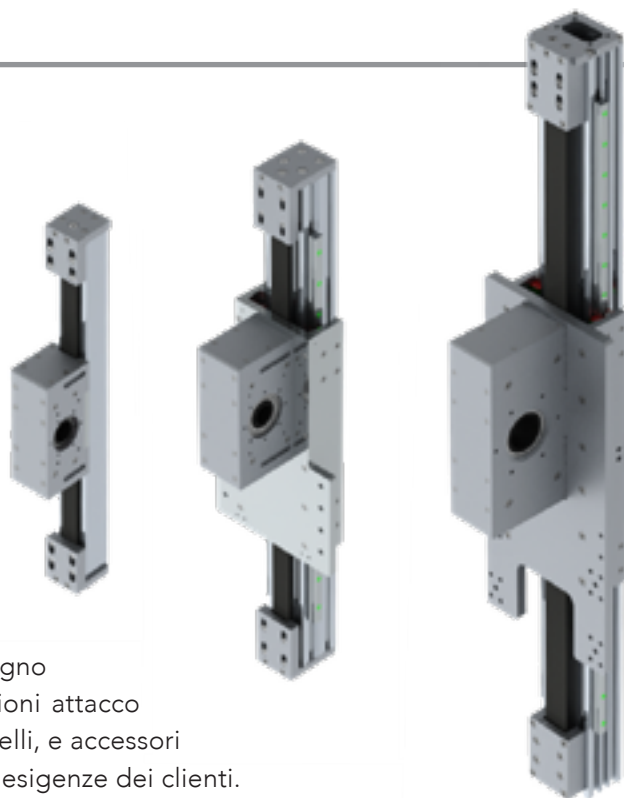


UNITÀ LINEARE SERIE TLZ

La famiglia TLZ 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 55 a 120. 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 nasce per soddisfare esigenze di movimentazione verticale nelle applicazioni a portale (pallettizzatori, robot). Questa tipologia di assi si differenzia dalle altre per la modalità di impiego in quanto il carrello rimane fisso mentre è il profilo di alluminio ad essere in movimento. 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_x 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 ²]	RIPETIBILITÀ [mm]
TLZ55	15	5*	30	±0,10
TLZ65	20	5*	30	±0,10
TLZ65LAT	20	5*	30	±0,10
TLZ80	35	5*	30	±0,10
TLZ80S	40	5*	30	±0,10
TLZ80T	35	5*	30	±0,10
TLZ120	60	5	30	±0,10

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

Condizioni di riferimento: asse verticale. Carico tipico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali. Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

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 degli accessori.



CINGHIA DI TRAZIONE

Nelle unità lineari della famiglia TLZ vengono impiegate cinghie dentate in poliuretano con trefoli in acciaio di tipologia RPP per la taglia da 55 a 80 e tipologia AT per la taglia 120.



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:

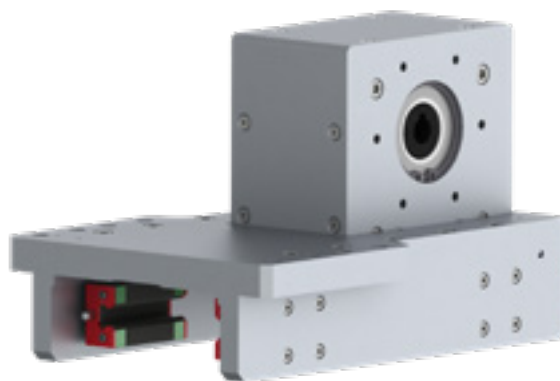
- Alte prestazioni;
- Bassa rumorosità;
- Bassa usura.

SISTEMA DI TRASLAZIONE

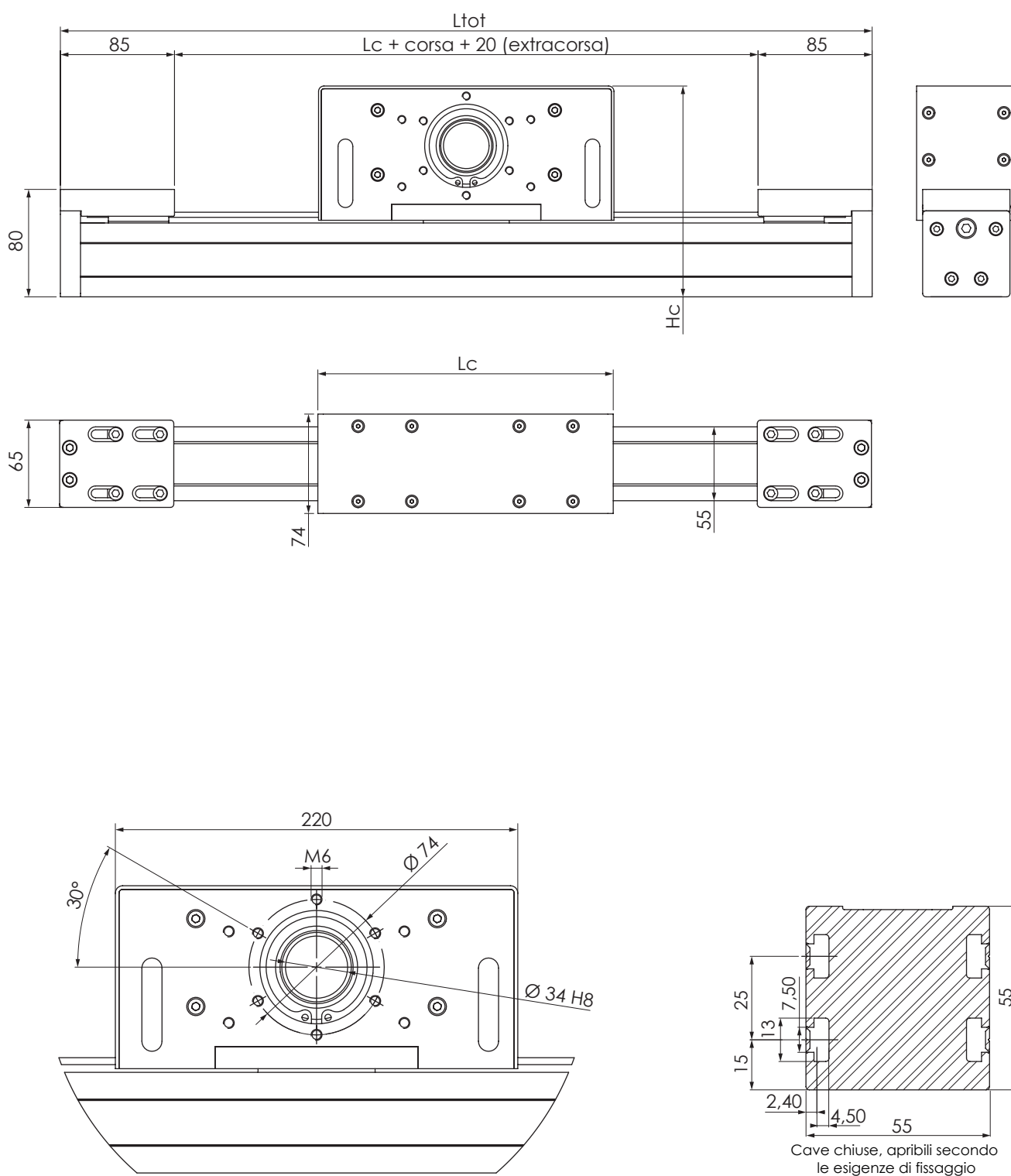
Il sistema di traslazione risulta determinante per capacità di carico, velocità e accelerazione massima.

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

- Le 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, 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.



4.1 TLZ55



DIMENSIONI GENERALI	
Lunghezza totale carrello L_c [mm]	220
Lunghezza totale guida L_{tot} [mm]	Corsa + 410
Altezza totale carrello H_c [mm]	157

CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

TLZ55

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F_x [N]	32380	15660	6476	1879
F_y [N]	32380	15660	6476	1879
F_z [N]	1575	1181	1260	944
M_x [Nm]	1638	792	328	95
M_y [Nm]	1638	792	328	95
M_z [Nm]	260	195	52	23

Da considerarsi come carichi non combinati.

