

La famiglia TLY è stata progettata ricercando elevate prestazioni, qualità, semplicità costruttiva e facilità di montaggio. Gli attuatori sono costituiti da una struttura autoportante in alluminio anodizzato su taglie da 120 a 240. Il comparto di trasmissione è affidato a pulegge dentate in acciaio brunito e cinghia dentata in poliuretano con trefoli in acciaio ad alta resistenza. Questa tipologia di assi può essere utilizzata come unità orizzontale, oppure come unità laterale dove si sviluppano i massimi valori di resistenza e rigidità sotto carico in termini di flessione dell'unità stessa. Tutti gli assi lineari possono essere personalizzati a disegno secondo le specifiche delle applicazioni. Predisposizioni attacco motore/riduttore, forature aggiuntive su testate e carrelli, e accessori di fissaggio possono essere personalizzati secondo le esigenze dei clienti. Nel catalogo si riportano gli standard disponibili a magazzino e Fait Group si riserva il diritto di modificare i propri prodotti in base alle esigenze di miglioramento tecnico degli stessi.

### CARATTERISTICHE TECNICHE PRINCIPALI

La capacità di carico delle unità lineari dipende dal sistema rotaia pattino utilizzato, dal numero di pattini, dal loro interasse e dalla loro taglia. Pertanto le caratteristiche di carico varieranno a seconda che le direzioni di applicazione dei carichi siano radiali, laterali o combinati. Il carico massimo in direzione assiale è legato alla tipologia di cinghia utilizzata. I valori massimi di carico verticale  $F_z$  e laterale  $F_y$  consigliati sono relativi al sistema pattini/rotaia e sono individuati come il 20% della capacità di carico statica ed il 12% della capacità di carico dinamica delle prestazioni della guida a ricircolo installata. Con questi valori, secondo la nostra esperienza, si ottengono sicurezza statica e durata sufficienti per la maggior parte delle applicazioni. Per effettuare una reale verifica delle condizioni operative e di conseguenza dell'applicabilità dell'asse lineare, è buona norma contattare il nostro Ufficio Tecnico per la verifica tecnica necessaria. I valori massimi ammissibili di velocità, accelerazione e di ripetibilità di posizionamento possono essere inferiori in caso di carichi elevati.

ASSE LINEARE	CARICO TIPICO [KG]	VELOCITÀ [m/s]	ACCELERAZIONE [m/s <sup>2</sup> ]	RIPETIBILITÀ [mm]
TLY120	60	5*	30	±0,10
TLY180	100	5*	30	±0,10
TLY200	140	5*	30	±0,10
TLY200LAT	160	5*	30	±0,10
TLY200DC	100	5*	30	±0,10
TLY220	150	5	30	±0,10
TLY220DC	150	5	30	±0,10
TLY240	150	5	30	±0,10

\*Velocità massima per pattini con sfere ingabbiate, altrimenti 3m/s.

Condizioni di riferimento: asse laterale. Carico tipico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare. Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

## COMPONENTI

### PROFILO DI ALLUMINIO

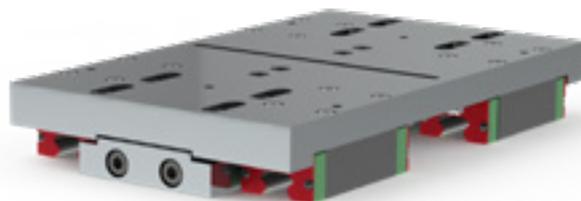
I profili autoportanti impiegati sono in alluminio EN AW 6060. Le tolleranze dimensionali sono conformi alle norme UNI EN 755-9 e UNI 3879. Gli estrusi utilizzati sono dotati di cave per una facile installazione dell'unità e degli accessori.



### CINGHIA DI TRAZIONE

Nelle unità lineari della famiglia TLY vengono impiegate cinghie dentate in poliuretano con trefoli in acciaio di tipologia RPP per la taglia 120, 180 e 200DC e tipologia AT per le altre taglie. La tipologia di cinghie impiegate per la trasmissione del moto risulta ottimale per l'impiego nelle unità lineari, considerate le caratteristiche meccaniche e l'entità dei carichi in gioco. In questo modo si riescono ad ottenere:

- Alte prestazioni;
- Bassa rumorosità;
- Bassa usura.



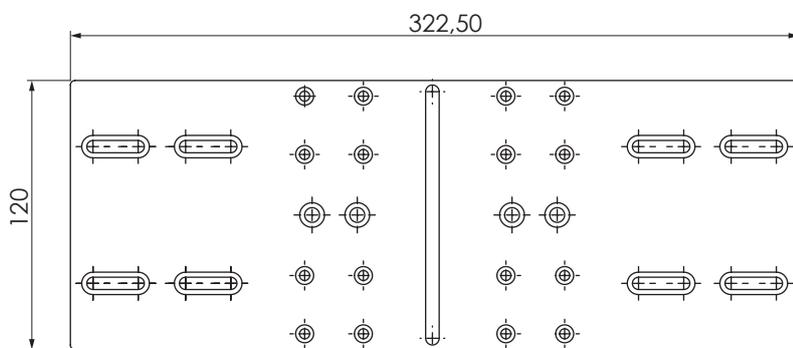
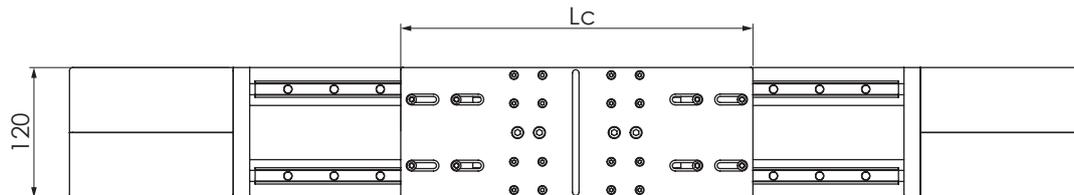
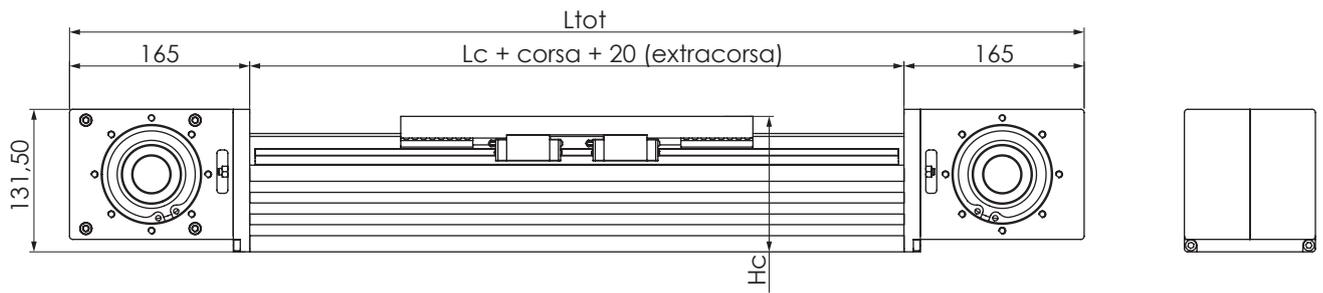
### SISTEMA DI TRASLAZIONE

Il sistema di traslazione risulta determinante per capacità di carico, velocità e accelerazione massima.

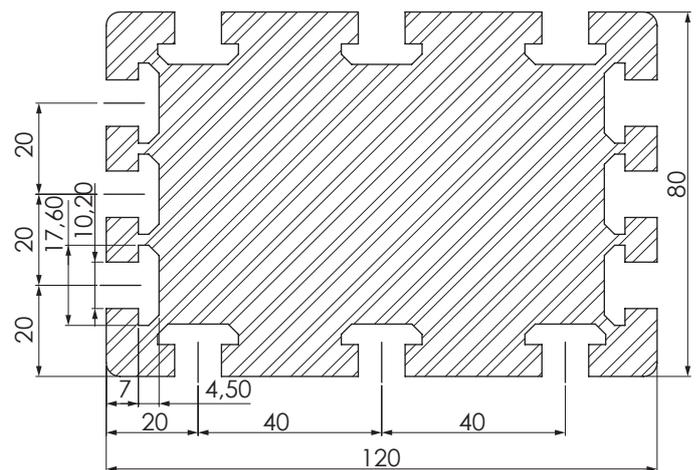
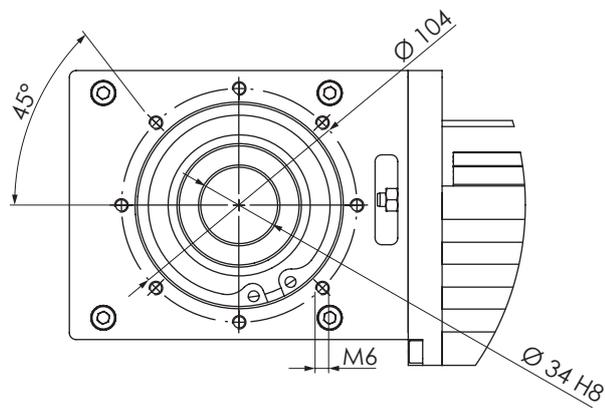
Nella famiglia TLY viene impiegato un sistema di traslazione con le seguenti caratteristiche:

- Le due guide a ricircolo di sfere ad elevata capacità di carico vengono fissate in apposite sedi sul profilo di alluminio;
- Il carrello, realizzato in alluminio anodizzato per alcune taglie di assi e in acciaio zincato per le altre, è montato su pattini a ricircolo di sfere che possono supportare carichi nelle tre direzioni principali;
- I pattini a ricircolo di sfere sono dotati di protezioni frontali su entrambi i lati, e dove è necessario, è possibile equipaggiarli con ulteriori protezioni o raschiatori per applicazioni in ambienti polverosi;
- I pattini possono essere dotati di gabbia di ritenuta che elimina il contatto acciaio-acciaio tra corpi volenti adiacenti garantendo quindi minor attriti e permettendo di raggiungere velocità superiori a 3 m/s;
- Possono essere previsti serbatoi di autolubrificazione montabili sul frontale dei pattini che garantiscono una corretta lubrificazione durante la movimentazione allungando gli intervalli di manutenzione.

