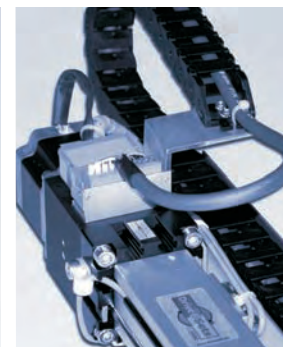




Drive Sets



Готовые к интеграции
Системы позиционирования



Каталог 2008



 systemec

www.drivesets.de

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Расфасовка в коробки Клеящие и дозирующие системы Контрольно-измерительные системы Сварочные автоматы Упаковочная техника 	<p>горизонтально (H¹)</p>

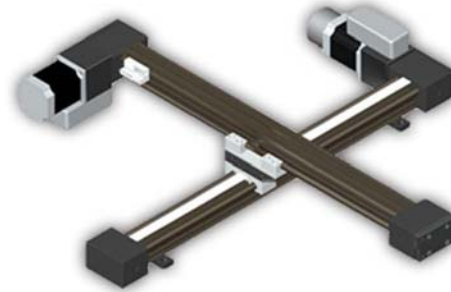


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3764.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также тракторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

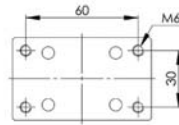
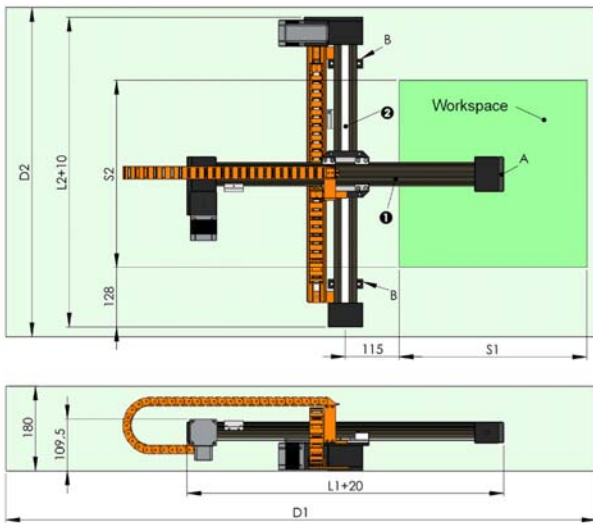
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

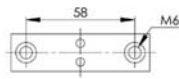
Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 300\text{ N}$ $F_K = 300\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

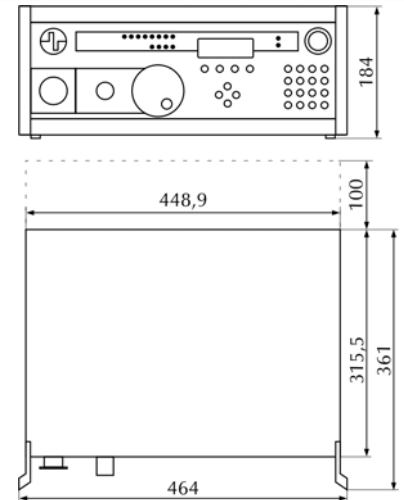
Кинематика	Управление
------------	------------



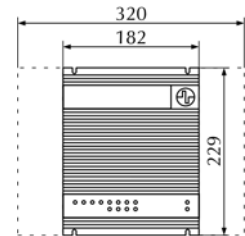
A: Tool Center Point



B: Mounting Bracket



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	394	694	2,4	160	384	424	2,8				
1	250	484	874	2,6	250	474	514	3,0				
2	320	554	1014	2,7	320	544	584	3,1				
3	400	634	1174	2,8	400	624	664	3,2				
4	-	-	-	-	500	724	764	3,3				
5	-	-	-	-	630	854	894	3,5				
6	-	-	-	-	800	1024	1064	3,7				
7	-	-	-	-	1000	1224	1264	4,0				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	400	634	1174	2,8	1000	1224	1264	4,0				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Контрольно-измерительные системы Упаковочная техника 	<p>горизонтально (H1¹)</p>

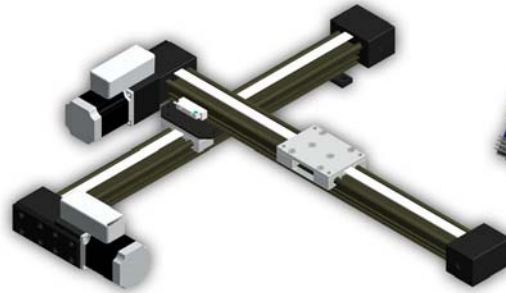


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3759.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

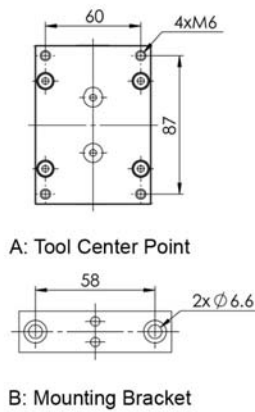
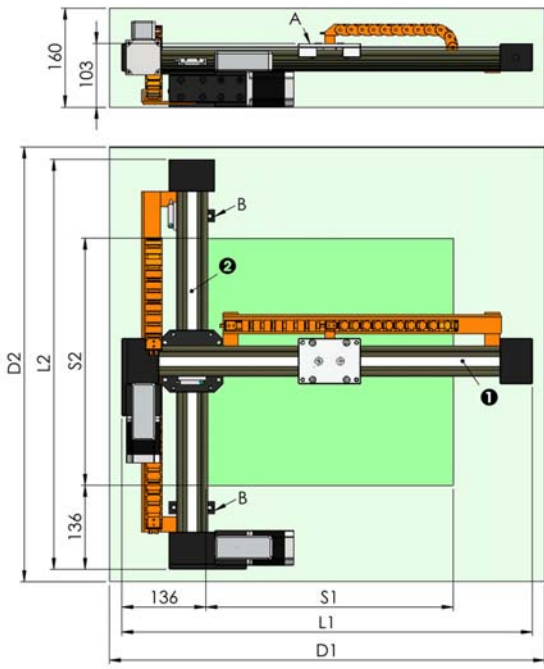
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 300\text{ N}$ $F_K = 300\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²				
		Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

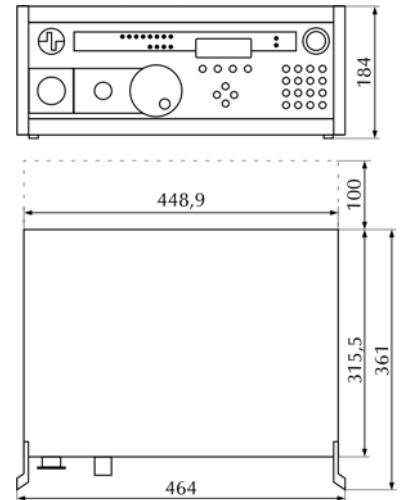


A: Tool Center Point

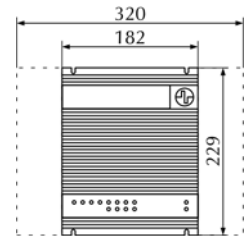
B: Mounting Bracket

Legend:
 Option
 S Stroke
 D DriveSet - Space
 L Length

G 4335.2 © Systec



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	384	424	2,9	160	382	422	3,3				
1	250	474	514	3,0	250	472	512	3,4				
2	320	544	584	3,1	320	542	582	3,5				
3	400	624	664	3,2	400	622	662	3,6				
4	-	-	-	-	500	722	762	3,7				
5	-	-	-	-	630	852	892	3,9				
6	-	-	-	-	800	1022	1062	4,2				
7	-	-	-	-	1000	1222	1262	4,4				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	400	624	664	3,2	1000	1222	1262	4,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Обработка изображений Манипуляции Маркировка Автоматизация лабораторных установок 	<p>горизонтально (H¹)</p>

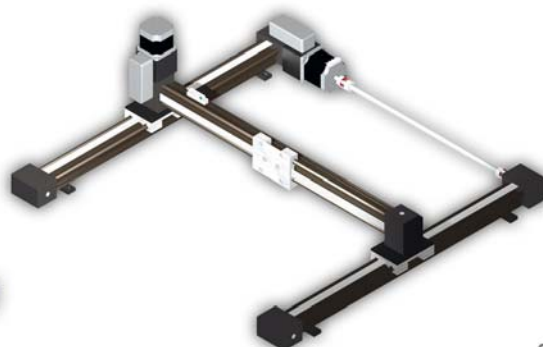


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3826.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось ①	Ось ②	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

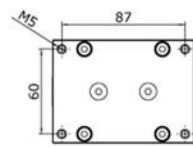
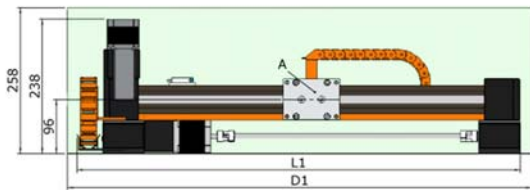
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