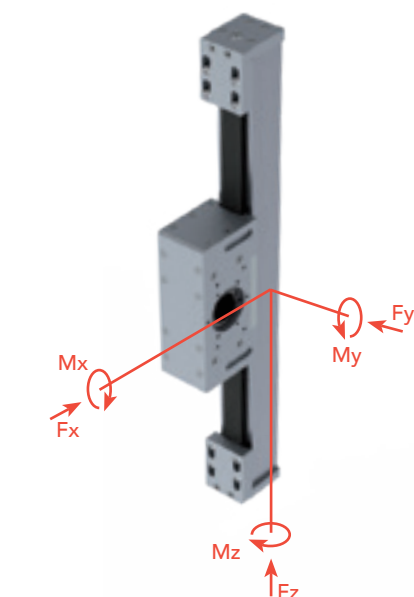
DATI TECNICI GENERALI

Ripetibilità [mm]	$\pm 0,1$
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino EGH)
	5 (Pattino QEH)
Accelerazione massima [m/s ²]	30
Corsa massima [mm]	1000
Tipico carico applicato [Kg]*	15
Sezione profilo [mm]	55 x 55
Momento di inerzia profilo J_x [cm ⁴]	30,8
Momento di inerzia profilo J_y [cm ⁴]	37,9

*Carico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali.
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	EGH15CA	QEH15CA
Coefficiente di carico statico C_0 [kN]	16,19	15,28
Coefficiente di carico dinamico C_{din} [kN]	7,83	12,53



CINGHIA DENTATA

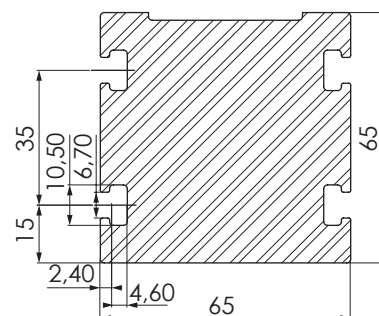
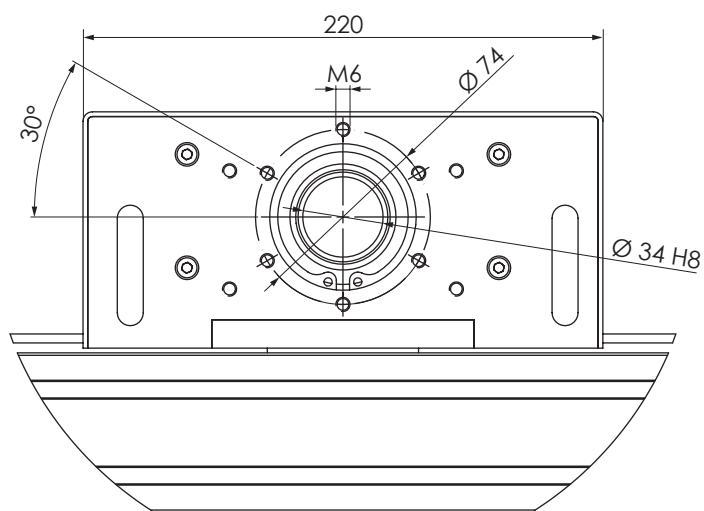
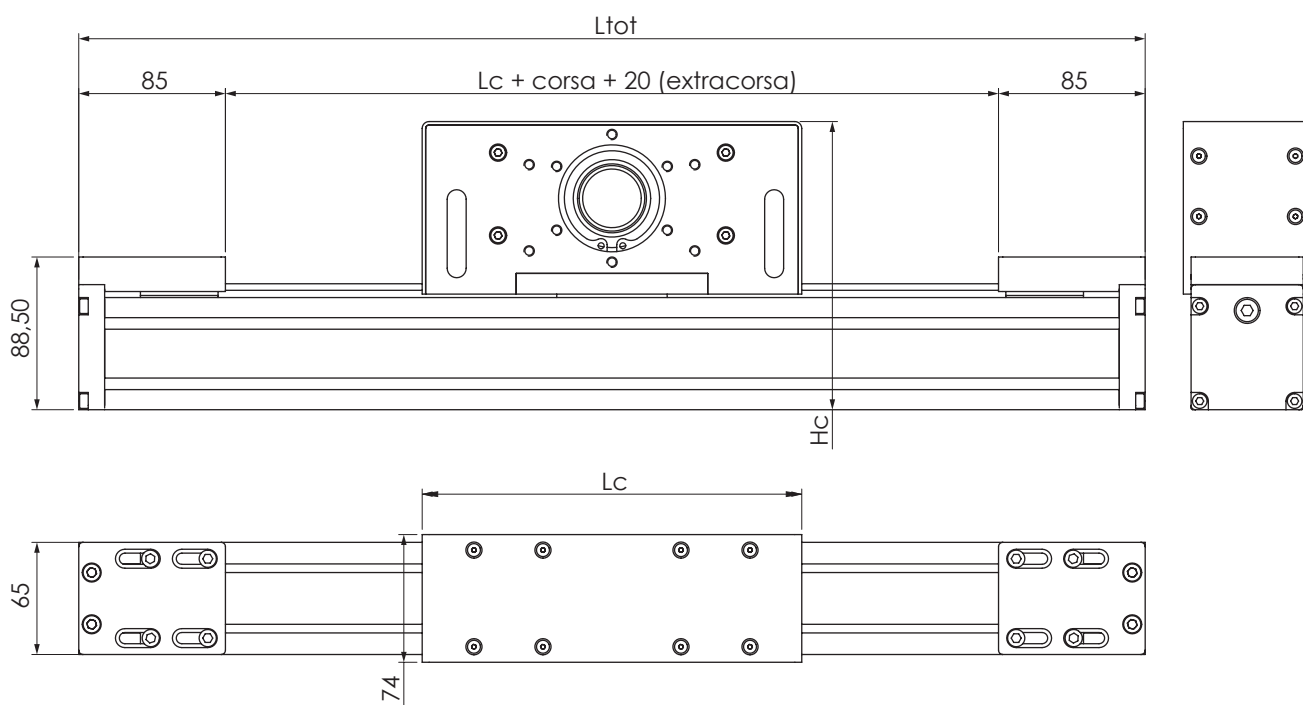
Tipologia di cinghia	RPP5-30
Tipologia di puleggia	Z32 RPP5
Diametro primitivo puleggia D_p [mm]	50,93
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	160
Massima trazione cinghia [N]	2100

PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	4,55
Massa guida corsa 0 [kg] *	7,5
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	0,4

*Compresa massa del carrello.

4.2 TLZ65



DIMENSIONI GENERALI	
Lunghezza totale carrello L_c [mm]	220
Lunghezza totale guida L_{tot} [mm]	Corsa + 410
Altezza totale carrello H_c [mm]	167

CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

TLZ65

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F_x [N]	33940	22760	6788	2731
F_y [N]	33940	22760	6788	2731
F_z [N]	1575	1181	1260	944
M_x [Nm]	1673	1122	335	135
M_y [Nm]	1673	1122	335	135
M_z [Nm]	240	180	48	22

Da considerarsi come carichi non combinati.