### 3.1 TLY120



Possibilità di personalizzazione foratura carrello, compatibilmente con la costruzione del carrello stesso



#### DIMENSIONI GENERALI

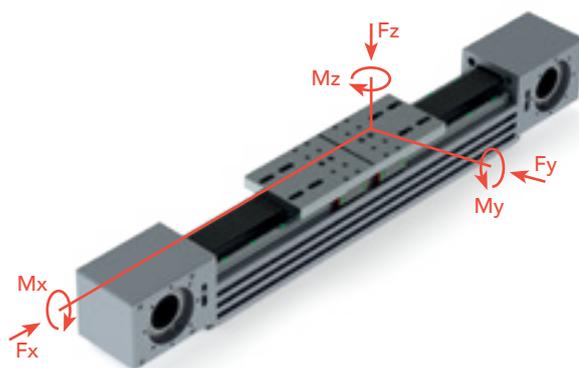
Lunghezza totale carrello Lc [mm]	322,5
Lunghezza totale guida Ltot [mm]	Corsa + 672,5
Altezza totale carrello Hc [mm]	125

**CAPACITÀ DI CARICO  
SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA**

**TLY120**

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
Fx [N]	5752	4314	4602	3451
Fy [N]	67880	45520	13576	5462
Fz [N]	67880	45520	13576	5462
Mx [Nm]	2715	1821	543	218
My [Nm]	3024	2028	605	243
Mz [Nm]	3024	2028	605	243

Da considerarsi come carichi non combinati.

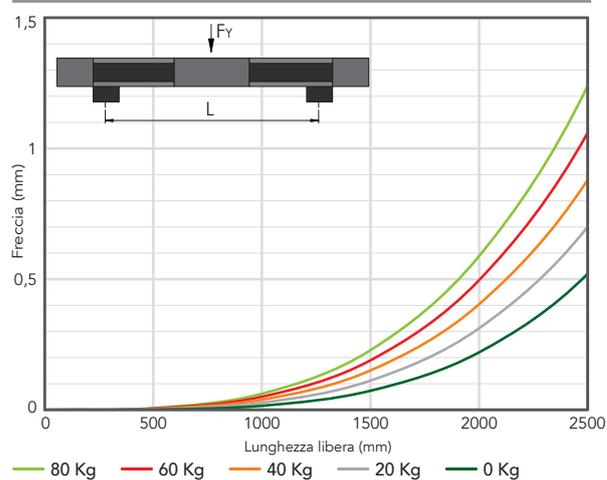


**DATI TECNICI GENERALI**

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino HGH)
	5 (Pattino QHH)
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	5657
Tipico carico applicato [Kg]*	60
Sezione profilo [mm]	80 x 120
Momento di inerzia profilo Jx [cm <sup>4</sup> ]	256
Momento di inerzia profilo Jy [cm <sup>4</sup> ]	540,6

\*Carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare.  
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

**FLESSIONE SOTTO CARICO**



**GUIDA LINEARE**

Tipologia di pattino	HGH15CA	QHH15CA
Coefficiente di carico statico C0 [KN]	16,97	14,36
Coefficiente di carico dinamico Cdin [KN]	11,38	13,88

**CINGHIA DENTATA**

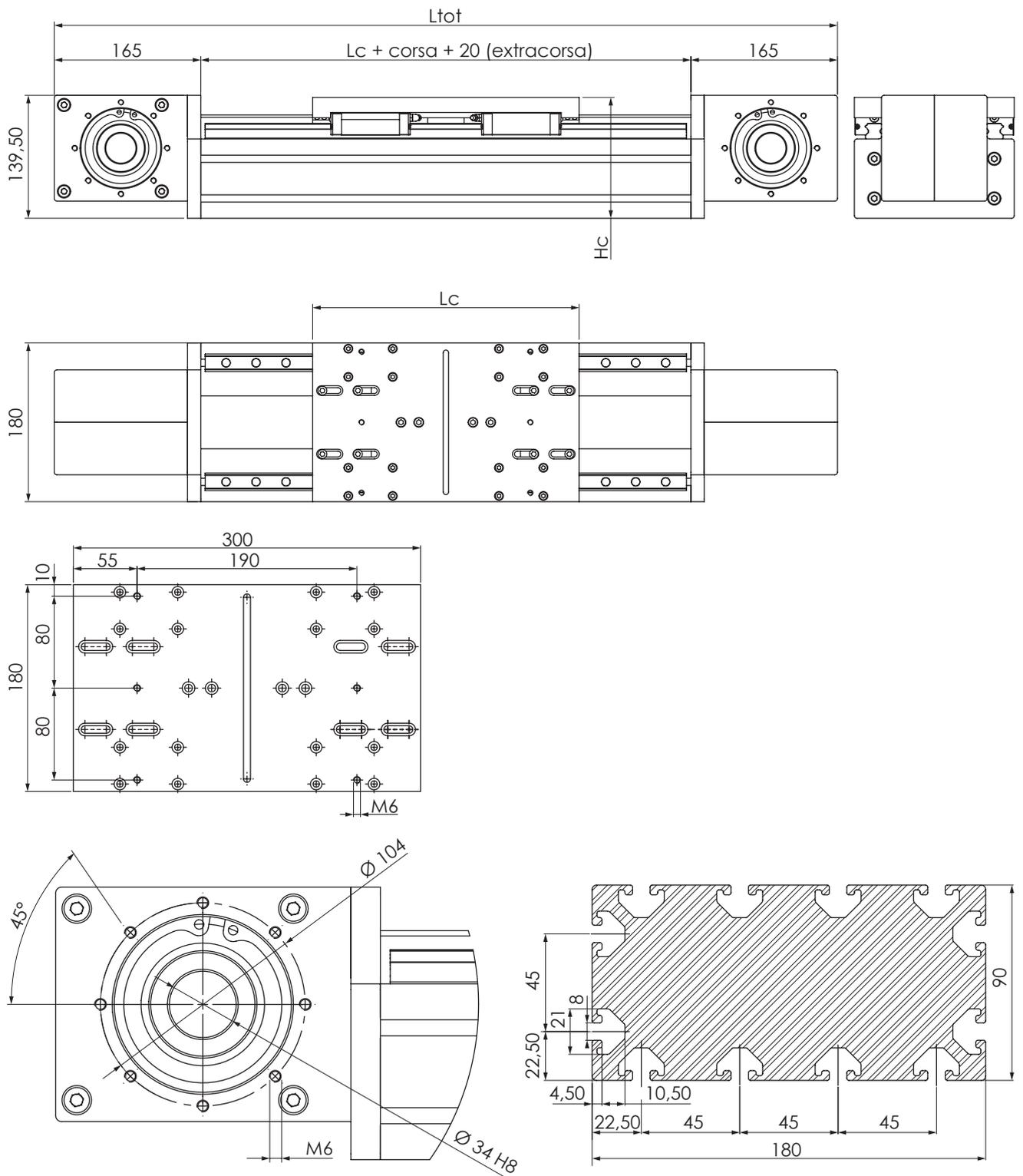
Tipologia di cinghia	RPP8-50
Tipologia di puleggia	Z28 RPP8
Diametro primitivo puleggia Dp [mm]	71,30
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	224
Massima trazione cinghia [N]	7670

**PROPRIETÀ MECCANICHE**

Massa del carrello [kg]	7,55
Massa guida corsa 0 [kg] *	23,8
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	2,0

\*Compresa massa del carrello.

### 3.2 TLY180



#### DIMENSIONI GENERALI

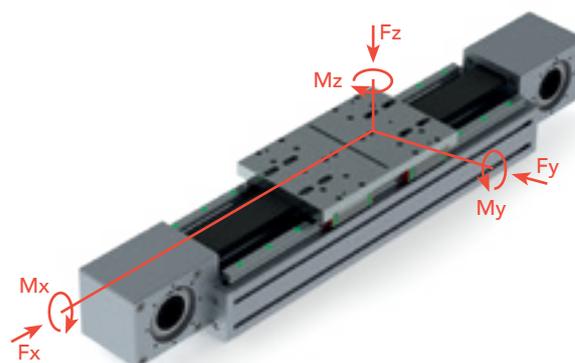
Lunghezza totale carrello $L_c$ [mm]	300
Lunghezza totale guida $L_{tot}$ [mm]	Corsa + 650
Altezza totale carrello $H_c$ [mm]	137

## CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

### TLY180

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F <sub>x</sub> [N]	6903	5177	5522	4141
F <sub>y</sub> [N]	143600	84720	28720	10166
F <sub>z</sub> [N]	143600	84720	28720	10166
M <sub>x</sub> [Nm]	9693	5719	1939	686
M <sub>y</sub> [Nm]	12177	7184	2435	862
M <sub>z</sub> [Nm]	12177	7184	2435	862

Da considerarsi come carichi non combinati.

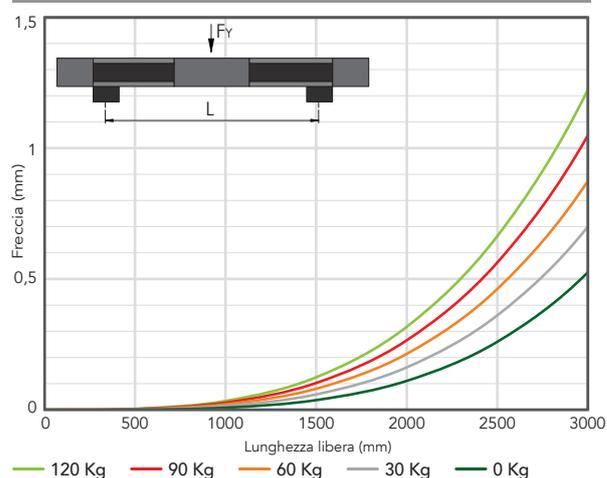


### DATI TECNICI GENERALI

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino HGH)
	5 (Pattino QHH)
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	5680
Tipico carico applicato [Kg]*	100
Sezione profilo [mm]	90 x 180
Momento di inerzia profilo J <sub>x</sub> [cm <sup>4</sup> ]	395,6
Momento di inerzia profilo J <sub>y</sub> [cm <sup>4</sup> ]	1444,1

\*carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare.  
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

### FLESSIONE SOTTO CARICO



### GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	HGH20HA	QHH20HA
Coefficiente di carico statico C <sub>0</sub> [KN]	35,90	31,67
Coefficiente di carico dinamico C <sub>din</sub> [KN]	21,18	27,53