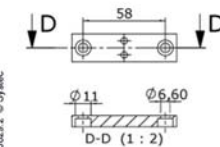
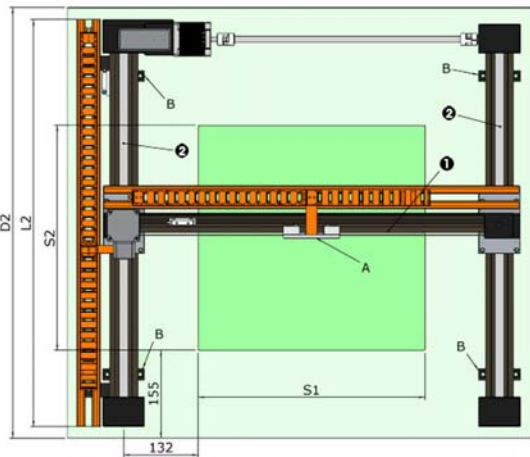
Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 300 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 12 \text{ Nm}$ $M_J = 12 \text{ Nm}$ $M_K = 15 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



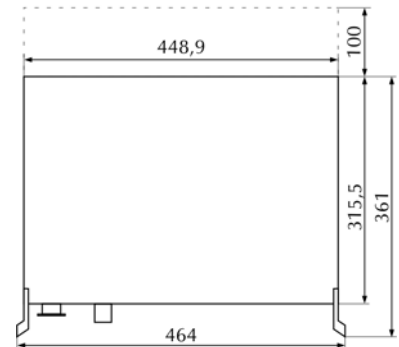
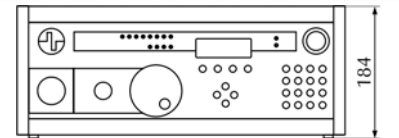
A: Endeffektor-Schnittstelle



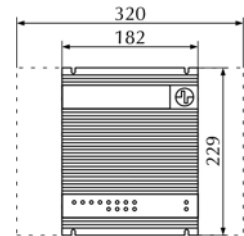
B: Befestigungskonsole

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	423	463	2,9	160	383	423	4,4				
1	250	513	553	3,0	250	473	513	4,6				
2	320	583	623	3,1	320	543	583	4,8				
3	400	663	703	3,2	400	623	663	5,1				
4	500	763	803	3,3	500	723	763	5,3				
5	630	893	933	3,5	630	853	893	5,7				
6	800	1063	1103	3,8	800	1023	1063	6,2				
7	1000	1263	1303	4,0	1000	1223	1263	6,7				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	1000	1263	1303	4,0	1000	1223	1263	6,7				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Дозирующие устройства Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

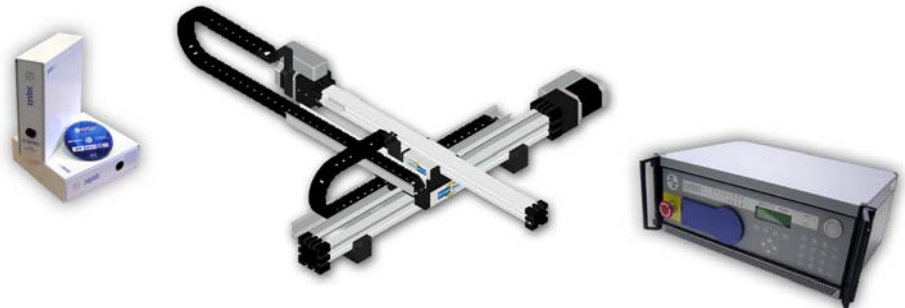


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3587.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 750 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 12 \text{ Nm}$ $M_J = 12 \text{ Nm}$ $M_K = 15 \text{ Nm}$	
Скорость	0,08 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>Legend: Option S Stroke D DriveSet - Space L Length</p> <p>© 1987.3 © Systec</p>	<p>comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	420	620	2,5	160	505	545	4,2				
1	250	510	800	2,7	250	595	635	4,5				
2	320	580	940	2,8	320	665	705	4,8				
3	400	660	1100	2,9	400	745	785	5,1				
4	-	-	-	-	500	845	885	5,5				
5	-	-	-	-	630	975	1015	5,9				
6	-	-	-	-	800	1145	1185	6,6				
7	-	-	-	-	1000	1345	1385	7,3				
8	-	-	-	-	1250	1595	1635	8,2				
9	-	-	-	-	1500	1845	1885	9,2				
Max.	400	660	1100	2,9	1500	1845	1885	9,2				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Дозирующие устройства Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.
© Systec G 3598.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M202B
 ESLN (K)



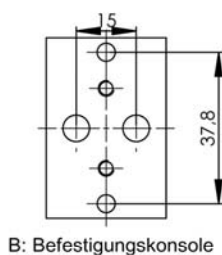
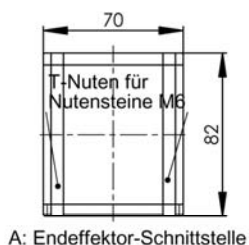
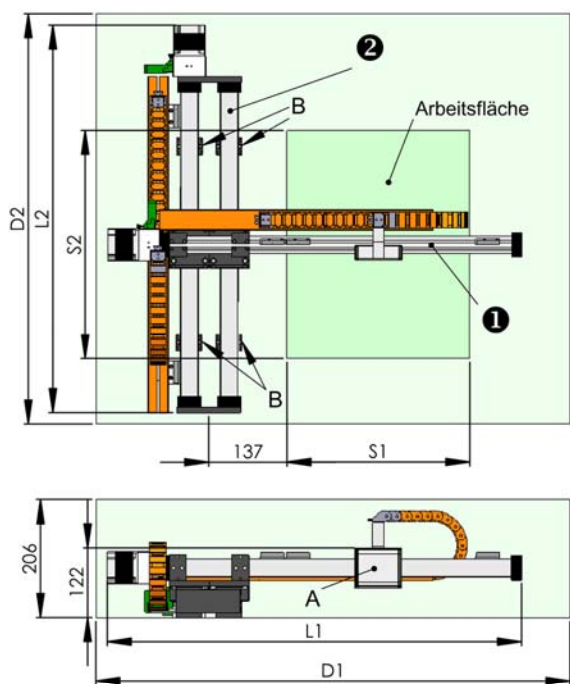
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

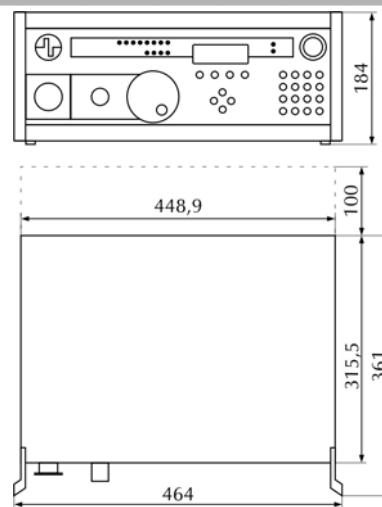
Размеры

Кинематика Управление

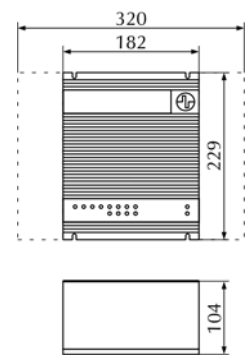


Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	565	605	2,4	160	440	480	3,0				
1	250	655	695	2,6	250	530	570	3,2				
2	320	725	765	2,7	320	600	640	3,4				
3	-	-	-	-	400	680	720	3,6				
4	-	-	-	-	500	780	820	3,9				
5	-	-	-	-	630	910	950	4,3				
6	-	-	-	-	800	1080	1120	4,7				
7	-	-	-	-	1000	1280	1320	5,3				
8	-	-	-	-	1250	1530	1570	6,0				
9	-	-	-	-	1500	1780	1820	6,7				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Дозирующие устройства Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3640.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 10x3 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

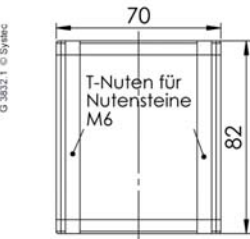
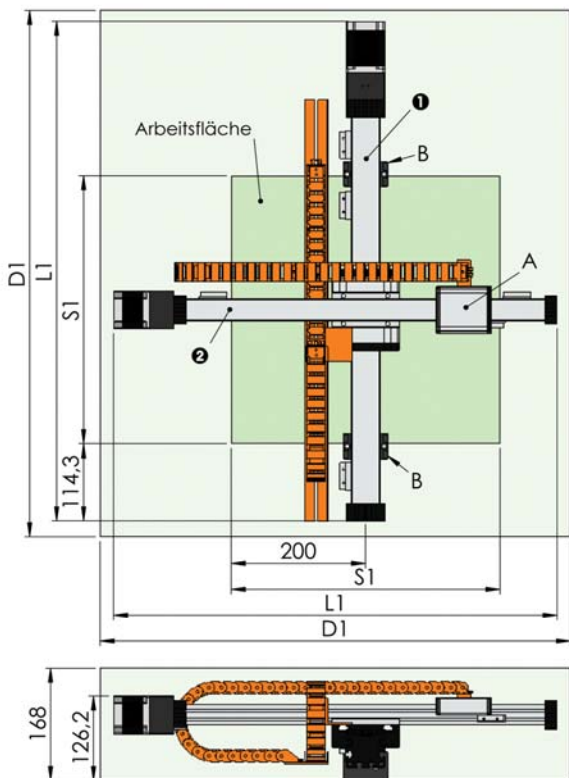
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