DATI TECNICI GENERALI

Ripetibilità [mm]	$\pm 0,1$
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino HGH)
	5 (Pattino QHH)
Accelerazione massima [m/s ²]	30
Corsa massima [mm]	1000
Tipico carico applicato [Kg]*	20
Sezione profilo [mm]	65 x 65
Momento di inerzia profilo J_x [cm ⁴]	61,15
Momento di inerzia profilo J_y [cm ⁴]	86,3

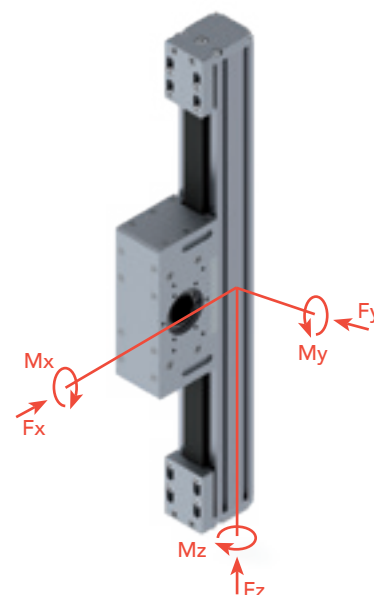
*Carico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali.
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	HGH15CA	QHH15CA
Coefficiente di carico statico C_0 [kN]	16,97	14,36
Coefficiente di carico dinamico C_{din} [kN]	11,38	13,88

CINGHIA DENTATA

Tipologia di cinghia	RPP5-30
Tipologia di puleggia	Z32 RPP5
Diametro primitivo puleggia D_p [mm]	50,93
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	160
Massima trazione cinghia [N]	2100

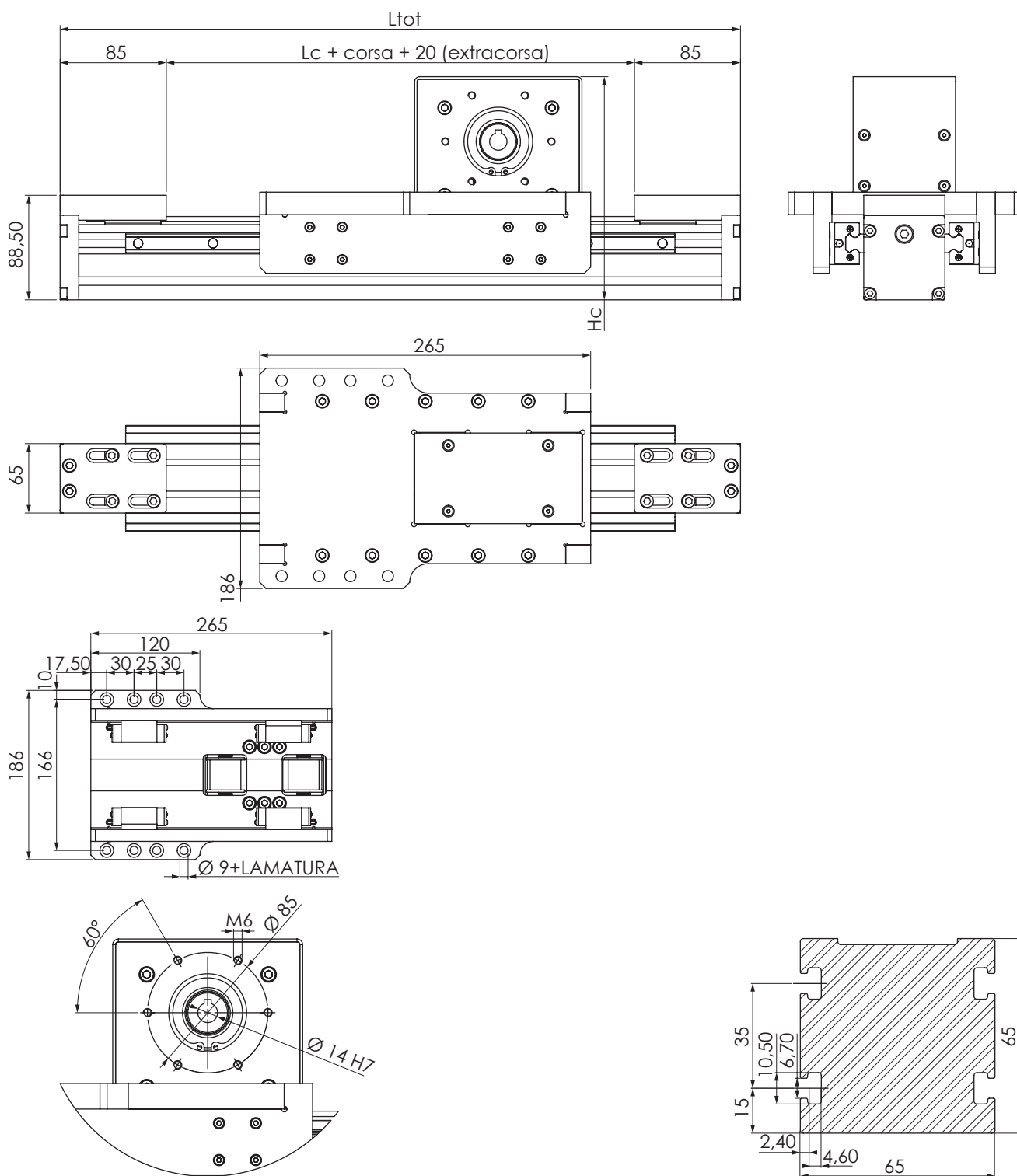


PROPRIETÀ MECCANICHE

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

*Compresa massa del carrello.

4.3 TLZ65LAT



DIMENSIONI GENERALI

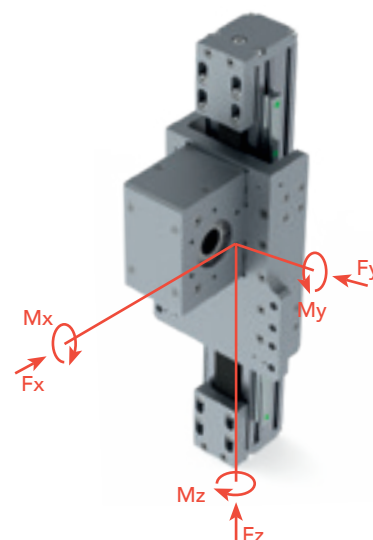
Lunghezza totale carrello L_c [mm]	265
Lunghezza totale guida L_{tot} [mm]	Corsa + 455
Altezza totale carrello H_c [mm]	193

CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

TLZ65LAT

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F _x [N]	67880	45520	13576	5462
F _y [N]	67880	45520	13576	5462
F _z [N]	1575	1181	1260	945
M _x [Nm]	5396	3619	1079	434
M _y [Nm]	5396	3619	1079	434
M _z [Nm]	3190	2139	638	257

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 ²]	30
Corsa massima [mm]	1100
Tipico carico applicato [Kg]*	20
Sezione profilo [mm]	65 x 65
Momento di inerzia profilo J _x [cm ⁴]	60,6
Momento di inerzia profilo J _y [cm ⁴]	85,2

*Carico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali.

Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	HGH15CA	QHH15CA
Coefficiente di carico statico C ₀ [kN]	16,97	14,36
Coefficiente di carico dinamico C _{din} [kN]	11,38	13,88