### CINGHIA DENTATA

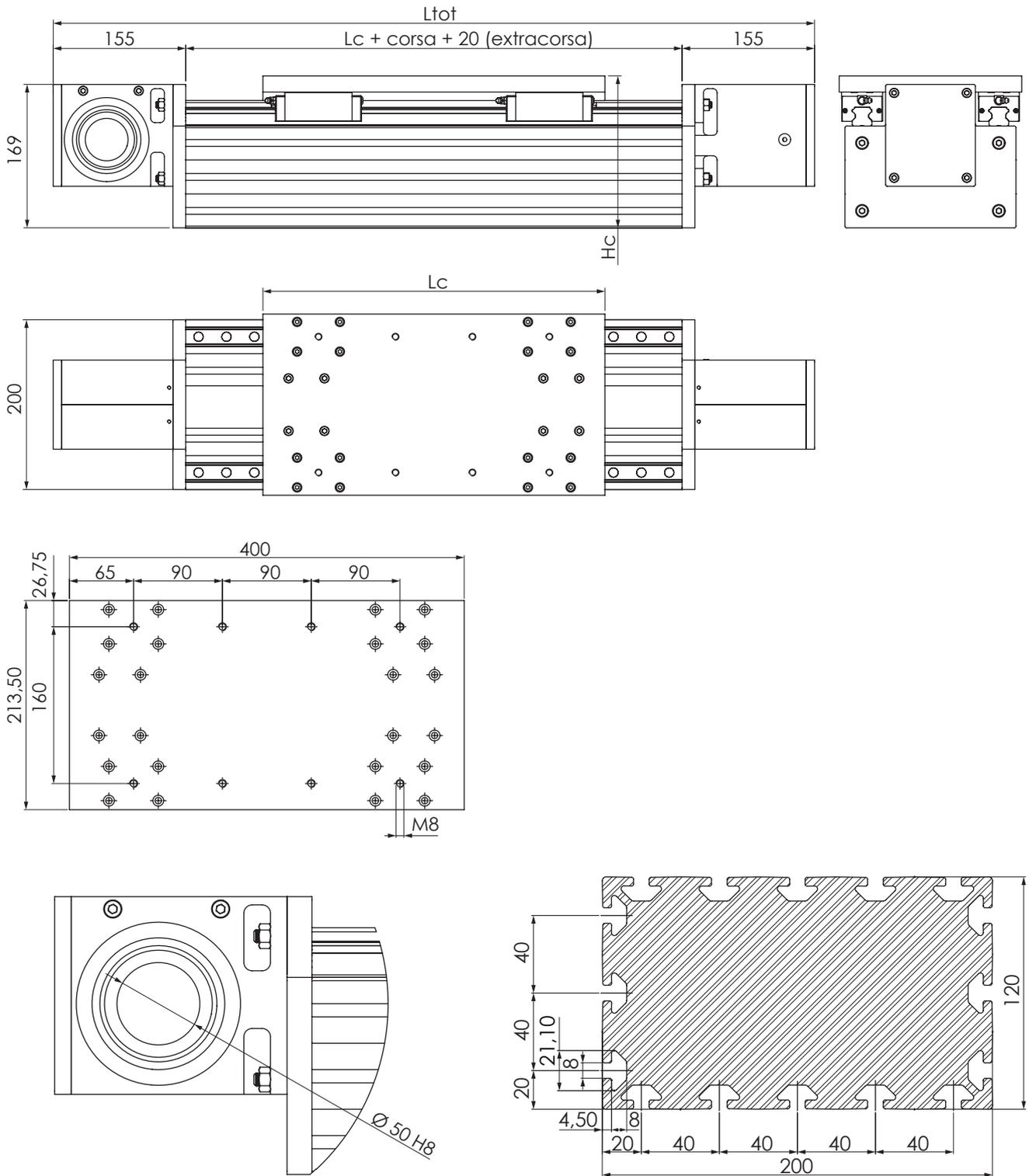
Tipologia di cinghia	RPP8-60
Tipologia di puleggia	Z28 RPP8
Diametro primitivo puleggia D <sub>p</sub> [mm]	71,30
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	224
Massima trazione cinghia [N]	9204

### PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	11,7
Massa guida corsa 0 [kg] *	30,1
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	2,6

\*Compresa massa del carrello.

### 3.3 TLY200



Possibilità di personalizzazione foratura testata  
compatibilmente con la costruzione della testata stessa

#### DIMENSIONI GENERALI

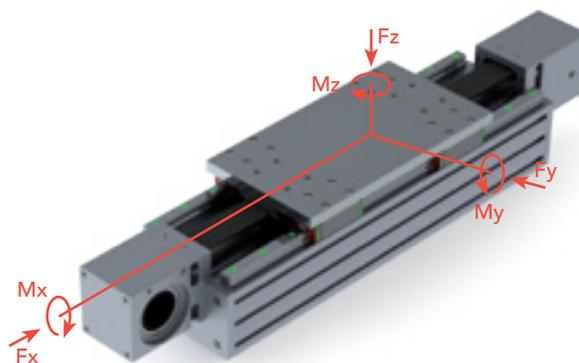
Lunghezza totale carrello Lc [mm]	400
Lunghezza totale guida Ltot [mm]	Corsa + 730
Altezza totale carrello Hc [mm]	179

**CAPACITÀ DI CARICO  
SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA**

**TLY200**

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F <sub>x</sub> [N]	8434	6325	6747	5060
F <sub>y</sub> [N]	197760	131000	39552	15720
F <sub>z</sub> [N]	197760	131000	39552	15720
M <sub>x</sub> [Nm]	15821	10480	3164	1258
M <sub>y</sub> [Nm]	26698	17685	5340	2122
M <sub>z</sub> [Nm]	26698	17685	5340	2122

Da considerarsi come carichi non combinati.

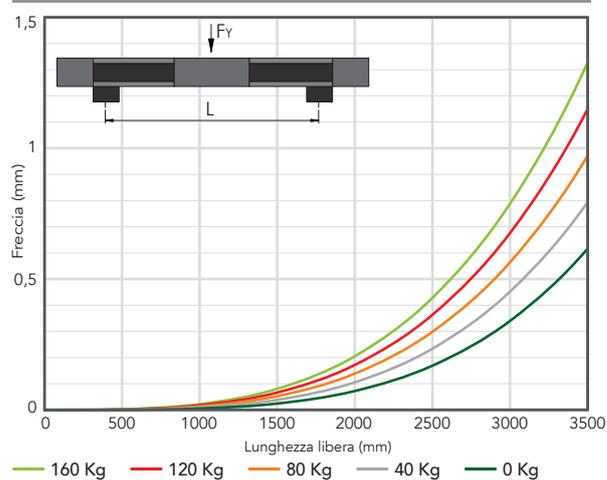


**DATI TECNICI GENERALI**

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino HGH)
	5 (Pattino QHH)
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	5580
Tipico carico applicato [Kg]*	140
Sezione profilo [mm]	120 x 200
Momento di inerzia profilo J <sub>x</sub> [cm <sup>4</sup> ]	1196,6
Momento di inerzia profilo J <sub>y</sub> [cm <sup>4</sup> ]	2999,8

\*Carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare.  
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

**FLESSIONE SOTTO CARICO**



**GUIDA LINEARE**

Tipologia di pattino	HGH25HA	QHH25HA
Coefficiente di carico statico C <sub>0</sub> [KN]	49,44	43,62
Coefficiente di carico dinamico C <sub>din</sub> [KN]	32,75	39,30

**CINGHIA DENTATA**

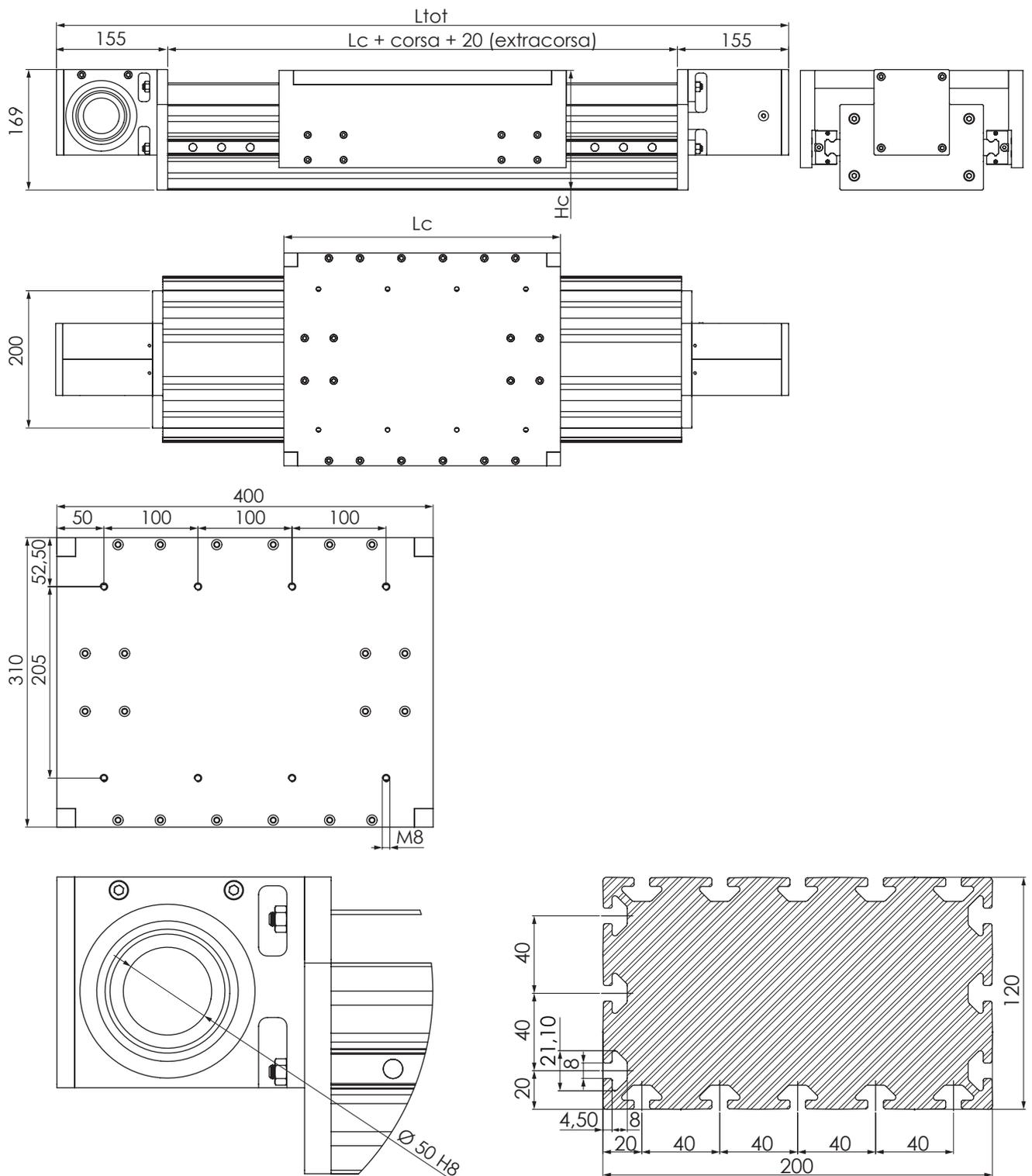
Tipologia di cinghia	AT10-50 HP
Tipologia di puleggia	Z28 AT10
Diametro primitivo puleggia D <sub>p</sub> [mm]	89,13
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	280
Massima trazione cinghia [N]	11245

**PROPRIETÀ MECCANICHE**

Massa del carrello [kg]	19
Massa guida corsa 0 [kg] *	41,5
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	3,4

\*Compresa massa del carrello.