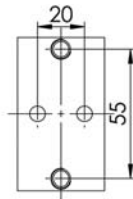
Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,08 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²				
		Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

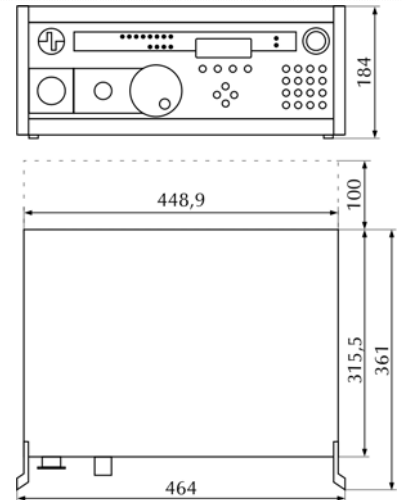


A: Endeffektor-Schnittstelle

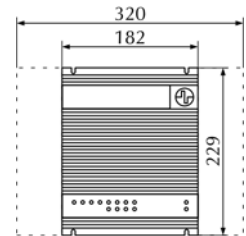


B: Befestigungskonsolle

- Legende:
- Option
 - S Verfahrweg
 - D Driveset - Raum
 - L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	420	460	2,2	160	525	565	4,5			
1	250	510	550	2,3	250	615	655	4,8			
2	320	580	620	2,5	320	685	725	5,1			
3	400	660	700	2,6	400	765	805	5,4			
4	500	760	800	2,7	500	865	905	5,8			
5	-	-	-	-	630	995	1035	6,3			
6	-	-	-	-	800	1165	1205	6,9			
7	-	-	-	-	1000	1365	1405	7,6			
8	-	-	-	-	1250	1615	1655	8,5			
9	-	-	-	-	1500	1865	1905	9,5			
Max.	500	760	800	2,7	1500	1865	1905	9,5			

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

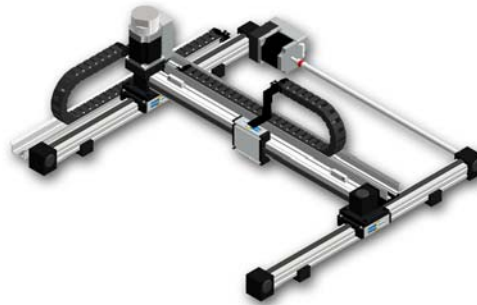


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3605.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт	2-фазный шаговый двигатель, порядка 40 Вт
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M203
 ESLN (P)



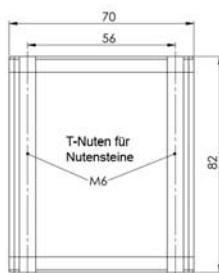
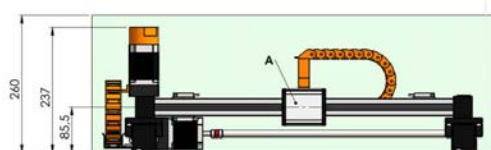
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

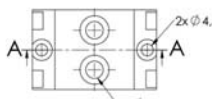
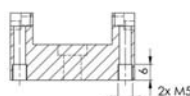
Нагрузка/Сила	1 kg/ 50 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика Управление



A: Endeffektor-Schnittstelle

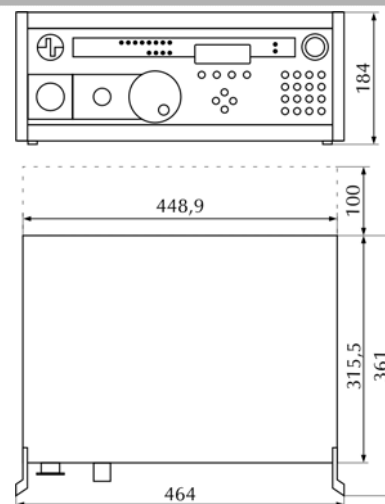


B: Befestigungskonsole

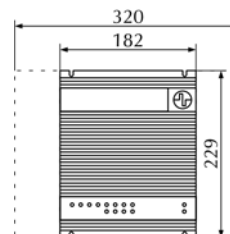
Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

© 1800, 4 © Systec



комфорт-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	477	517	2,3	160	422	462	3,7				
1	250	567	607	2,5	250	512	552	3,9				
2	320	637	677	2,5	320	582	622	4,1				
3	400	717	757	2,6	400	662	702	4,3				
4	500	817	857	2,8	500	762	802	4,6				
5	630	947	987	2,9	630	892	932	4,9				
6	800	1117	1157	3,2	800	1062	1102	5,4				
7	1000	1317	1357	3,4	1000	1262	1302	5,9				
8	-	-	-	-	1250	1512	1552	6,5				
9	-	-	-	-	1500	1762	1802	7,2				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Дозирующие устройства Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	<p>горизонтально (H¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>
	<p>вертикально (V2²)</p>



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3627.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при высокой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (С ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 90 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>Legend: Option S Stroke D DriveSet - Space L Length</p> <p>G-4337.1 © Systec</p>	<p>comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	420	620	2,2	160	525	565	4,2				
1	250	510	800	2,4	250	615	655	4,5				
2	320	580	940	2,5	320	685	725	4,8				
3	400	660	1100	2,6	400	765	805	5,1				
4	-	-	-	-	500	865	905	5,4				
5	-	-	-	-	630	995	1035	5,9				
6	-	-	-	-	800	1165	1205	6,5				
7	-	-	-	-	1000	1365	1405	7,3				
8	-	-	-	-	1250	1615	1655	8,2				
9	-	-	-	-	1500	1865	1905	9,1				
Max.	400	660	1100	2,6	1500	1865	1905	9,1				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Дозирующие устройства Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.
© Systec G 3649 2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при высокой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной(опорной) направляющих. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

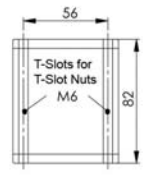
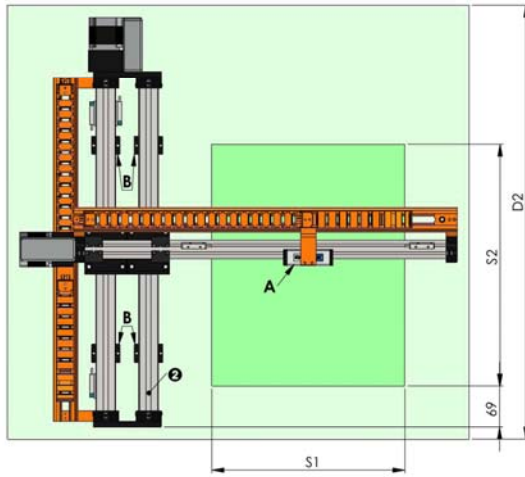
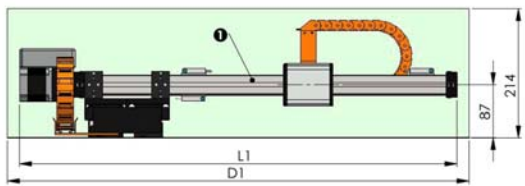
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

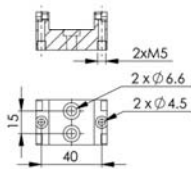
Нагрузка/Сила	1 kg/ 90 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_I = 750\text{ N}$ $F_J = 90\text{ N}$ $F_K = 90\text{ N}$	$M_I = 12\text{ Nm}$ $M_J = 12\text{ Nm}$ $M_K = 15\text{ Nm}$	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

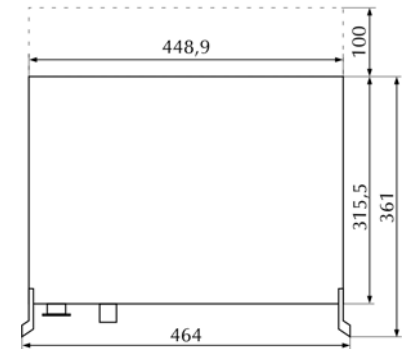
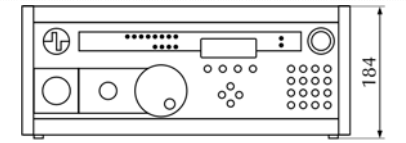