CINGHIA DENTATA

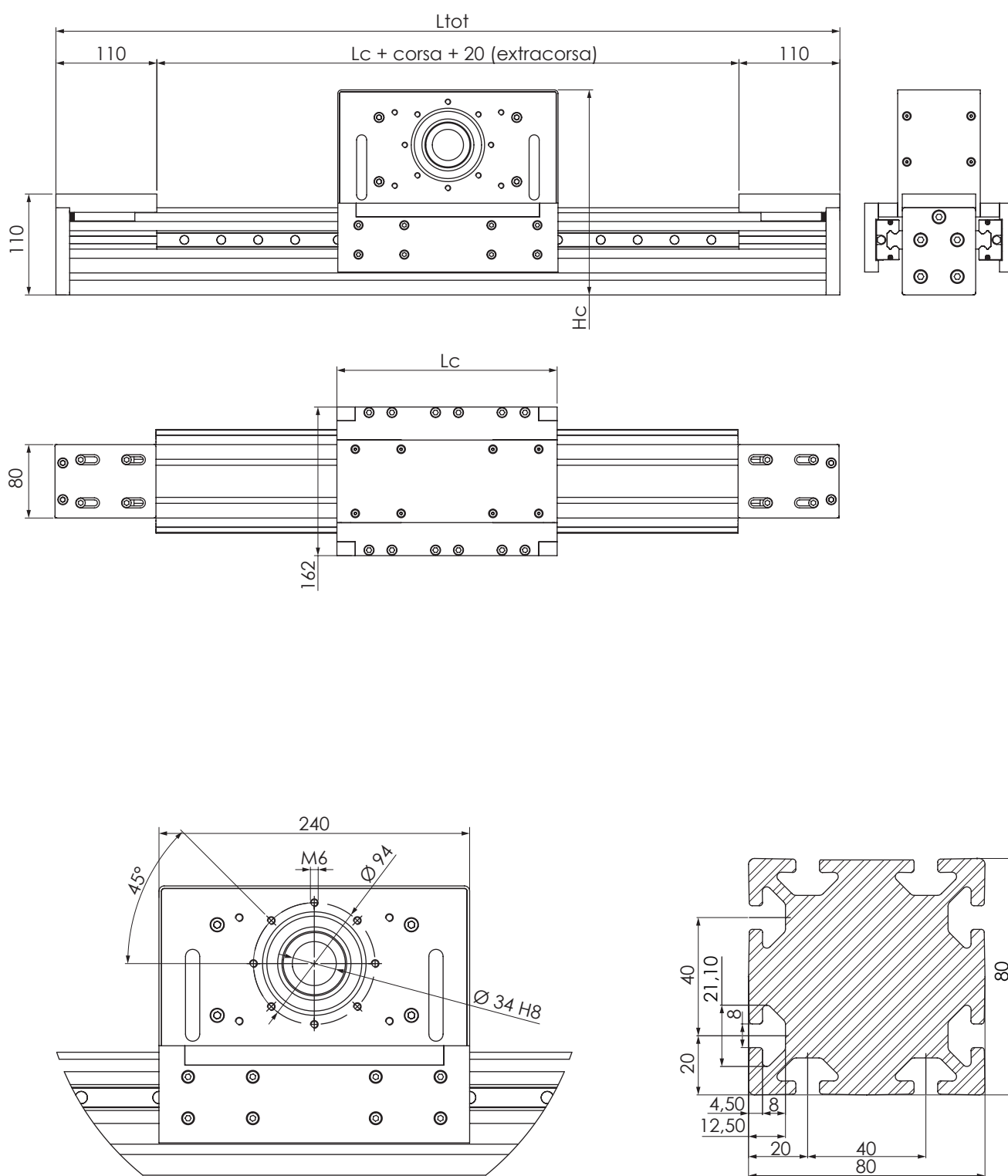
Tipologia di cinghia	RPP5-30
Tipologia di puleggia	Z26 RPP5
Diametro primitivo puleggia D _p [mm]	41,38
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	130
Massima trazione cinghia [N]	2100

PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	5,6
Massa guida corsa 0 [kg] *	9,7
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	0,8

*Compresa massa del carrello.

4.4 TLZ80



DIMENSIONI GENERALI

Lunghezza totale carrello L_c [mm]	240
Lunghezza totale guida L_{tot} [mm]	Corsa + 480
Altezza totale carrello H_c [mm]	223,5

CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

TLZ80

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F_x [N]	143600	84720	28720	10166
F_y [N]	143600	84720	28720	10166
F_z [N]	3945	2959	3156	2367
M_x [Nm]	10411	6142	2082	737
M_y [Nm]	10411	6142	2082	737
M_z [Nm]	8113	4787	1623	574

Da considerarsi come carichi non combinati.

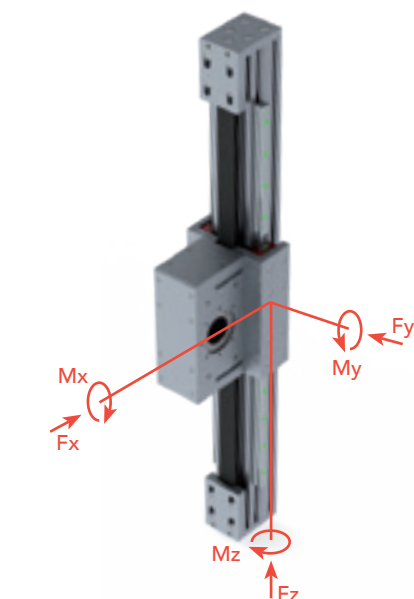
DATI TECNICI GENERALI

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	3 (Pattino HGH)
	5 (Pattino QHH)
Accelerazione massima [m/s ²]	30
Corsa massima [mm]	1500
Tipico carico applicato [Kg]*	35
Sezione profilo [mm]	80 x 80
Momento di inerzia profilo J_x [cm ⁴]	172,9
Momento di inerzia profilo J_y [cm ⁴]	174,8

*Carico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali.
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	HGH20HA	QHH20HA
Coefficiente di carico statico C_0 [kN]	35,90	31,67
Coefficiente di carico dinamico C_{din} [kN]	21,18	27,53



CINGHIA DENTATA

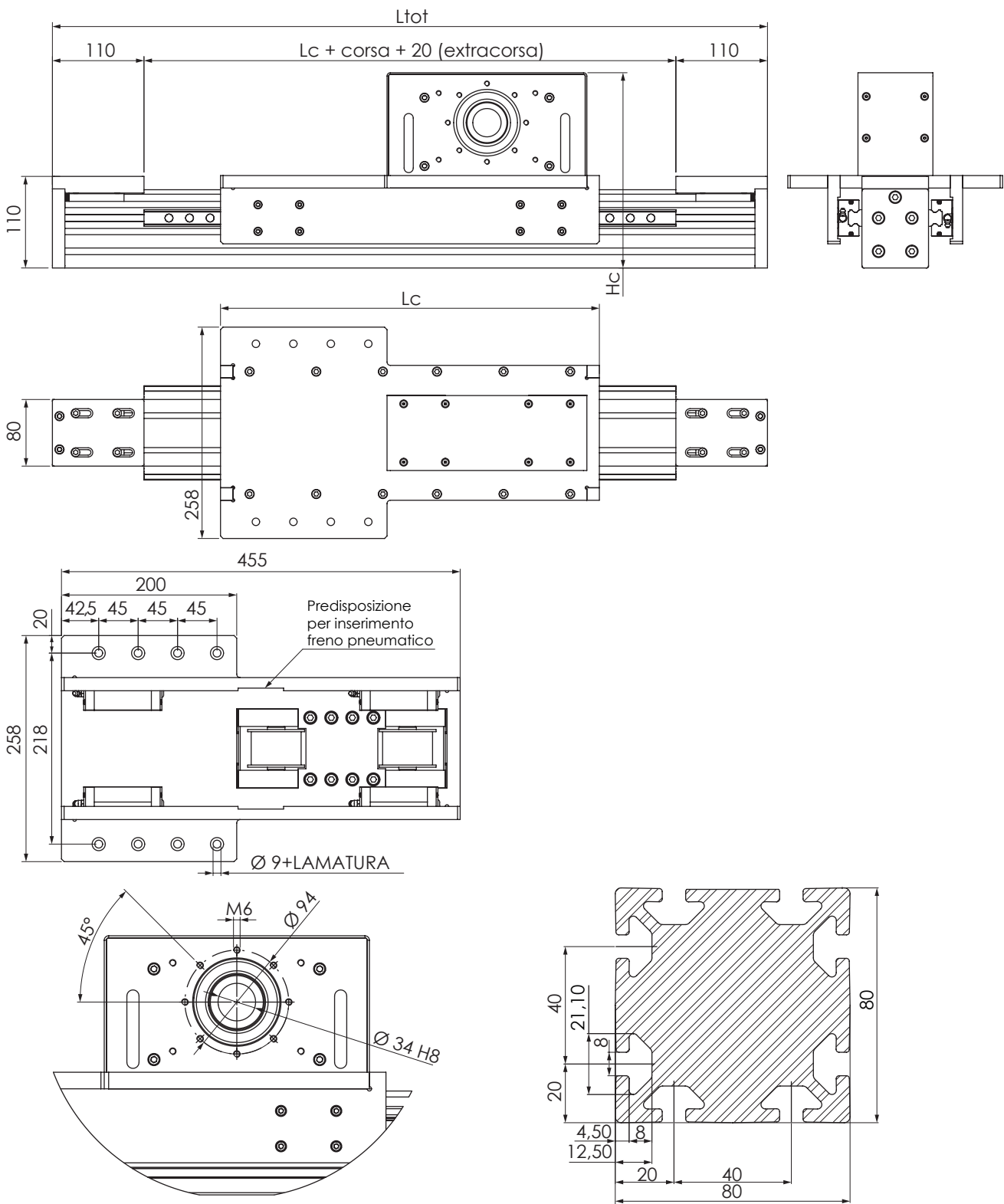
Tipologia di cinghia	RPP8-35
Tipologia di puleggia	Z28 RPP8
Diametro primitivo puleggia D_p [mm]	71,30
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	224
Massima trazione cinghia [N]	5260

PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	9,35
Massa guida corsa 0 [kg] *	15,6
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	1,5

*Compresa massa del carrello.

