbindungs- und Positioniersysteme
Potsdamer Straße 9
32423 Minden, Germany
+49 571 9335-0
info@rk-online.de
www.rk-rose-krieger.com

Brochure PDF
à télécharger