B: Mounting Bracket

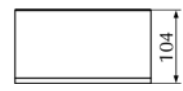
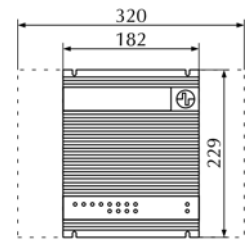
Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length

G 4511.1 © Systec



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	565	605	2,4	160	440	480	2,9				
1	250	655	695	2,6	250	530	570	3,2				
2	320	725	765	2,7	320	600	640	3,4				
3	-	-	-	-	400	680	720	3,6				
4	-	-	-	-	500	780	820	3,9				
5	-	-	-	-	630	910	950	4,3				
6	-	-	-	-	800	1080	1120	4,7				
7	-	-	-	-	1000	1280	1320	5,3				
8	-	-	-	-	1250	1530	1570	6,0				
9	-	-	-	-	1500	1780	1820	6,7				
Max.	320	725	765	2,7	1500	1780	1820	6,7				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Обрабатывающая техника Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	<p>горизонтально (H1¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>
	<p>вертикально (V2²)</p>

Illustration displays optional equipment.
© Systec G 3611.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 8x2.5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

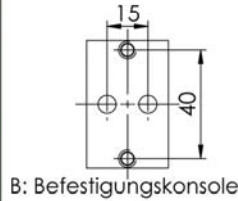
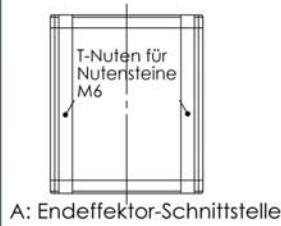
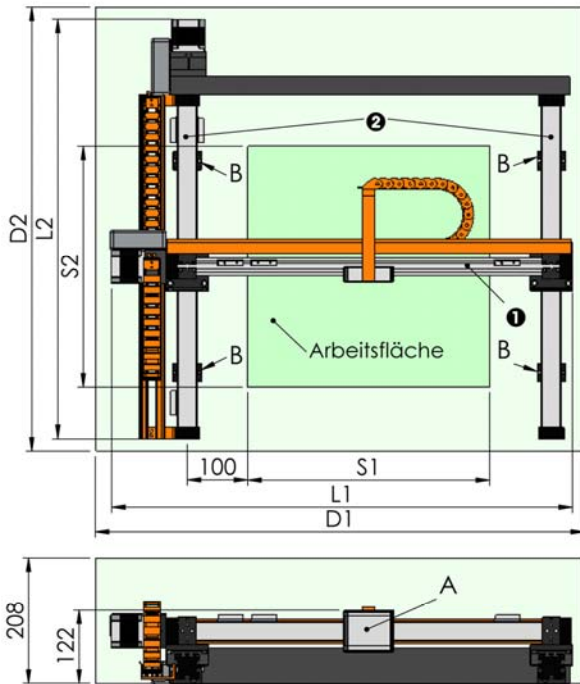
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

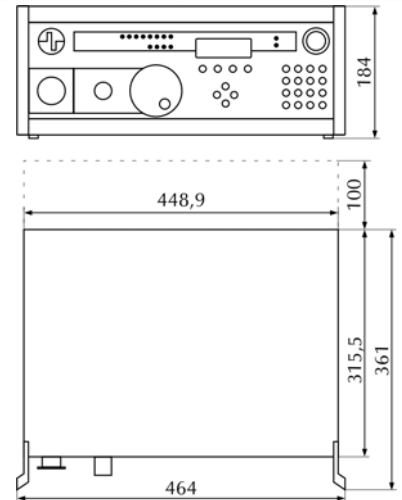
Нагрузка/Сила	1 kg/ 90 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	F _I = 750 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 12 Nm M _J = 12 Nm M _K = 15 Nm	
Скорость	0,04 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

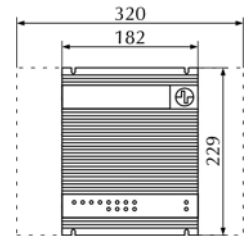
Кинематика	Управление
------------	------------



- Legende:
- Option
 - S Verfahrweg
 - D Driveset - Raum
 - L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	522	562	2,4	160	452	492	3,1				
1	250	612	652	2,5	250	542	582	3,4				
2	320	682	722	2,6	320	612	652	3,6				
3	400	762	802	2,7	400	692	732	3,9				
4	500	862	902	2,9	500	792	832	4,2				
5	630	992	1032	3,1	630	922	962	4,6				
6	800	1162	1202	3,4	800	1092	1132	5,1				
7	1000	1362	1402	3,7	1000	1292	1332	5,8				
8	-	-	-	-	1250	1542	1582	6,6				
9	-	-	-	-	1500	1792	1832	7,4				
Max.	1000	1362	1402	3,7	1500	1792	1832	7,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,4 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции и позиционирование Лазерная техника Монтаж Подъемно-транспортные устройства Проверочные системы 	 горизонтально (H ¹)

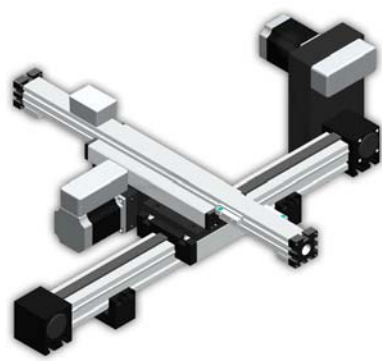
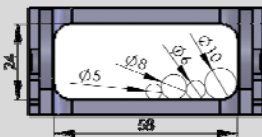
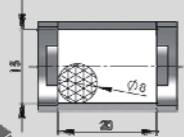
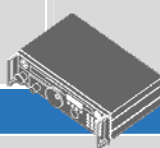



Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3789.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

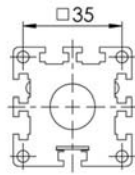
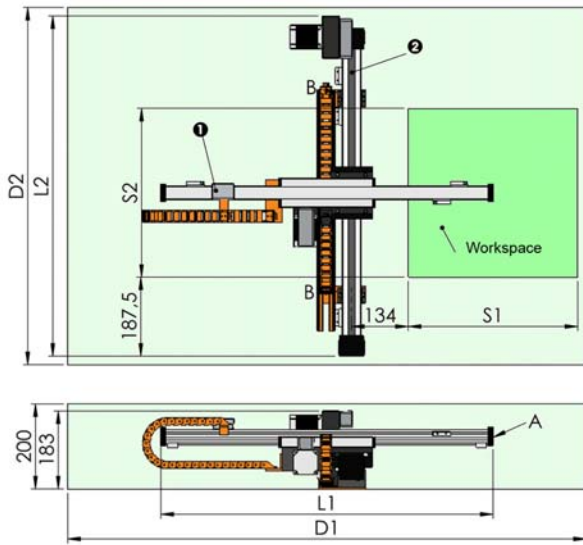
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

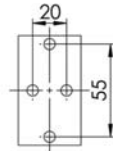
Нагрузка/Сила	1 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ❶	$F_I = 200 \text{ N}$ $F_J = 90 \text{ N}$ $F_K = 90 \text{ N}$	$M_I = 10 \text{ Nm}$ $M_J = 13 \text{ Nm}$ $M_K = 14 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



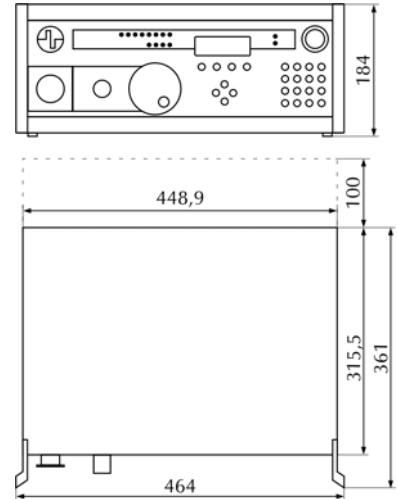
A: Tool Center Point



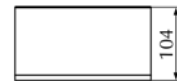
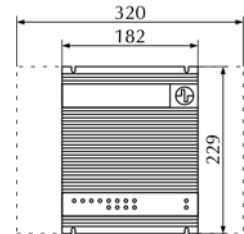
B: Mounting Bracket

G 4339.1 © Systec

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	520	720	2,8	160	487	527	3,5				
1	250	610	900	3,0	250	577	617	3,7				
2	320	680	1040	3,1	320	647	687	3,8				
3	400	760	1200	3,2	400	727	767	4,0				
4	500	860	1400	3,4	500	827	867	4,3				
5	-	-	-	-	630	957	997	4,6				
6	-	-	-	-	800	1127	1167	5,0				
7	-	-	-	-	1000	1327	1367	5,5				
8	-	-	-	-	1250	1577	1617	6,1				
9	-	-	-	-	1500	1827	1867	6,7				
Max.	500	860	1400	3,4	1500	1827	1867	6,7				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,4 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация производства Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Лазерная техника Контрольно-измерительные системы 	<p>горизонтально (H1¹)</p>