4.5 TLZ80S



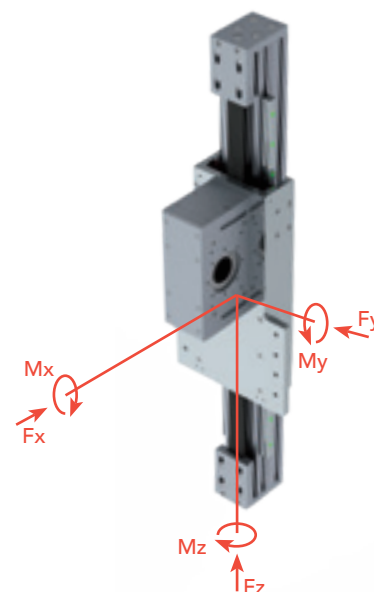
DIMENSIONI GENERALI	
Lunghezza totale carrello Lc [mm]	455
Lunghezza totale guida Ltot [mm]	Corsa + 695
Altezza totale carrello Hc [mm]	234,5

CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

TLZ80S

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F_x [N]	143600	84720	28720	10166
F_y [N]	143600	84720	28720	10166
F_z [N]	6105	4579	4884	3663
M_x [Nm]	22617	13343	4523	1601
M_y [Nm]	22617	13343	4523	1601
M_z [Nm]	8113	4787	1623	574

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 ²]	30
Corsa massima [mm]	1600
Tipico carico applicato [Kg]*	40
Sezione profilo [mm]	80 x 80
Momento di inerzia profilo J_x [cm ⁴]	172,9
Momento di inerzia profilo J_y [cm ⁴]	174,8

*Carico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali.
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	HGH20HA	QHH20HA
Coefficiente di carico statico C_0 [kN]	35,90	31,67
Coefficiente di carico dinamico C_{din} [kN]	21,18	27,53

CINGHIA DENTATA

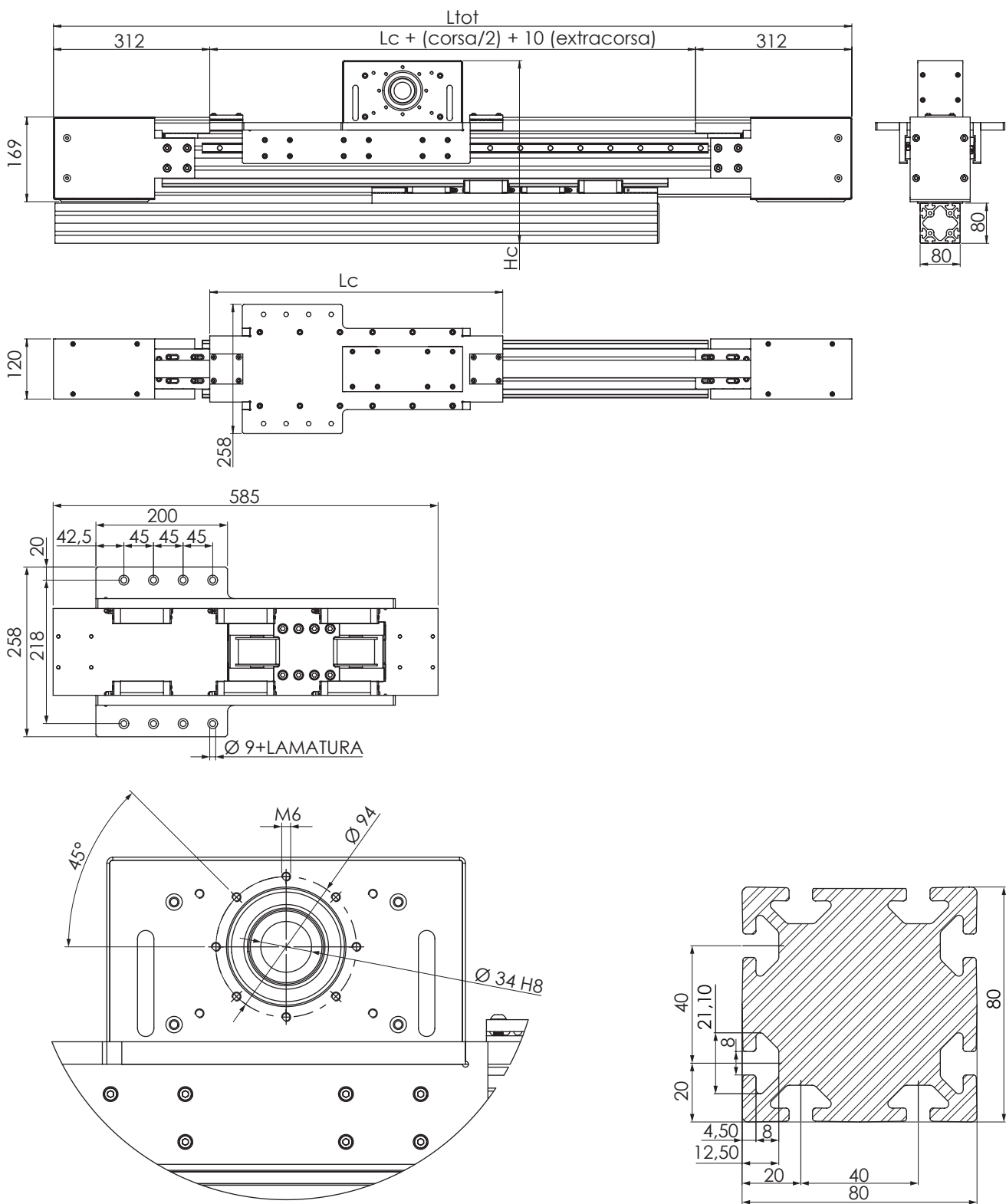
Tipologia di cinghia	RPP8-35 HP
Tipologia di puleggia	Z28 RPP8
Diametro primitivo puleggia D_p [mm]	71,30
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	224
Massima trazione cinghia [N]	8140

PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	22,3
Massa guida corsa 0 [kg] *	31,8
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	1,5

*Compresa massa del carrello.