### 3.4 TLY200 LAT



Possibilità di personalizzazione foratura testata  
compatibilmente con la costruzione della testata stessa

#### DIMENSIONI GENERALI

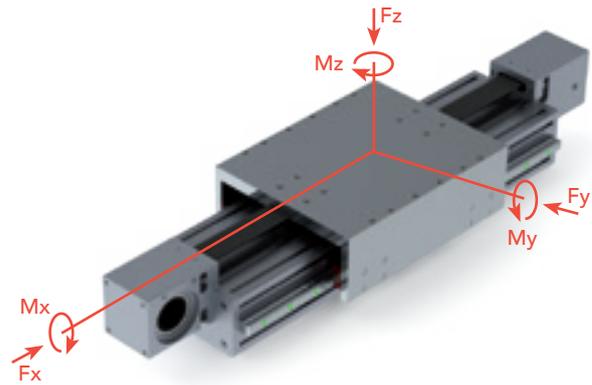
Lunghezza totale carrello Lc [mm]	400
Lunghezza totale guida Ltot [mm]	Corsa + 730
Altezza totale carrello Hc [mm]	168

## CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

### TLY200 LAT

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
$F_x$ [N]	8434	6325	6747	5060
$F_y$ [N]	197760	131000	39552	15720
$F_z$ [N]	197760	131000	39552	15720
$M_x$ [Nm]	23929	15851	4786	1902
$M_y$ [Nm]	26698	17685	5340	2122
$M_z$ [Nm]	26698	17685	5340	2122

Da considerarsi come carichi non combinati.

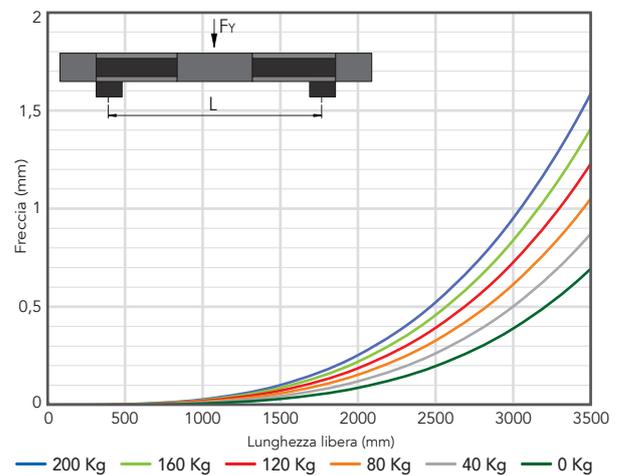


## DATI TECNICI GENERALI

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino HGH)
	5 (Pattino QHH)
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	5580
Tipico carico applicato [Kg]*	160
Sezione profilo [mm]	120 x 200
Momento di inerzia profilo Jx [cm <sup>4</sup> ]	1208,8
Momento di inerzia profilo Jy [cm <sup>4</sup> ]	2988,5

\*Carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare.  
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

## FLESSIONE SOTTO CARICO



## GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	HGH25HA	QHH25HA
Coefficiente di carico statico C0 [KN]	49,44	43,62
Coefficiente di carico dinamico Cdin [KN]	32,75	39,30

## CINGHIA DENTATA

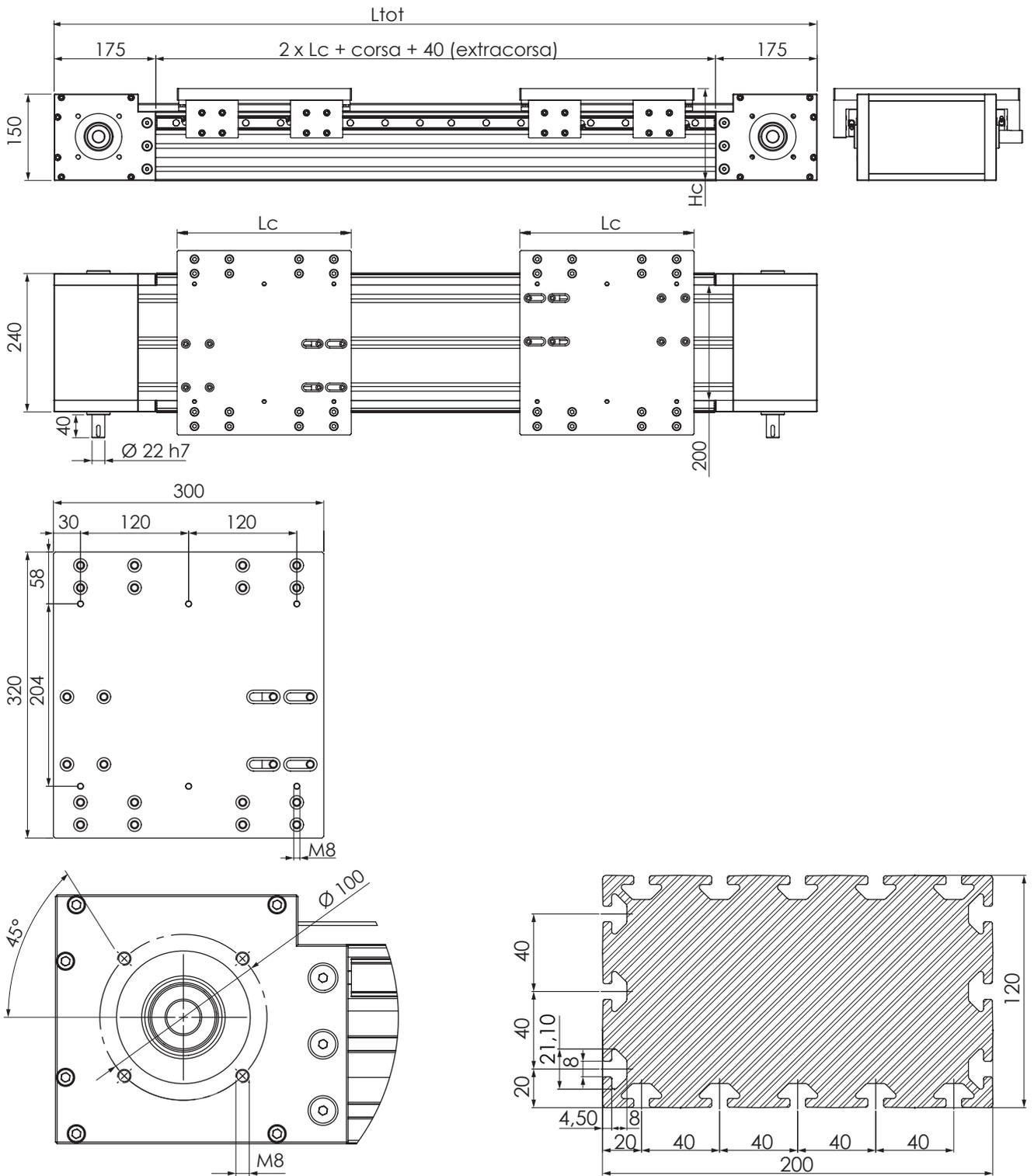
Tipologia di cinghia	AT10-50 HP
Tipologia di puleggia	Z28 AT10
Diametro primitivo puleggia Dp [mm]	89,13
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	280
Massima trazione cinghia [N]	11245

## PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	36
Massa guida corsa 0 [kg] *	58,5
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	3,4

\*Compresa massa del carrello.

### 3.5 TLY200DC



Albero uscente  $\varnothing 22 \text{ h7}$  integrato nella testata

#### DIMENSIONI GENERALI

Lunghezza totale carrello $L_c$ [mm]	300 x 2
Lunghezza totale guida $L_{tot}$ [mm]	Corsa * + 990
Altezza totale carrello $H_c$ [mm]	159,5

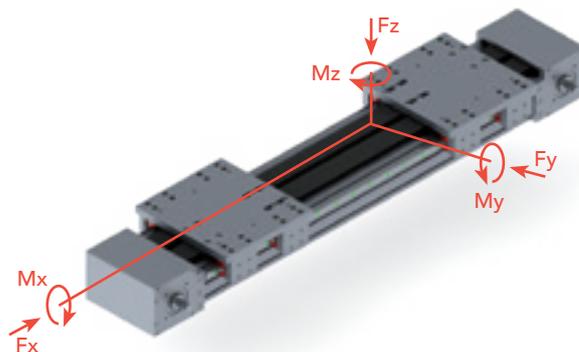
\*La corsa è da intendersi come massima distanza percorribile dal singolo carrello.