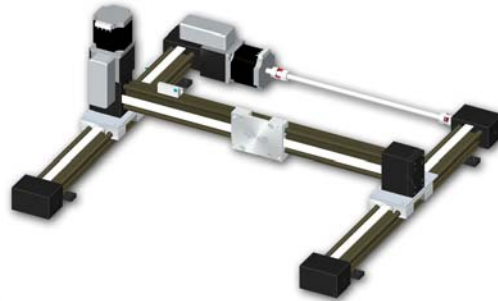


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3787.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ³); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

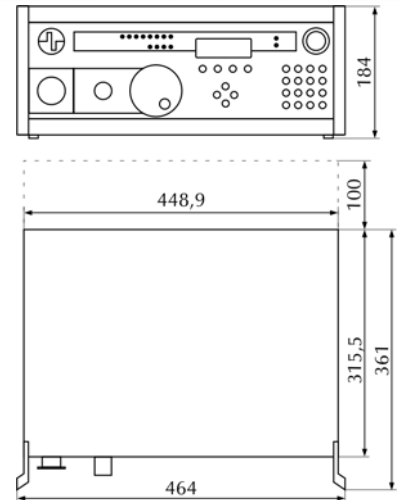
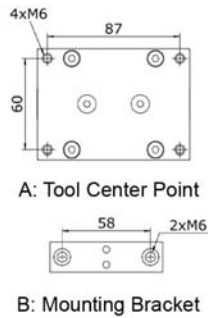
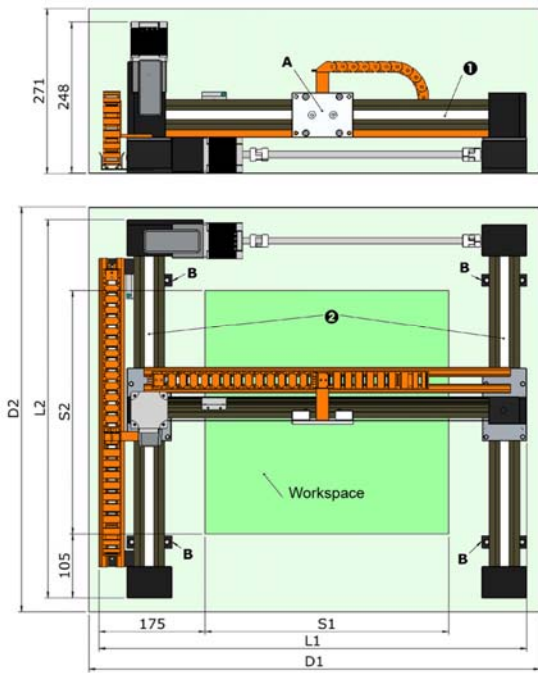
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

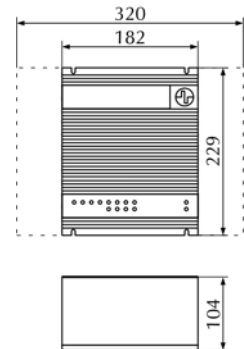
Нагрузка/Сила	1 kg / 0 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

G 4338.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	464	504	2,0	160	384	424	2,3				
1	250	554	594	2,1	250	474	514	2,4				
2	320	624	664	2,2	320	544	584	2,5				
3	400	704	744	2,3	400	624	664	2,6				
4	500	804	844	2,4	500	724	764	2,7				
5	630	934	974	2,6	630	854	894	2,9				
6	800	1104	1144	2,9	800	1024	1064	3,2				
7	1000	1304	1344	3,1	1000	1224	1264	3,4				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	1000	1304	1344	3,1	1000	1224	1264	3,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции и позиционирование Лазерная техника Монтаж Подъёмно-транспортные устройства Проверочные системы 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3636.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		

Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)

Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

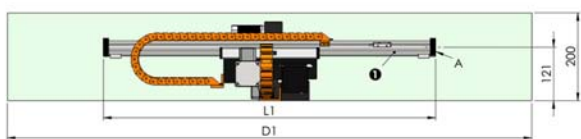
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

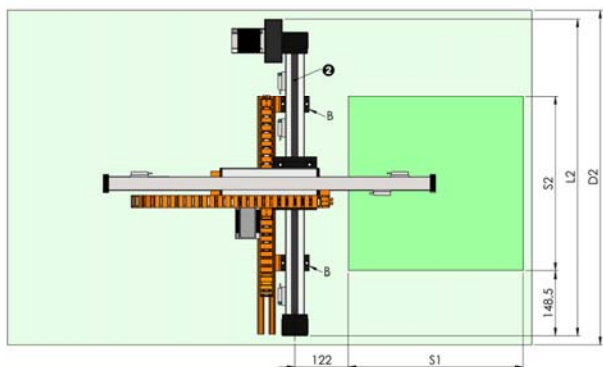
Нагрузка/Сила	1 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 260 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 10 Nm M _J = 13 Nm M _K = 14 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

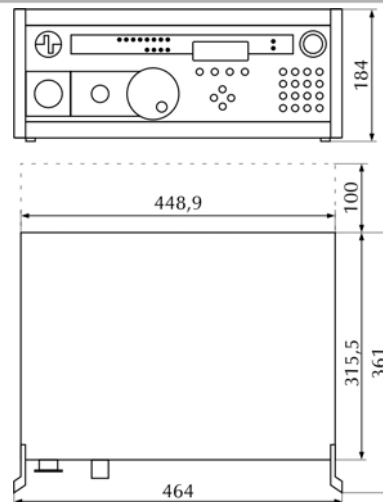


B: Mounting Bracket

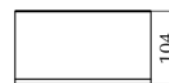
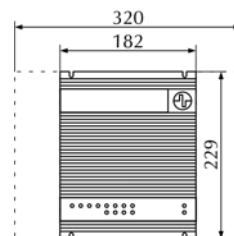
G 4204.1 © Systec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	520	720	3,1	160	487	527	5,3				
1	250	610	900	3,3	250	577	617	5,5				
2	320	680	1040	3,4	320	647	687	5,7				
3	400	760	1200	3,5	400	727	767	5,9				
4	-	-	-	-	500	827	867	6,1				
5	-	-	-	-	630	957	997	6,4				
6	-	-	-	-	800	1127	1167	6,8				
7	-	-	-	-	1000	1327	1367	7,3				
8	-	-	-	-	1250	1577	1617	7,9				
9	-	-	-	-	1500	1827	1867	8,5				
Max.	400	760	1200	3,5	3000	3327	3367	12,1				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции и позиционирование Лазерная техника Монтаж Подъёмно-транспортные устройства Проверочные системы 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3912.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления	 comfort (R²)		 eco (S¹)
Тип			
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC	
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

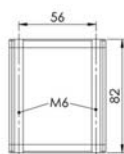
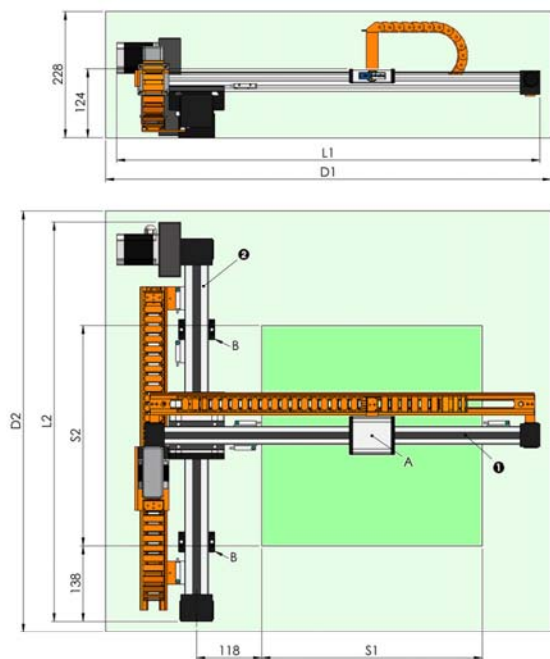
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

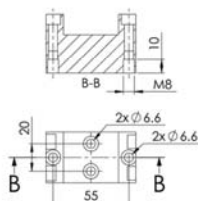
Нагрузка/Сила	1 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F _I = 200 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 10 Nm M _J = 13 Nm M _K = 14 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle

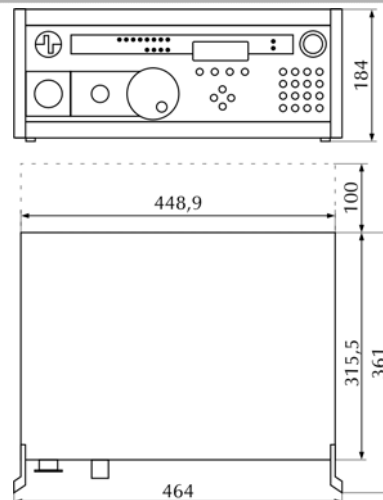


B: Befestigungskonsole

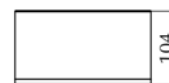
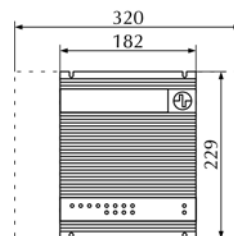
Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