4.6 TLZ80T



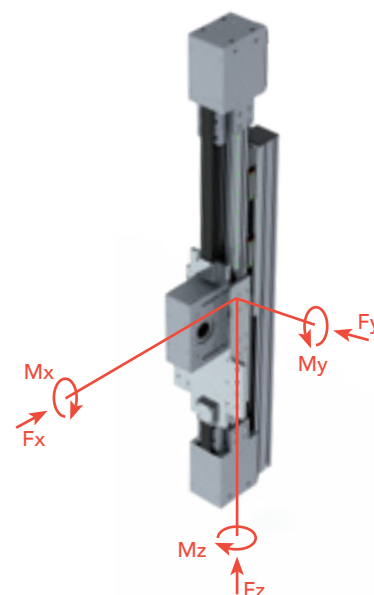
DIMENSIONI GENERALI		
Lunghezza totale carrello Lc [mm]		585
Lunghezza totale guida	retratta LtotR [mm]	(Corsa/2) + 1219
	estratta Ltote [mm]	Corsa + 1229
Altezza totale carrello Hc [mm]		364,5

CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

TLZ80T

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F_x [N]	215400	127080	43080	15250
F_y [N]	215400	127080	43080	15250
F_z [N]	6105	4579	4884	3663
M_x [Nm]	22617	13343	4523	1601
M_y [Nm]	22617	13343	4523	1601
M_z [Nm]	8113	4787	1623	574

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 ²]	30
Corsa massima [mm]	2000
Tipico carico applicato [Kg]*	35
Sezione profilo [mm]	80 x 80
Momento di inerzia profilo 1° sfilo J_x [cm ⁴]	172,9
Momento di inerzia profilo 1° sfilo J_y [cm ⁴]	174,8
Sezione profilo 2° sfilo [mm]	80 x 80
Momento di inerzia profilo 2° sfilo J_x [cm ⁴]	175,7
Momento di inerzia profilo 2° sfilo J_y [cm ⁴]	175,7

*Carico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali.
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	HGH20HA	QHH20HA
Coefficiente di carico statico C_0 [kN]	35,90	31,67
Coefficiente di carico dinamico C_{din} [kN]	21,18	27,53

CINGHIA DENTATA

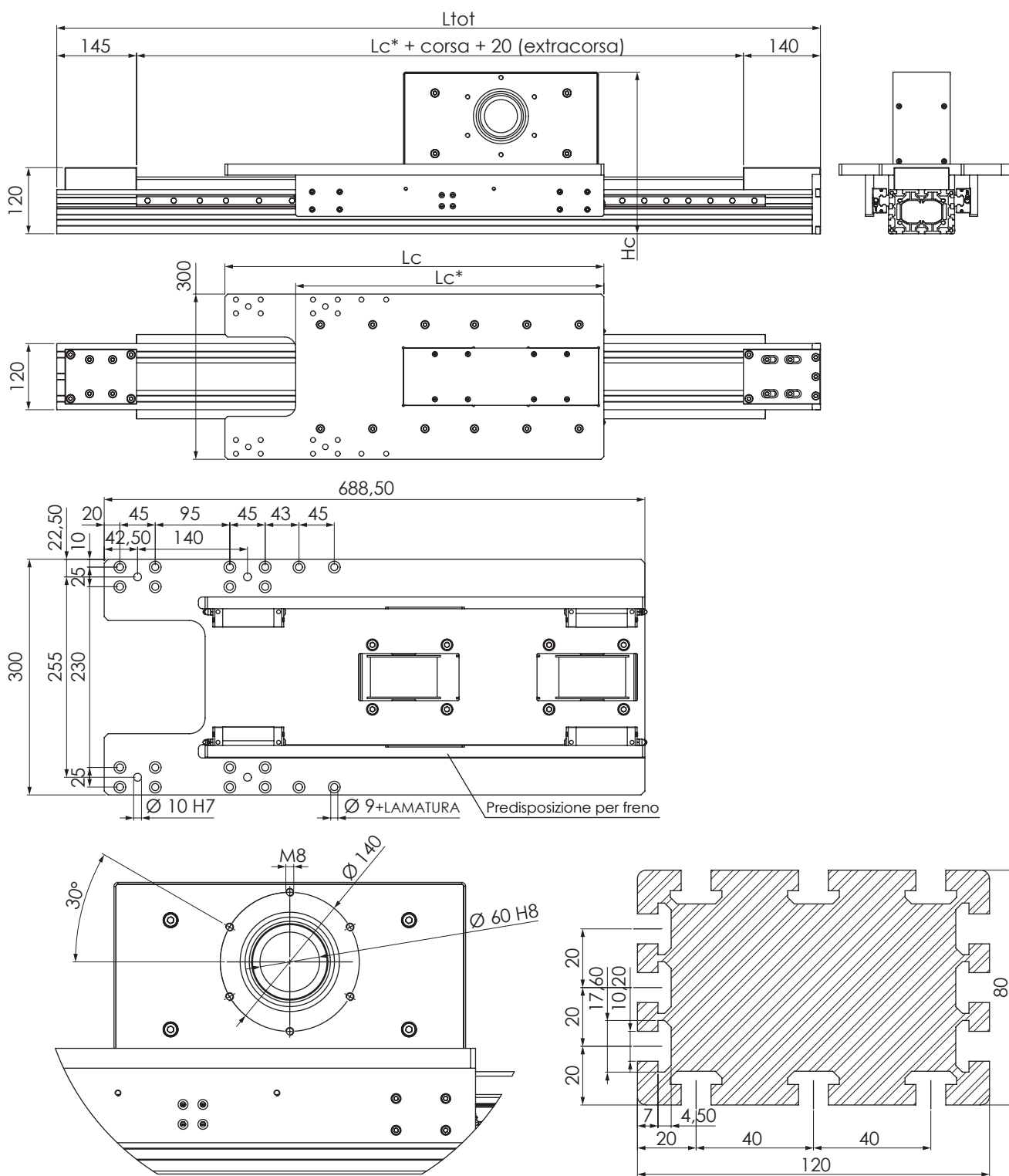
Tipologia di cinghia	RPP8-35 HP
Tipologia di puleggia	Z28 RPP8
Diametro primitivo puleggia D_p [mm]	71,30
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	448
Massima trazione cinghia [N]	8140

PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	25,4
Massa guida corsa 0 [kg] *	71,2
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	3,0

*Compresa massa del carrello.

4.7 TLZ120



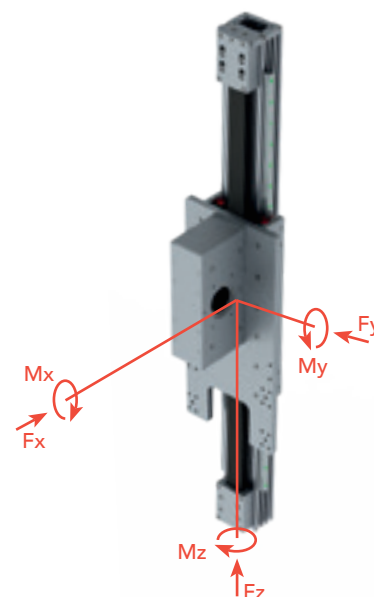
DIMENSIONI GENERALI	
Lunghezza totale carrello Lc [mm]	688,5
Lunghezza carrello Lc* [mm]	560
Lunghezza totale guida Ltot [mm]	Corsa + 865
Altezza totale carrello Hc [mm]	293,5

CAPACITÀ DI CARICO SISTEMA CINGHIA - PATTINO/ROTAIA

TLZ120

	Teorico		Massimo raccomandato	
	Statico	Dinamico	Statico	Dinamico
F_x [N]	126680	110120	25336	13214
F_y [N]	126680	110120	25336	13214
F_z [N]	8434	6325	6747	5060
M_x [Nm]	28503	24777	5701	2973
M_y [Nm]	28503	24777	5701	2973
M_z [Nm]	9691	8424	1938	1011

Da considerarsi come carichi non combinati.



DATI TECNICI GENERALI

Ripetibilità [mm]	± 0,1
Velocità massima [m/s]	5
Accelerazione massima [m/s ²]	30
Corsa massima [mm]	2000
Tipico carico applicato [Kg]*	60
Sezione profilo [mm]	80 x 120
Momento di inerzia profilo J_x [cm ⁴]	254,9
Momento di inerzia profilo J_y [cm ⁴]	532,3

*Carico applicato in asse col modulo lineare in maniera tale da non generare momenti nelle 3 direzioni principali.
Corsa 1 metro, velocità 0.5 m/s, accelerazione 0.5 m/s².