**CAPACITÀ DI CARICO  
SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA**

**TLY200DC**

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F <sub>x</sub> [N]	6903	5177	5522	4141
F <sub>y</sub> [N]	145960	105920	29192	12710
F <sub>z</sub> [N]	145960	105920	29192	12710
M <sub>x</sub> [Nm]	17661	12816	3532	1538
M <sub>y</sub> [Nm]	13136	9533	2627	1144
M <sub>z</sub> [Nm]	13136	9533	2627	1144

Da considerarsi come carichi non combinati, agenti sul singolo carrello

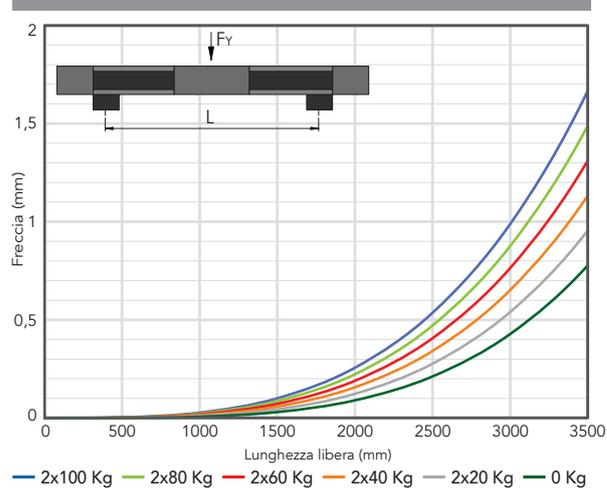


**DATI TECNICI GENERALI**

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino HGH)
	5 (Pattino QHH)
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	5300
Tipico carico applicato [Kg]*	100
Sezione profilo [mm]	120 x 200
Momento di inerzia profilo J <sub>x</sub> [cm <sup>4</sup> ]	1204,65
Momento di inerzia profilo J <sub>y</sub> [cm <sup>4</sup> ]	2996,6

\*Carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare. Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

**FLESSIONE SOTTO CARICO**



**GUIDA LINEARE**

Tipologia di pattino	HGH25CA	QHH25CA
Coefficiente di carico statico C <sub>0</sub> [KN]	36,49	33,68
Coefficiente di carico dinamico C <sub>din</sub> [KN]	26,48	31,78

**CINGHIA DENTATA**

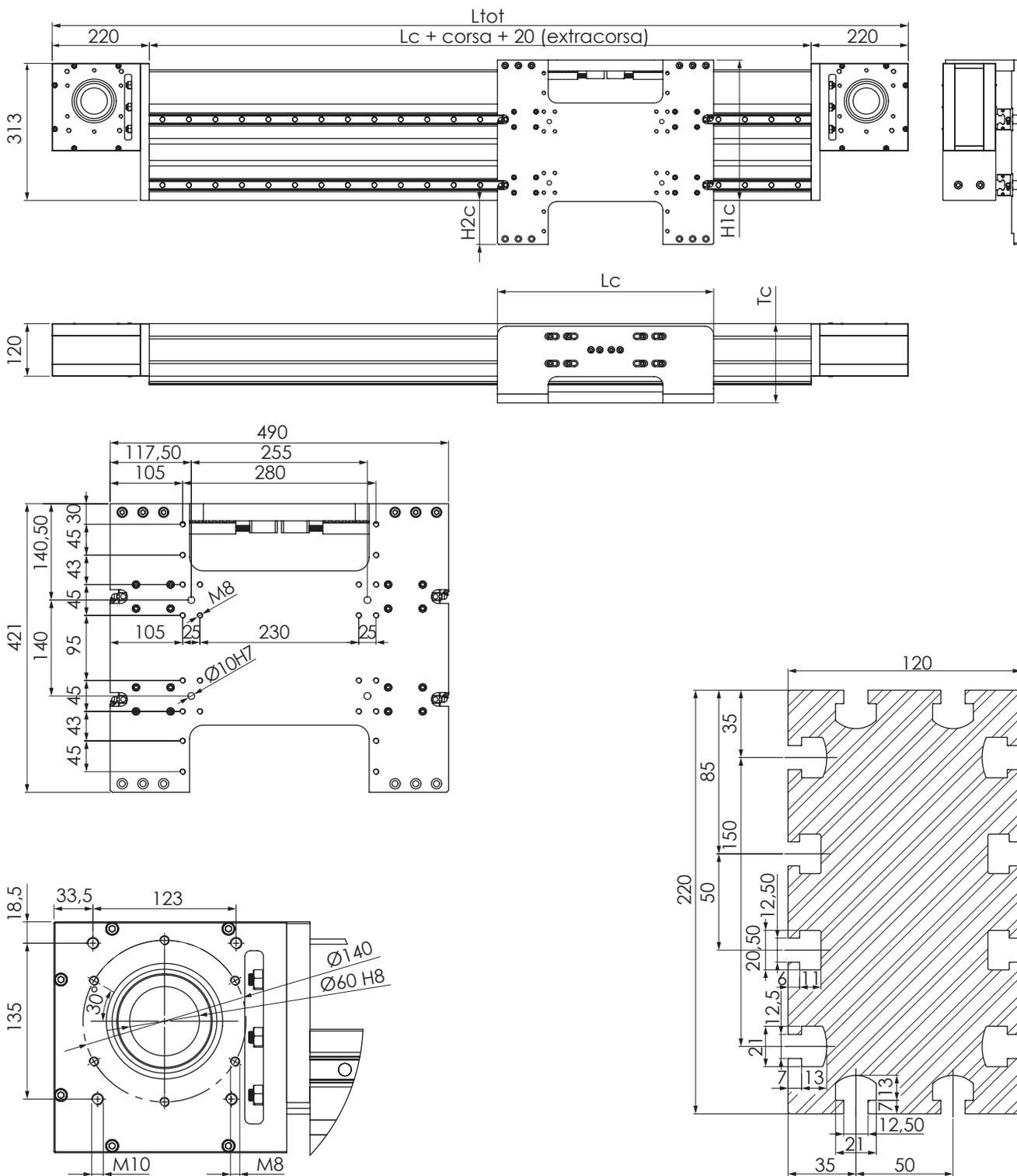
Tipologia di cinghia	RPP8-60 x 2
Tipologia di puleggia	Z44 RPP8
Diametro primitivo puleggia D <sub>p</sub> [mm]	112,04
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	352
Massima trazione cinghia [N]	9204

**PROPRIETÀ MECCANICHE**

Massa del singolo carrello [kg]	10
Massa guida corsa 0 [kg] *	69,1
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	4,4

\*compresa massa dei carrelli

### 3.6 TLY220



#### DIMENSIONI GENERALI

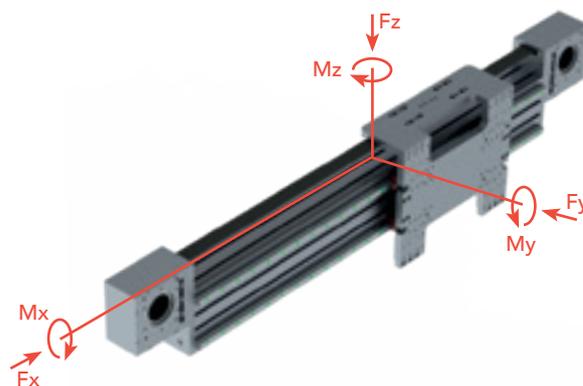
Lunghezza totale carrello Lc [mm]	490
Lunghezza totale guida Ltot [mm]	Corsa + 950
Altezza totale carrello H1c [mm]	320,5
Altezza totale carrello H2c [mm]	100,5
Larghezza totale Tc [mm]	181

**CAPACITÀ DI CARICO  
SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA**

**TLY220**

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F <sub>x</sub> [N]	8434	6325	6747	5060
F <sub>y</sub> [N]	174480	157200	34896	18864
F <sub>z</sub> [N]	174480	157200	34896	18864
M <sub>x</sub> [Nm]	13086	11790	2617	1415
M <sub>y</sub> [Nm]	31843	28689	6369	3443
M <sub>z</sub> [Nm]	31843	28689	6369	3443

Da considerarsi come carichi non combinati.

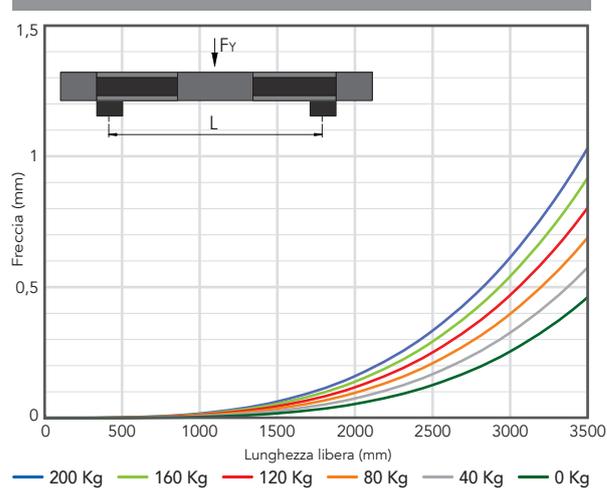


**DATI TECNICI GENERALI**

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	5
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	5490
Tipico carico applicato [Kg]*	150
Sezione profilo [mm]	120 x 220
Momento di inerzia profilo J <sub>x</sub> [cm <sup>4</sup> ]	1542,6
Momento di inerzia profilo J <sub>y</sub> [cm <sup>4</sup> ]	4674,2

\*Carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare.  
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

**FLESSIONE SOTTO CARICO**



**GUIDA LINEARE**

Tipologia di pattino	QHH25HA
Coefficiente di carico statico C <sub>0</sub> [KN]	43,62
Coefficiente di carico dinamico C <sub>din</sub> [KN]	39,30