G 39152 © Systec



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	528	568	2,5	160	487	527	3,5				
1	250	618	658	2,6	250	577	617	3,7				
2	320	688	728	2,7	320	647	687	3,8				
3	400	768	808	2,8	400	727	767	4,0				
4	-	-	-	-	500	827	867	4,3				
5	-	-	-	-	630	957	997	4,6				
6	-	-	-	-	800	1127	1167	5,0				
7	-	-	-	-	1000	1327	1367	5,5				
8	-	-	-	-	1250	1577	1617	6,1				
9	-	-	-	-	1500	1827	1867	6,7				
Max.	400	768	808	2,8	3000	3327	3367	10,3				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация производства Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Лазерная техника Контрольно-измерительные системы 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 мм (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			

Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)

Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ³	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

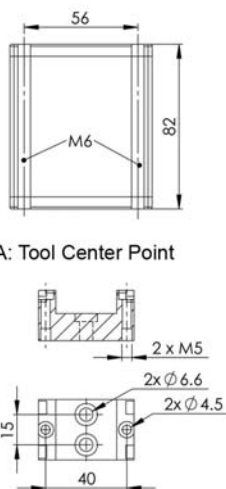
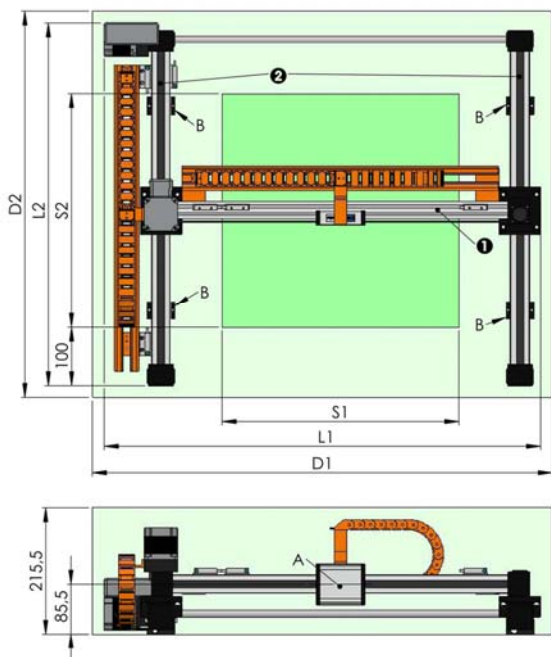
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 200 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 10 Nm M _J = 13 Nm M _K = 14 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика

Управление



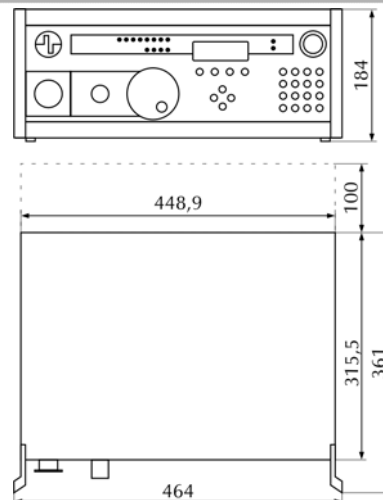
A: Tool Center Point

B: Mounting Bracket

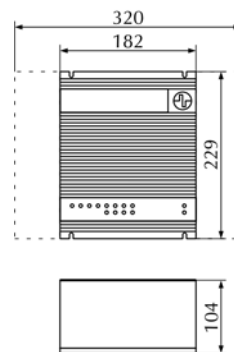
Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length

G 4433.2 ©Systec



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	537	577	2,5	160	381	421	3,4				
1	250	627	667	2,6	250	471	511	3,6				
2	320	697	737	2,7	320	541	581	3,8				
3	400	777	817	2,8	400	621	661	4,0				
4	500	877	917	3,0	500	721	761	4,3				
5	630	1007	1047	3,1	630	851	891	4,6				
6	800	1177	1217	3,4	800	1021	1061	5,0				
7	1000	1377	1417	3,6	1000	1221	1261	5,6				
8	-	-	-	-	1250	1471	1511	6,2				
9	-	-	-	-	1500	1721	1761	6,9				
Max.	1000	1377	1417	3,6	1500	1721	1761	6,9				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация лабораторных установок Обработка материалов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

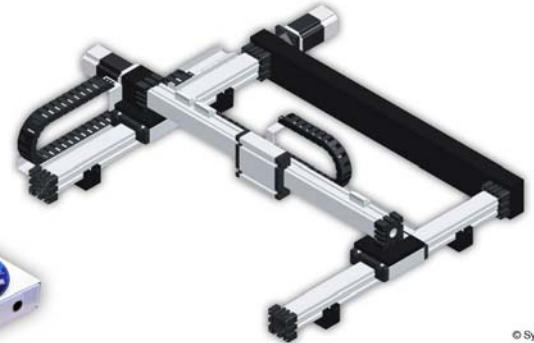


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3648.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с нормальной скоростью при высокой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории). Внимание: Макс. Скорость меньше чем значение скорости этого класса!

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M211
 ESNP (P)



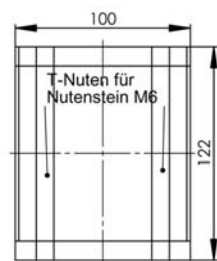
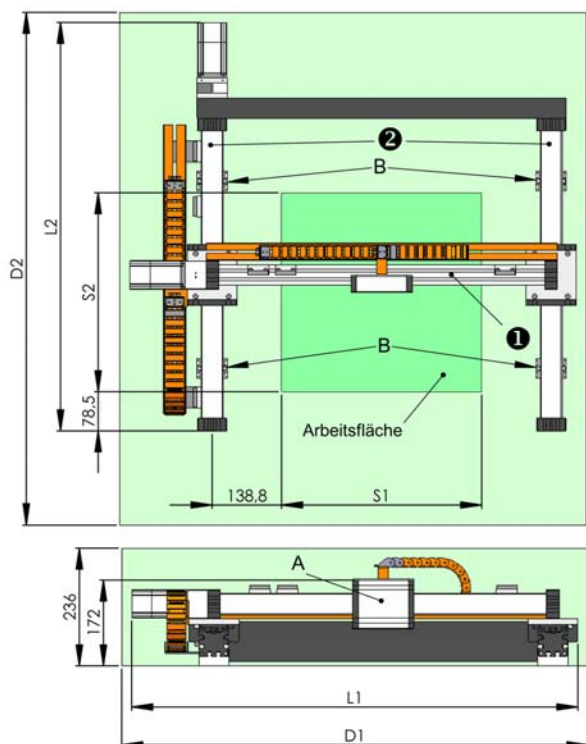
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

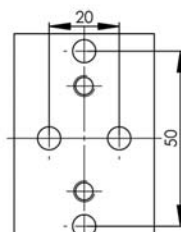
Нагрузка/Сила	1 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 1500 N F _J = 1200 N F _K = 900 N	M _I = 25 Nm M _J = 32 Nm M _K = 35 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

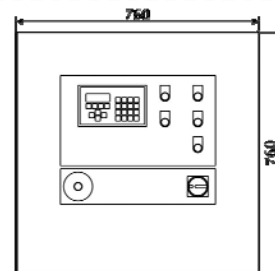
Кинематика	Управление
------------	------------



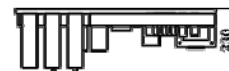
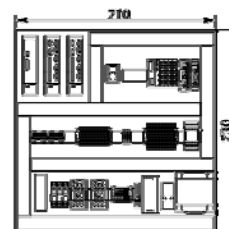
A: Endeffektor-Schnittstelle



B: Befestigungskonsolle



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	701	741	6,2	160	591	631	9,0				
1	250	791	831	6,5	250	681	721	9,7				
2	320	861	901	6,8	320	751	791	10,2				
3	400	941	981	7,1	400	831	871	10,8				
4	500	1041	1081	7,4	500	931	971	11,5				
5	630	1171	1211	7,9	630	1061	1101	12,5				
6	800	1341	1381	8,5	800	1231	1271	13,7				
7	1000	1541	1581	9,3	1000	1431	1471	15,2				
8	-	-	-	-	1250	1681	1721	17,1				
9	-	-	-	-	1500	1931	1971	18,9				
Max.	1000	1541	1581	9,3	1500	1931	1971	18,9				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Управление Автоматизация лабораторных установок Тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V ^{1,2})