GUIDA LINEARE

Tipologia di pattino	QHH20HA
Coefficiente di carico statico C_0 [kN]	31,67
Coefficiente di carico dinamico C_{din} [kN]	27,53

CINGHIA DENTATA

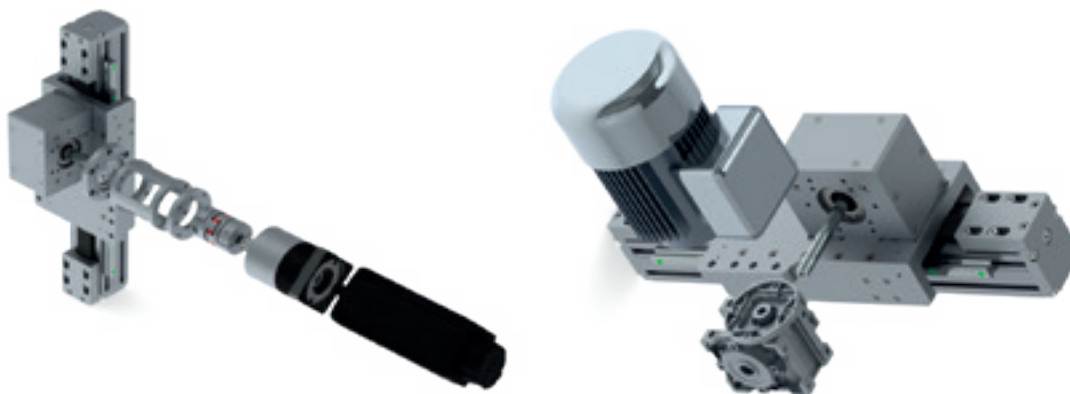
Tipologia di cinghia	AT10-50 HP
Tipologia di puleggia	Z30 AT10
Diametro primitivo puleggia D_p [mm]	95,49
Spostamento lineare per giro puleggia [mm]	300
Massima trazione cinghia [N]	11245

PROPRIETÀ MECCANICHE

Massa del carrello [kg]	27,3
Massa guida corsa 0 [kg] *	42,3
Massa guida ogni 100 mm di corsa [kg]	1,8

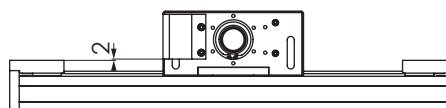
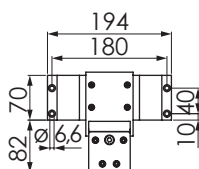
*Compresa massa del carrello.

4.8 MOTORIZZAZIONE UNITÀ LINEARE SERIE TLZ

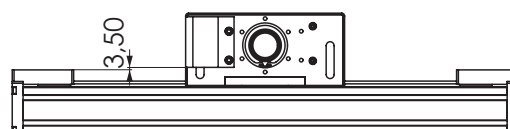
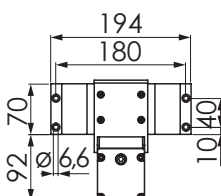


Le unità lineari della famiglia TLZ prevedono un accoppiamento tra puleggia motrice e albero di trasmissione tramite calettatore ad eccezione dell'asse TLZ65LAT dove l'accoppiamento è ottenuto tramite chiavetta. L'attacco della motorizzazione può prevedere flange di predisposizione, campane di collegamento, 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.

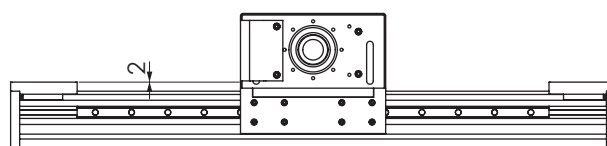
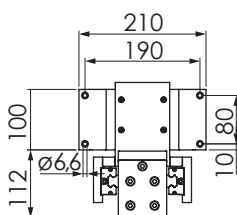
4.9 MORSETTI FISSAGGIO ASSE Z SOLO PER TLZ55, TLZ65, TLZ80



ASSE LINEARE	CODICE STAFFA	DESCRIZIONE
TLZ55	GLTLZ5565STD	STAFFA DESTRA
	GLTLZ5565STS	STAFFA SINISTRA



ASSE LINEARE	CODICE STAFFA	DESCRIZIONE
TLZ65	GLTLZ5565STD	STAFFA DESTRA
	GLTLZ5565STS	STAFFA SINISTRA

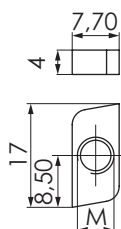


ASSE LINEARE	CODICE STAFFA	DESCRIZIONE
TLZ80	GLTLZ80STD	STAFFA DESTRA
	GLTLZ80STS	STAFFA SINISTRA

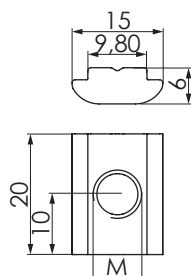
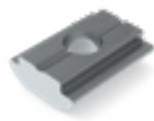
Le staffe di fissaggio sono in acciaio zincato. Gli altri assi Z non necessitano di staffe di fissaggio, in quanto sono predisposti con forature sul carrello per lo staffaggio.

4.10 CURSORI DI FISSAGGIO

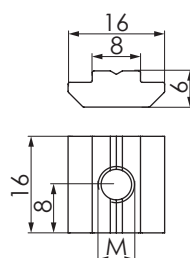
SA2607000



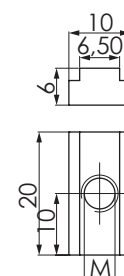
SA101032



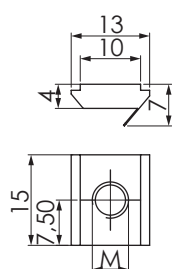
SA101003



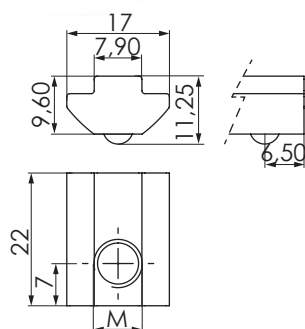
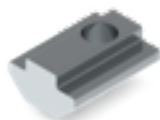
GLTL65211



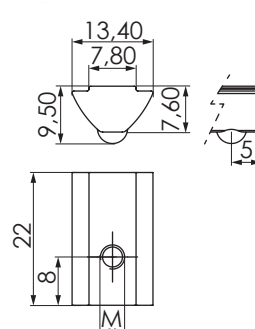
GLTL120CM6
GLTL120CM8



SA102001 - SA102002
SA102003 - SA102004



SA103012 - SA103013
SA103014 - SA103015



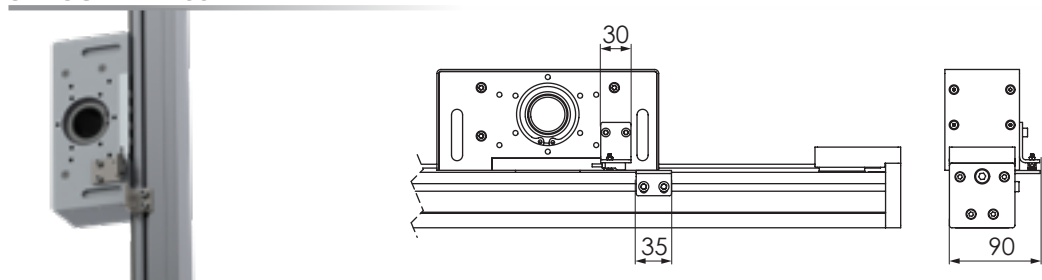
ASSE LINEARE	CODICE CURSORE	M	MATERIALE	INSERIBILE DOPO IL MONTAGGIO
TLZ55	SA2607000	M6	ACCIAIO ZINCATO	SI
TLZ65	GLTL65211	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
TLZ65LAT	GLTL65211	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
TLZ80 TLZ80S TLZ80T	SA102001	M4	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102002	M5	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA102003	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	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
TLZ120	SA101003	M6	ACCIAIO ZINCATO	NO
	SA101032	M8	ACCIAIO ZINCATO	NO
	GLTL120CM6	M6	ACCIAIO ZINCATO	SI
	GLTL120CM8	M8	ACCIAIO ZINCATO	SI

4.11 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 porta sensore.