**CINGHIA DENTATA**

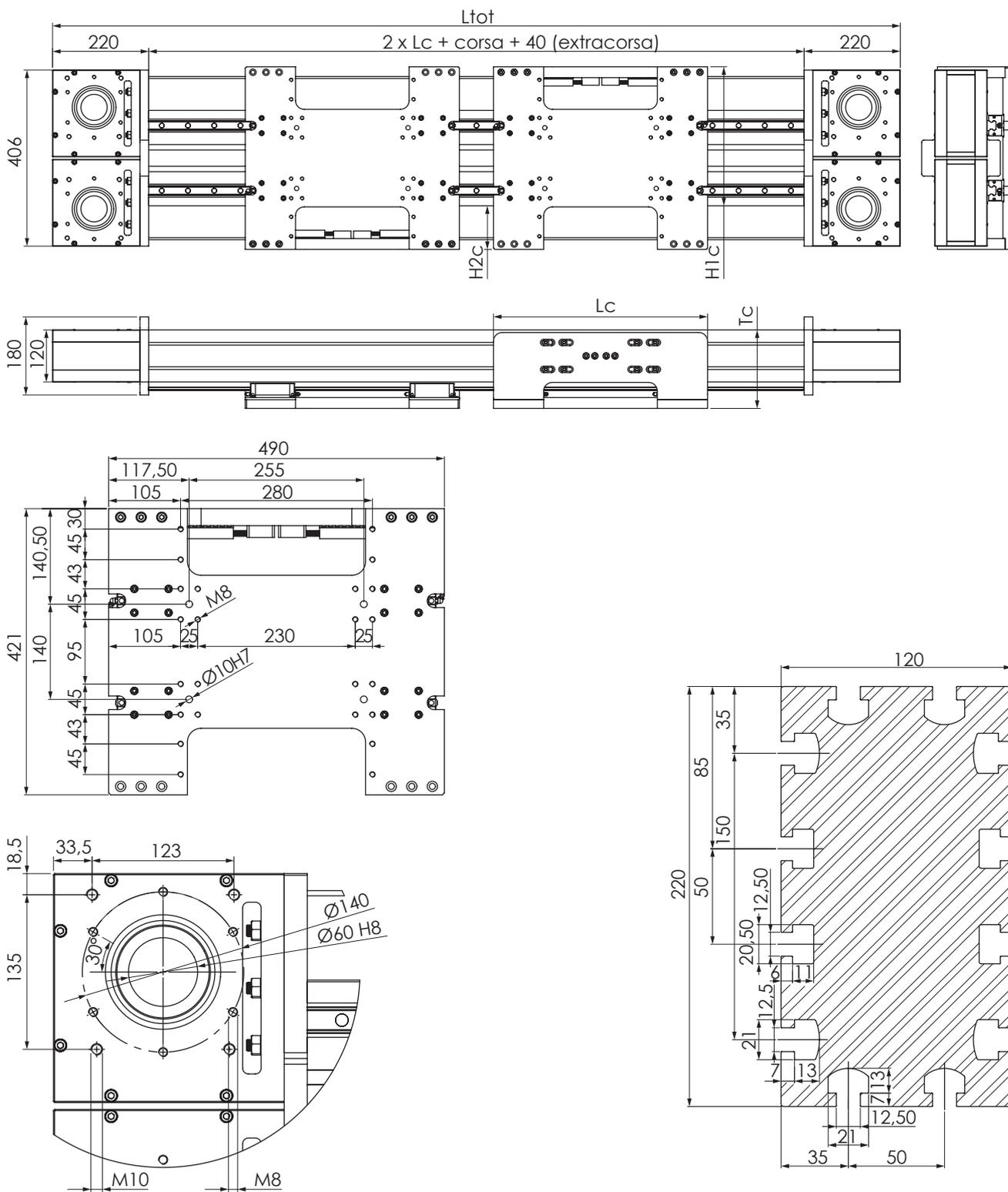
Tipologia di cinghia	AT10-50 HP
Tipologia di puleggia	Z44 AT10
Diametro primitivo puleggia D <sub>p</sub> [mm]	140,06
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	440
Massima trazione cinghia [N]	11245

**PROPRIETÀ MECCANICHE**

Massa del carrello [kg]	18,6
Massa guida corsa 0 [kg] *	64,5
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	4,1

\*Compresa massa del carrello.

### 3.7 TLY220DC



#### DIMENSIONI GENERALI

Lunghezza totale carrello $L_c$ [mm]	490 x 2
Lunghezza totale guida $L_{tot}$ [mm]	Corsa* + 1460
Altezza totale carrello $H1c$ [mm]	320,5
Altezza totale carrello $H2c$ [mm]	100,5
Larghezza totale $T_c$ [mm]	181

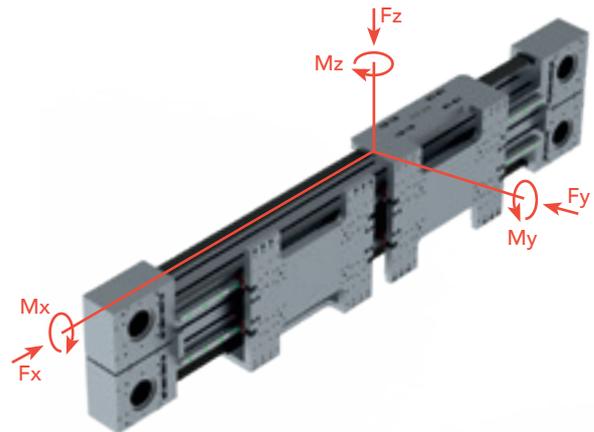
\*La corsa è da intendersi come massima distanza percorribile dal singolo carrello.

**CAPACITÀ DI CARICO  
SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA**

**TLY220DC**

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F <sub>x</sub> [N]	8434	6325	6747	5060
F <sub>y</sub> [N]	174480	157200	34896	18864
F <sub>z</sub> [N]	174480	157200	34896	18864
M <sub>x</sub> [Nm]	13086	11790	2617	1415
M <sub>y</sub> [Nm]	31843	28689	6369	3443
M <sub>z</sub> [Nm]	31843	28689	6369	3443

Da considerarsi come carichi non combinati.

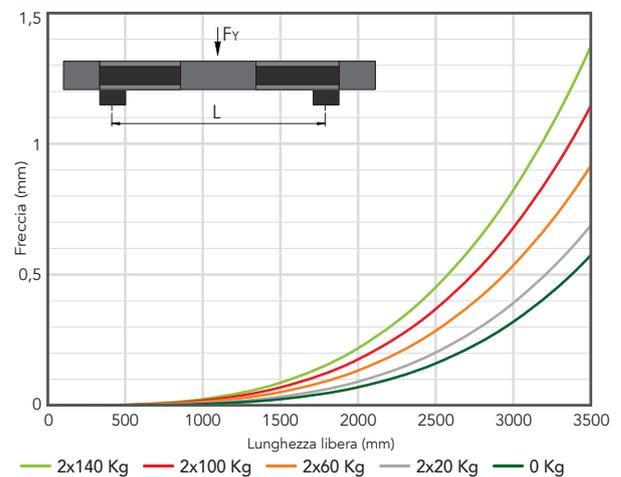


**DATI TECNICI GENERALI**

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	5
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	4980
Tipico carico applicato [Kg]*	150
Sezione profilo [mm]	120 x 220
Momento di inerzia profilo J <sub>x</sub> [cm <sup>4</sup> ]	1542,6
Momento di inerzia profilo J <sub>y</sub> [cm <sup>4</sup> ]	4674,2

\*carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare.  
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>

**FLESSIONE SOTTO CARICO**



**GUIDA LINEARE**

Tipologia di pattino	QHH25HA
Coefficiente di carico statico C <sub>0</sub> [KN]	43,62
Coefficiente di carico dinamico C <sub>din</sub> [KN]	39,30

**CINGHIA DENTATA**

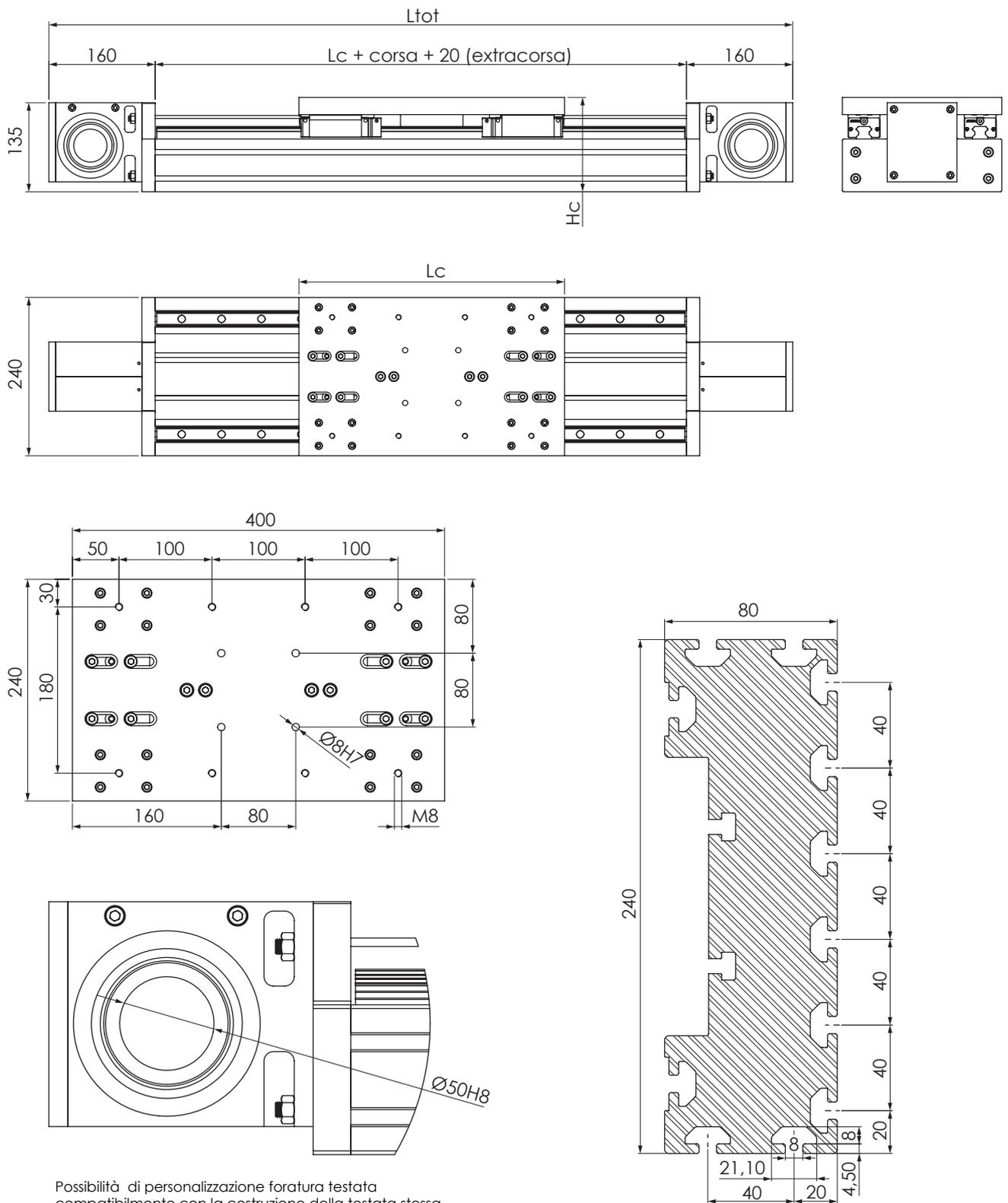
Tipologia di cinghia	AT10-50 HP x 2
Tipologia di puleggia	Z44 AT10
Diametro primitivo puleggia D <sub>p</sub> [mm]	140,06
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	440
Massima trazione cinghia [N]	11245

**PROPRIETÀ MECCANICHE**

Massa del carrello [kg]	18,6
Massa guida corsa 0 [kg] *	126,8
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	4,7

\*compresa massa dei carrelli

### 3.8 TLY240



#### DIMENSIONI GENERALI

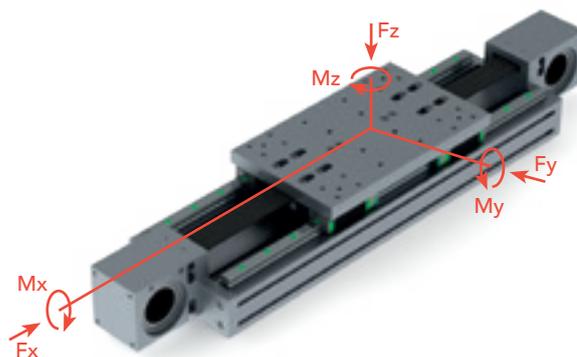
Lunghezza totale carrello $L_c$ [mm]	400
Lunghezza totale guida $L_{tot}$ [mm]	Corsa + 740
Altezza totale carrello $H_c$ [mm]	143

**CAPACITÀ DI CARICO  
SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA**

**TLY240**

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
FX [N]	8434	6325	6747	5060
FY [N]	174480	157200	34896	18864
FZ [N]	174480	157200	34896	18864
MX [Nm]	15267	13755	3053	1651
MY [Nm]	25300	22794	5060	2735
MZ [Nm]	25300	22794	5060	2735

Da considerarsi come carichi non combinati.