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3617.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 25 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 390\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Tool Center Point</p> <p>B: Mounting Bracket</p> <p>Legend: Option S Stroke D DriveSet - Space L Length</p> <p>G 4287.1 © Systec</p>	<p>comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	588	788	5,7	160	557	597	4,2				
1	250	678	968	5,9	250	647	687	4,4				
2	320	748	1108	6,1	320	717	757	4,6				
3	400	828	1268	6,3	400	797	837	4,8				
4	500	928	1468	6,5	500	897	937	5,0				
5	-	-	-	-	630	1027	1067	5,3				
6	-	-	-	-	800	1197	1237	5,7				
7	-	-	-	-	1000	1397	1437	6,2				
8	-	-	-	-	1250	1647	1687	6,8				
9	-	-	-	-	1500	1897	1937	7,4				
Max.	500	928	1468	6,5	1500	1897	1937	7,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Управление Автоматизация лабораторных установок Тестирующие установки 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3647.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M214B
ESSN (K)



Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 25 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_1 = 390\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

Размеры

Кинематика	Управление
<p>A: Endeffektor-Schnittstelle</p> <p>B: Befestigungskonsole</p> <p>Legende: Option S Verfahrenweg D DriveSet - Raum L Länge</p>	<p>comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	707	747	5,5	160	587	627	4,3				
1	250	797	837	5,7	250	677	717	4,6				
2	320	867	907	5,9	320	747	787	4,7				
3	400	947	987	6,1	400	827	867	4,9				
4	500	1047	1087	6,3	500	927	967	5,2				
5	630	1177	1217	6,7	630	1057	1097	5,5				
6	-	-	-	-	800	1227	1267	5,9				
7	-	-	-	-	1000	1427	1467	6,4				
8	-	-	-	-	1250	1677	1717	7,0				
9	-	-	-	-	1500	1927	1967	7,6				
Max.	630	1177	1217	6,7	2000	2427	2467	8,8				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Контрольно-измерительные системы 	<p>горизонтально (H¹)</p>
	<p>вертикально (V¹)</p>
	<p>вертикально (V²)</p>

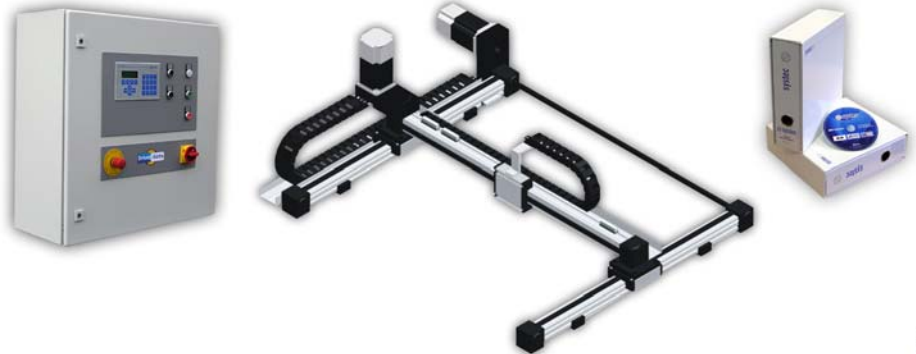


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3643.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 75 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт

DriveSet M215

ESSN (P)



Технические данные

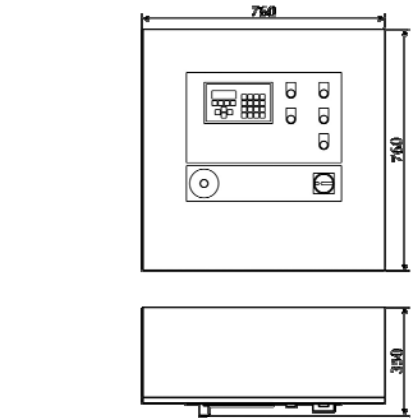
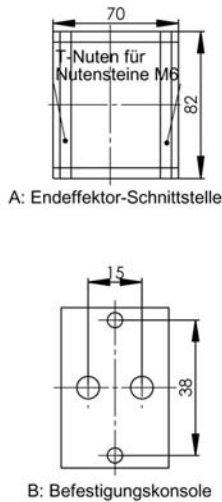
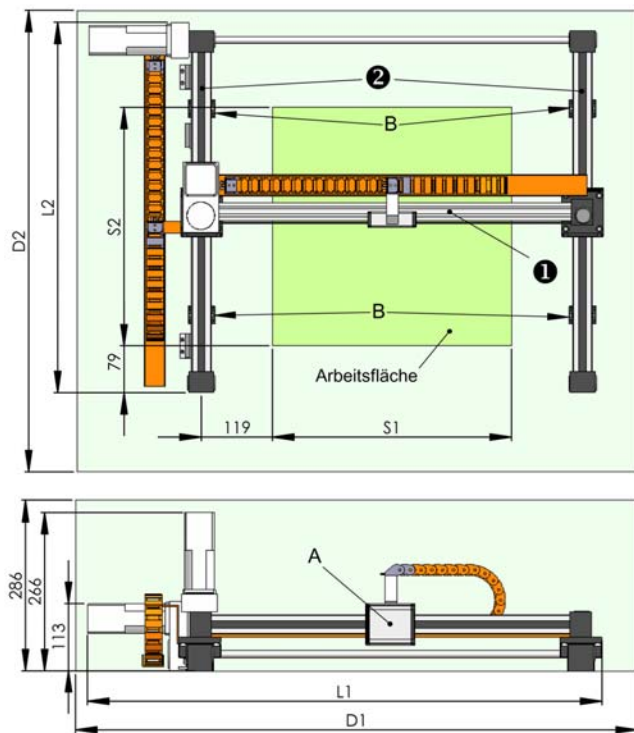
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	1 kg/ 25 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F ₁ = 200 N F _J = 90 N F _K = 90 N	M _I = 10 Nm M _J = 13 Nm M _K = 14 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²				
Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)				

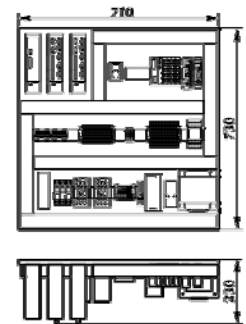
Размеры

Кинематика

Управление



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	641	681	2,9	160	432	472	4,0			
1	250	731	771	3,1	250	522	562	4,2			
2	320	801	841	3,2	320	592	632	4,4			
3	400	881	921	3,3	400	672	712	4,6			
4	500	981	1021	3,4	500	772	812	4,9			
5	630	1111	1151	3,6	630	902	942	5,2			
6	800	1281	1321	3,8	800	1072	1112	5,7			
7	1000	1481	1521	4,0	1000	1272	1312	6,2			
8	-	-	-	-	1250	1522	1562	6,8			
9	-	-	-	-	1500	1772	1812	7,5			
Max.	1000	1481	1521	4,0	2000	2272	2312	8,8			

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	1 kg	1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Контрольно-измерительные системы 	<p>горизонтально (H1¹)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3656.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхмалых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+- 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте². Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Статор линейного двигателя	Статор линейного двигателя
Тип привода	Прямой привод	Прямой привод
Двигатель	2-фазный линейный серводвигатель, 6 А	2 x 2-фазный линейный серводвигатель, 6 А
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала³		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ³);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ⁴)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

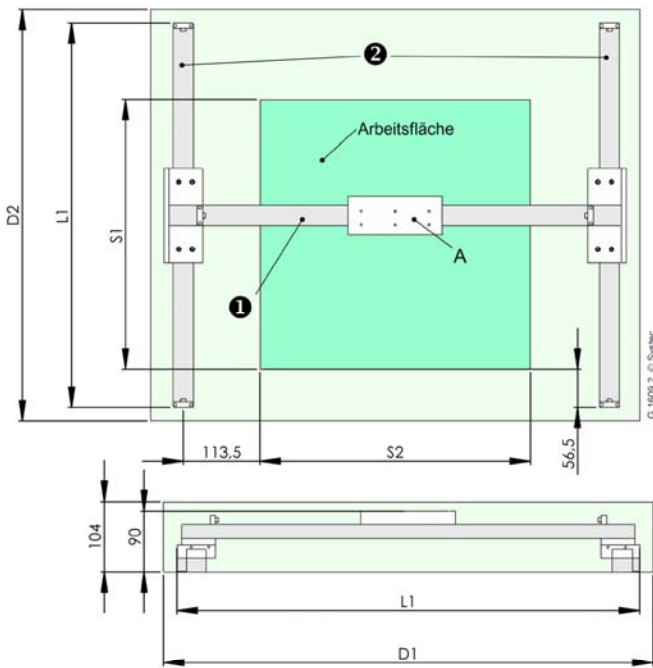
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

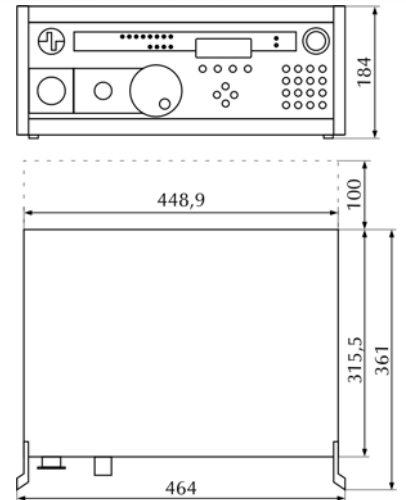
Нагрузка/Сила	1 kg/ 20 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _J = 30 N F _J = 20 N F _K = 42 N	M _J = 1 Nm M _J = 5 Nm M _K = 3 Nm	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