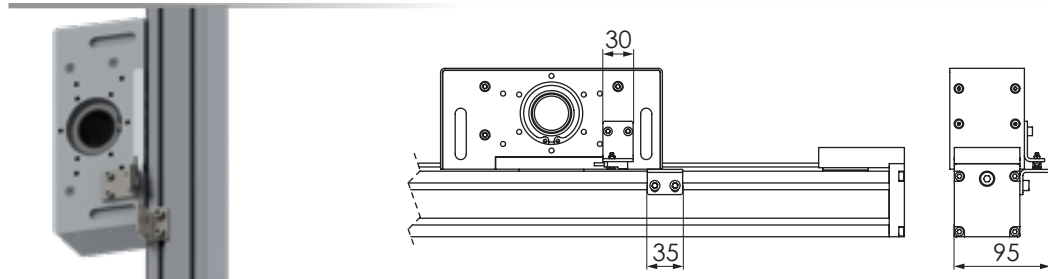
SENSORE TLZ55



COMPONENTE	PIASTRA PORTA SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLZ55018	GLTLZ55017	SAE25-W25-1M (NA)	SAE25-W26-1M (NC)

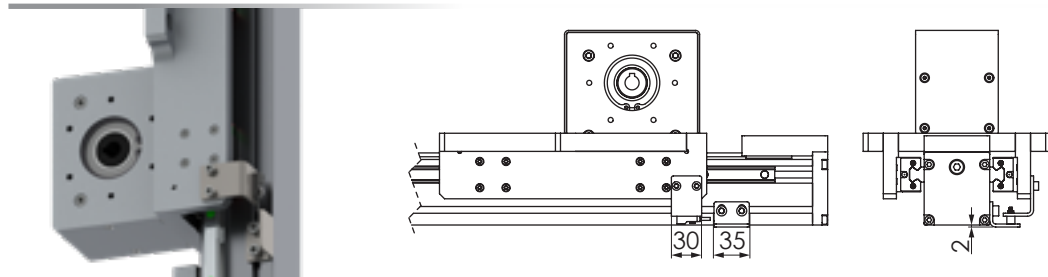
Attenzione: per utilizzare il sensore è necessario rimuovere la linguetta che chiude la cava superiore dell'asse lineare

SENSORE TLZ65



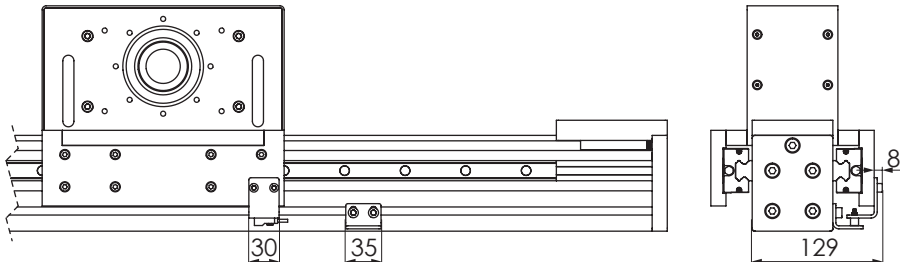
COMPONENTE	PIASTRA PORTA SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLZ55018	GLTLZ55017	SAE25-W25-1M (NA)	SAE25-W26-1M (NC)

SENSORE TLZ65LAT

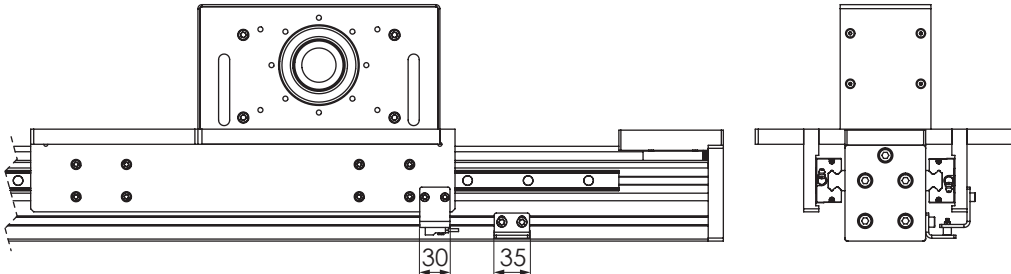


COMPONENTE	PIASTRA PORTA SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLZ65024	GLTLZ55017	SAE25-W25-1M (NA)	SAE25-W26-1M (NC)

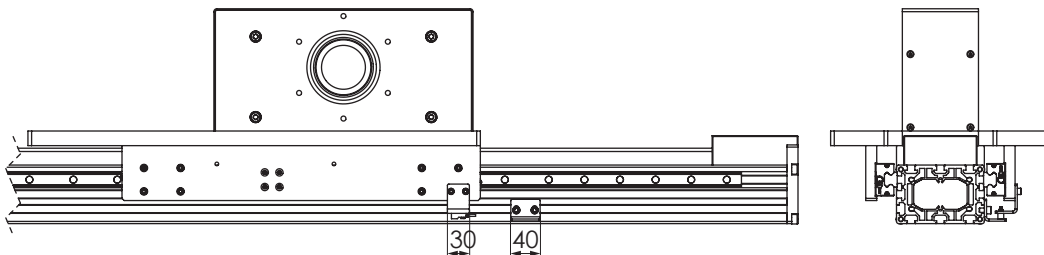
SENSORE TLZ80

				
COMPONENTE	PIASTRA PORTA SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLZ65024	GLTLZ55017	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

SENSORE TLZ80S - TLZ80T

				
COMPONENTE	PIASTRA PORTA SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLZ65024	GLTLZ55017	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

SENSORE TLZ120

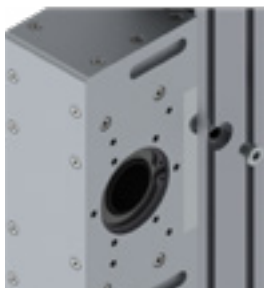
				
COMPONENTE	PIASTRA PORTA SENSORE	PIASTRA LETTURA	SENSORE INDUTTIVO	
CODICE	GLTLZ65024	GLTLZ120010	SAE2S-W25-1M (NA)	SAE2S-W26-1M (NC)

4.12 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.

4.12 FORATURA PROFILO PER ACCESSO LUBRIFICAZIONE PATTINI

Su richiesta, per la tipologia di assi lineari TLZ55 e TLZ65 dove il sistema di scorrimento non è accessibile dall'esterno, è possibile eseguire una foratura sul profilo di alluminio per poter lubrificare i pattini a ricircolo di sfere anche dall'esterno. La foratura viene eseguita su entrambi i lati del profilo in maniera da avere accesso su ambedue i lati dell'asse lineare. Lo standard di foratura prevede di eseguire la lavorazione in prossimità del centro del profilo. Le forature vengono chiuse con tappi filettati in maniera da impedire a polvere e sporcizia di entrare all'interno dell'asse.

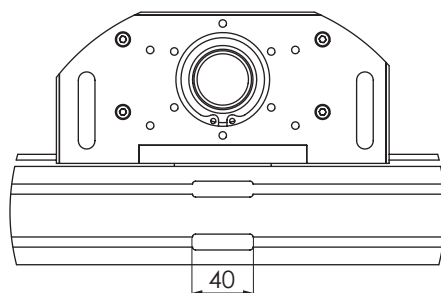


Se non richiesto, lo standard di costruzione non prevede questa lavorazione.

4.13 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.

Nota: lavorazione non necessaria per TLZ120



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

4.14 CODIFICA STANDARD ASSE LINEARE

	C		LS	
↓		↓		↓
SERIE		CORSA ASSE LINEARE mm		LAVORAZIONI SPECIALI
-TLZ55				0 NESSUNA
-TLZ65				1 FORATURA PROFILO PER ACCESSO LUBRIFICAZIONE
-TLZ65LAT				2 ASOLATURA PROFILO PER INSERIMENTO KIT SENSORE
-TLZ80				
-TLZ80S				
-TLZ80T				
-TLZ120				

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