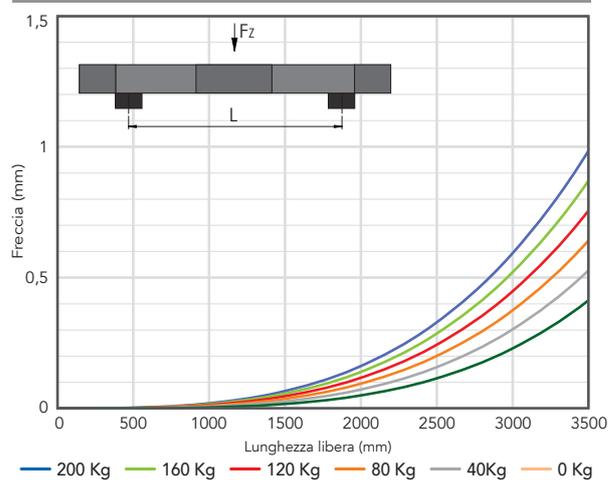


**DATI TECNICI GENERALI**

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	5
Accelerazione massima [m/s <sup>2</sup> ]	30
Corsa massima [mm]	5580
Tipico carico applicato [Kg]*	150
Sezione profilo [mm]	80 x 240
Momento di inerzia profilo JX [cm <sup>4</sup> ]	478,2
Momento di inerzia profilo JY [cm <sup>4</sup> ]	4663,5

\*carico applicato sul piano di simmetria del modulo lineare.  
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s<sup>2</sup>.

**FLESSIONE SOTTO CARICO**



**GUIDA LINEARE**

Tipologia di pattino	QHH25HA
Coefficiente di carico statico C0 [KN]	43,62
Coefficiente di carico dinamico Cdin [KN]	39,30

**CREMAGLIERA-PIGNONE**

Tipologia di cinghia	AT10-50 HP
Tipologia di puleggia	Z28 AT10
Diametro primitivo puleggia Dp [mm]	89,13
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	280
Massima trazione cinghia [N]	11245

**PROPRIETÀ MECCANICHE**

Massa del carrello [kg]	11,7
Massa guida corsa 0 [kg] *	35,4
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	3,8

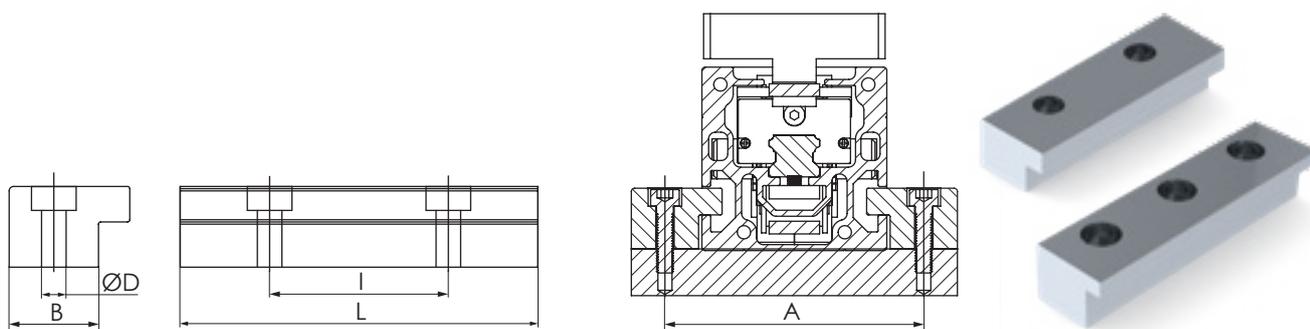
\*Compresa massa del carrello.

### 3.9 MOTORIZZAZIONE UNITÀ LINEARE SERIE TLY



Le unità lineari della famiglia TLY prevedono un accoppiamento tra puleggia motrice e albero di trasmissione tramite calettatore. L'attacco della motorizzazione può prevedere flange di predisposizione, campane di collegamento, giunti elastici, o, dove possibile, collegamento in diretta tra motore/riduttore e puleggia motrice. Predisposizioni attacco motore/riduttore sono personalizzate secondo le esigenze dei clienti.

### 3.10 ACCESSORI DI FISSAGGIO



ASSE LINEARE	COD MORSETTO	L	I	B	ØD	A	Nr. FORI
TLY120	GLSQ008	80	40	20	8,5	142	2
TLY180	GLSQ007	120	40	25	8,5	207	3
TLY200							
TLY200LAT	GLSQ012	120	40	25	8,5	227	3
TLY200DC							
TLY240	GLSQ012	120	40	25	8,5	267	3

I morsetti di fissaggio sono realizzati in alluminio anodizzato. Su richiesta possono essere realizzati in acciaio zincato  
 Nota: montaggio dell'asse orizzontale

### 3.11 CURSORI DI FISSAGGIO

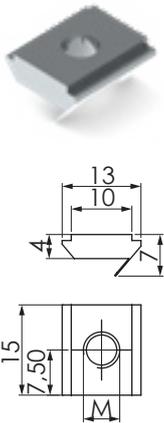
ASSE LINEARE	CODICE CURSORE	M	MATERIALE	INSERIBILE DOPO IL MONTAGGIO
TLY120	SA101003	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA101032	M8	ACCIAIO ZINCATO	NO
	GLTL120CM6	M6	ACCIAIO ZINCATO	SI
	GLTL120CM8	M8	ACCIAIO ZINCATO	SI
TLY180	SA102005	M5	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102006	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102007	M8	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA103016	M4	ACCIAIO ZINCATO	SI
	SA103017	M5	ACCIAIO ZINCATO	SI
	SA103018	M6	ACCIAIO ZINCATO	SI
	SA103019	M8	ACCIAIO ZINCATO	SI

ASSE LINEARE	CODICE CURSORE	M	MATERIALE	INSERIBILE DOPO IL MONTAGGIO
TLY200 TLY200LAT TLY200DC	SA102001	M4	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102002	M5	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102003	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102004	M8	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA103012	M4	ACCIAIO ZINCATO	SI
	SA103013	M5	ACCIAIO ZINCATO	SI
	SA103014	M6	ACCIAIO ZINCATO	SI
TLY220 TLY220DC	SA103015	M8	ACCIAIO ZINCATO	SI
	GLTL220CRM6*	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	GLTL220CRM8*	M8	ACCIAIO ZINCATO	NO
	GLTL220CSM6**	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	GLTL220CSM8**	M8	ACCIAIO ZINCATO	NO
TLY240	GLTL220CSM10**	M10	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102001	M4	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102002	M5	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102003	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102004	M8	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA103012	M4	ACCIAIO ZINCATO	SI
	SA103013	M5	ACCIAIO ZINCATO	SI
SA103014	M6	ACCIAIO ZINCATO	SI	
SA103015	M8	ACCIAIO ZINCATO	SI	

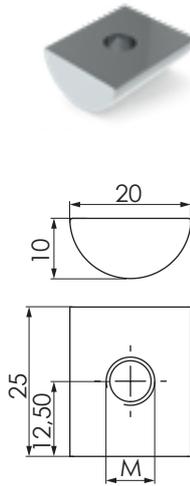
\*corsore per cava 11x20,5

\*\*corsore per cava 13x21

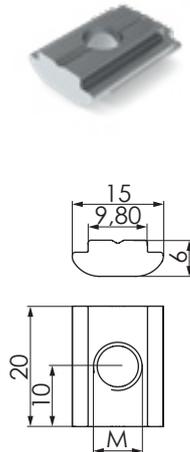
GLTL120CM6  
GLTL120CM8



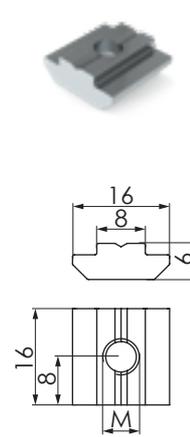
GLTL220CRM6  
GLTL220CRM8



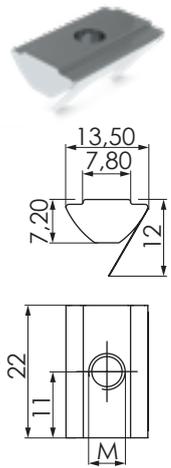
SA101032



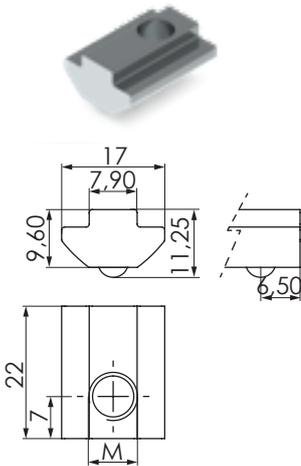
SA101003



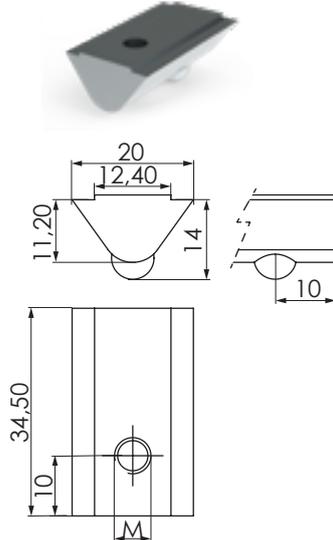
SA103016  
SA103017  
SA103018  
SA103019



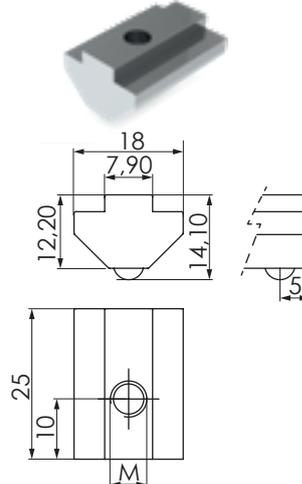
SA102001 - SA102002  
SA102003 - SA102004



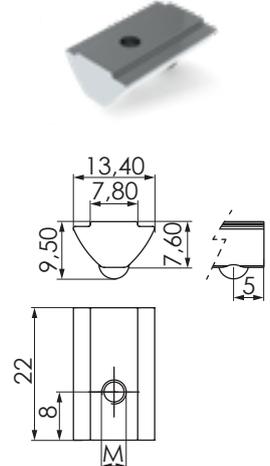
GLTL220CSM6 - GLTL220CSM8  
GLTL220CSM10



SA102005 - SA102006  
SA102007



SA103012 - SA103013  
SA103014 - SA103015

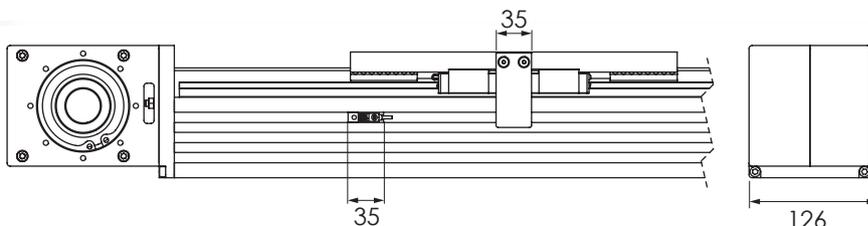


### 3.12 SENSORI INDUTTIVI

I sensori induttivi vengono impiegati come sensori di prossimità e come sensori di zero. Sono disponibili nelle versioni normalmente aperto (NA) o normalmente chiuso (NC). Questi sensori non presentano usura, non avendo contatto meccanico con il carrello in movimento. Tramite il sensore di prossimità viene trasmessa all'azionamento la posizione in cui si trova il carrello dell'asse lineare. I motori con encoder incrementale necessitano di questo sensore per la messa in funzione, nonché per ogni riavvio dopo un'interruzione di alimentazione.

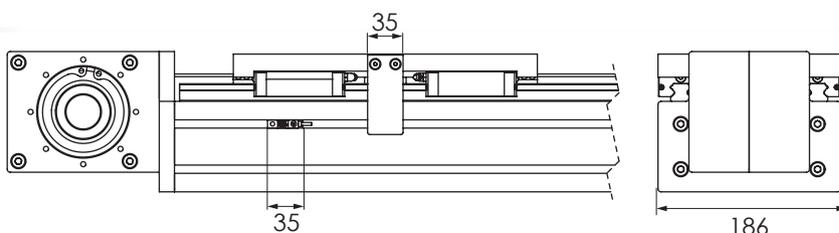
**Sono necessarie forature aggiuntive sul carrello per il fissaggio della piastra di lettura.**

#### SENSORE TLY120



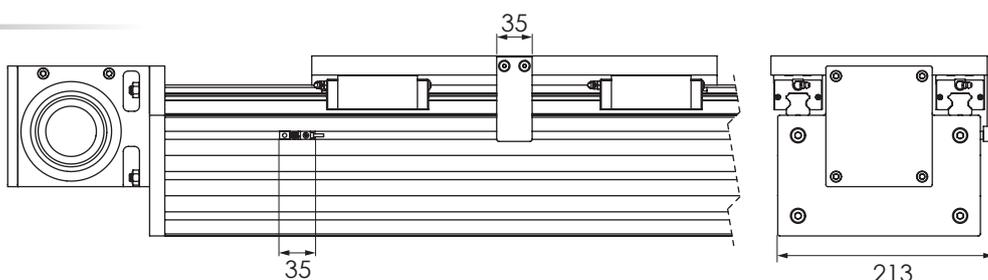
COMPONENTE	CURSORE SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLY120013	GLTLY120014	SAE2S-W15-1M (NA)	SAE2S-W16-1M (NC)

#### SENSORE TLY180



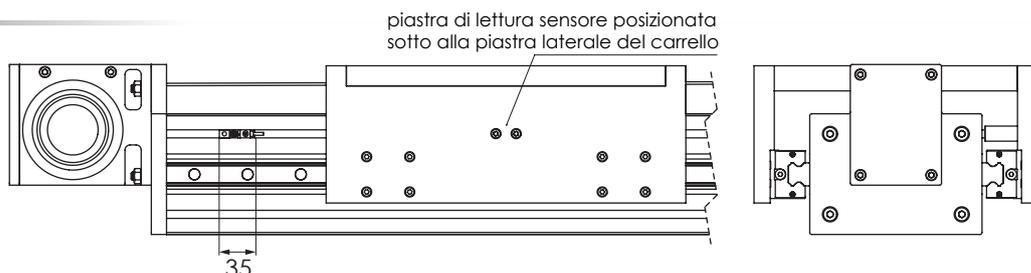
COMPONENTE	CURSORE SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLE55032	GLTLY180009	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

#### SENSORE TLY200



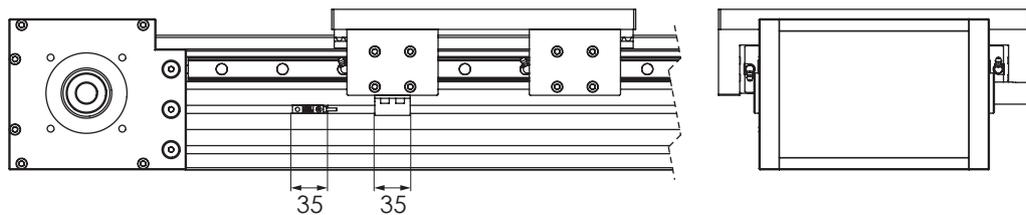
COMPONENTE	CURSORE SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLE55032	GLTLY200011	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

#### SENSORE TLY200LAT



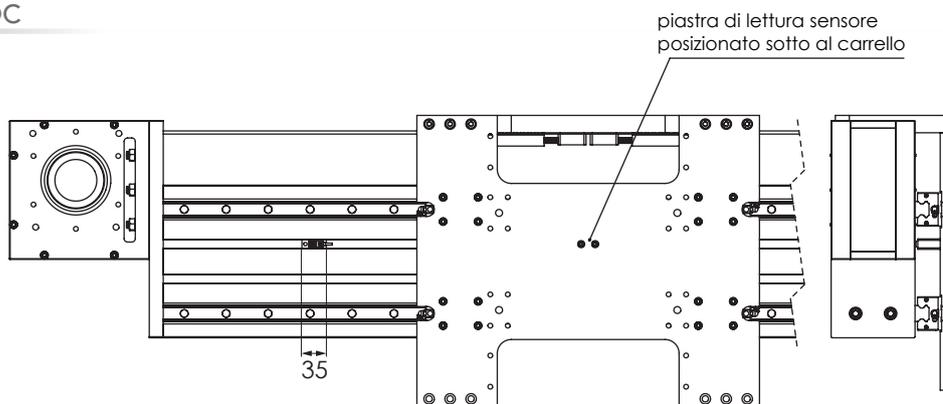
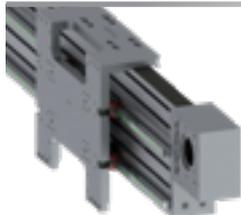
COMPONENTE	CURSORE SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLE55032	GLTLY200LAT010	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

### SENSORE TLY200DC



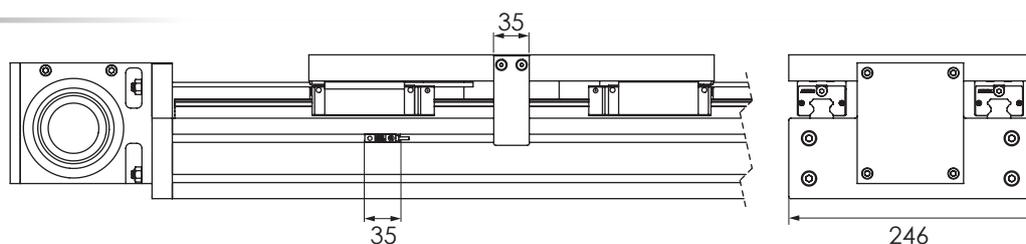
COMPONENTE	CURSORE SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLE55032	GLTLY200DC015	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

### SENSORE TLY220 - TLY220 DC



COMPONENTE	CURSORE SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLY220010	GLTLY220011	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

### SENSORE TLY240



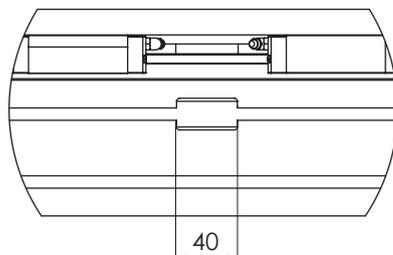
COMPONENTE	CURSORE SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLE55032	GLTLY240012	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

## 3.13 SENSORI ELETROMECCANICI

I sensori elettromeccanici vengono impiegati per il rilevamento delle posizioni di fine-corsa. Tali sensori interrompono l'alimentazione dell'azionamento in caso di commutazione. Questo dovrebbe impedire al carrello dell'asse lineare di proseguire oltre il limite imposto così da evitare danneggiamenti. Consultare il nostro Ufficio Tecnico per i disegni tecnici.

### 3.14 ASOLATURA PROFILO

Su richiesta è possibile eseguire fresature in prossimità di una o più cave per poter inserire i cursori per il fissaggio del kit sensore una volta che l'asse è già stato completamente assemblato. La lavorazione viene eseguita come standard in prossimità del centro del profilo.



Se non richiesto, lo standard di costruzione non prevede questa lavorazione.

### 3.15 CODIFICA STANDARD ASSE LINEARE

	C		LS	
↓		↓		↓
<b>SERIE</b>		<b>CORSA ASSE LINEARE mm</b>		<b>LAVORAZIONI SPECIALI</b>
-TLY120				0 NESSUNA
-TLY180				
-TLY200				
-TLY200LAT				1 ASOLATURA PROFILO PER INSERIMENTO KIT SENSORE
-TLY200DC				
-TLY220				
-TLY220DC				
-TLY240				

\*Accessori o eventuali predisposizioni motorizzazione sono da richiedere a parte dalla codifica dell'asse.