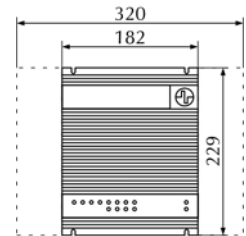
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

Код	Ось ❶				Ось ❷						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	444	484	1,8	160	330	370	2,7			
1	250	534	574	2,2	250	420	460	3,6			
2	320	604	644	2,6	320	490	530	4,2			
3	400	684	724	3,0	400	570	610	5,0			
4	500	784	824	3,4	500	670	710	5,9			
5	630	914	954	4,0	630	800	840	7,1			
6	-	-	-	-	800	970	1010	8,7			
7	-	-	-	-	-	-	-	-			
8	-	-	-	-	-	-	-	-			
9	-	-	-	-	-	-	-	-			
Max.	630	914	954	4,0	800	970	1010	8,7			

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация производства Сборка Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

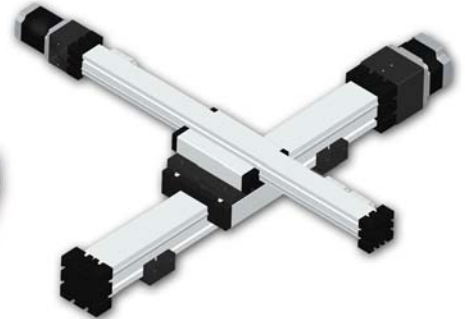


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3779.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью при простой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

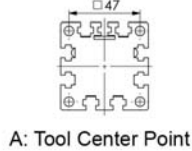
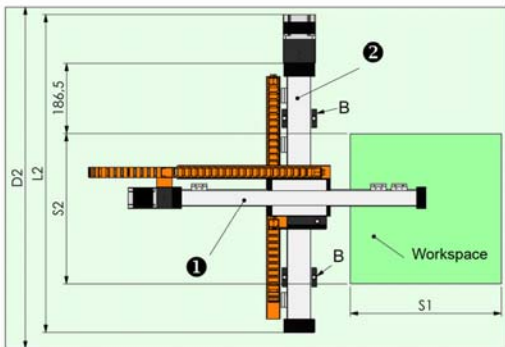
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

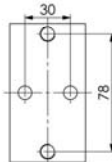
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

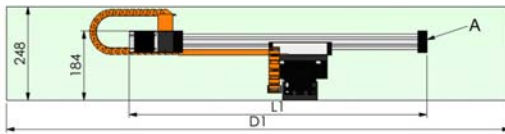
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

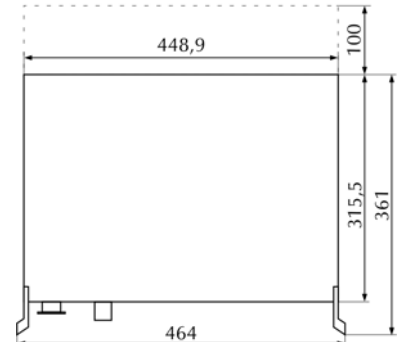
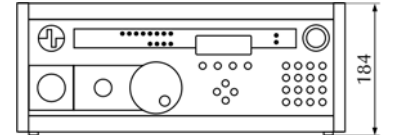


B: Mounting Bracket

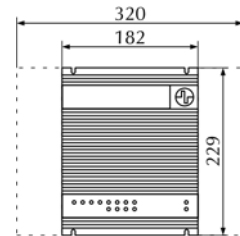


G 4341.1 © Systec

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	549	749	3,9	160	603	643	8,8				
1	250	639	929	4,2	250	693	733	9,6				
2	320	709	1069	4,5	320	763	803	10,3				
3	400	789	1229	4,8	400	843	883	11,0				
4	500	889	1429	5,1	500	943	983	11,9				
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,0				
6	-	-	-	-	800	1243	1283	14,5				
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	16,3				
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	18,5				
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	20,8				
Max.	500	889	1429	5,1	1500	1943	1983	20,8				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,1 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация производства Сборка Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	<p>горизонтально (H1¹)</p>

Illustration displays optional equipment.
© Systec G 4086.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с малой скоростью при простой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ³); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ³)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

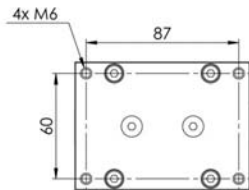
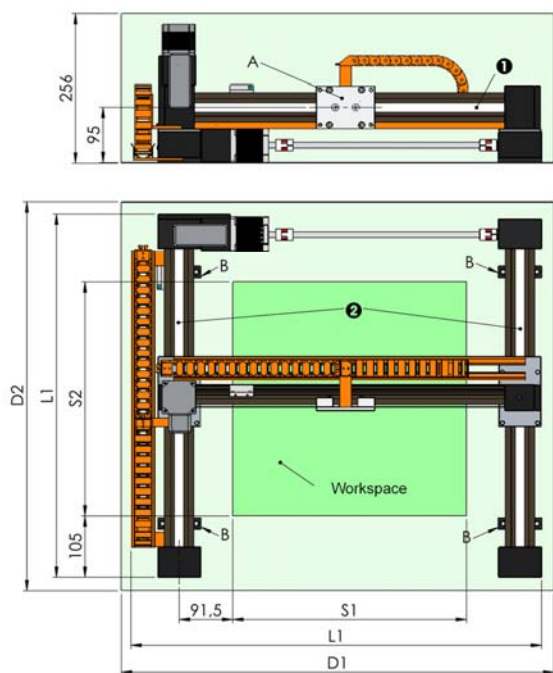
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 6 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	0,5 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

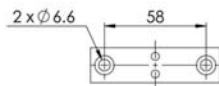
Размеры

Кинематика

Управление

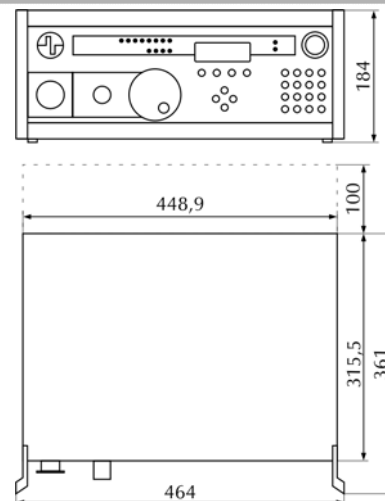


A: Tool Center Point

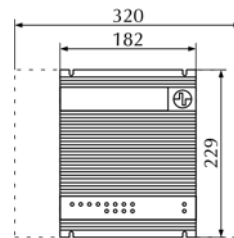


B: Mounting Bracket

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	464	504	2,4	160	384	424	3,9				
1	250	554	594	2,5	250	474	514	4,2				
2	320	624	664	2,6	320	544	584	4,3				
3	400	704	744	2,7	400	624	664	4,6				
4	500	804	844	2,8	500	724	764	4,9				
5	630	934	974	3,0	630	854	894	5,2				
6	800	1104	1144	3,3	800	1024	1064	5,7				
7	1000	1304	1344	3,5	1000	1224	1264	6,3				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	1000	1304	1344	3,5	1000	1224	1264	6,3				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация производства Сборка Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

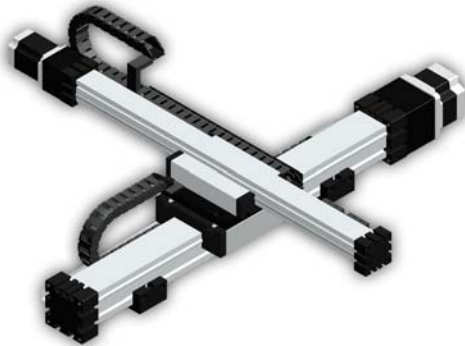


Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3624.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

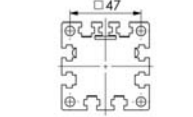
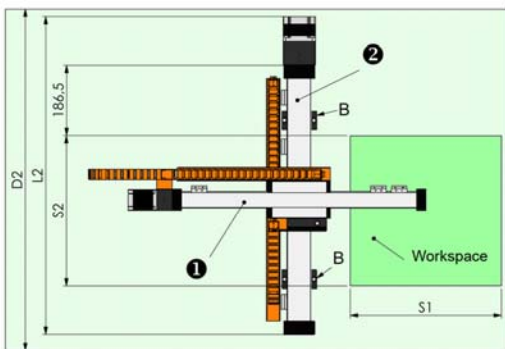
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

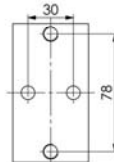
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

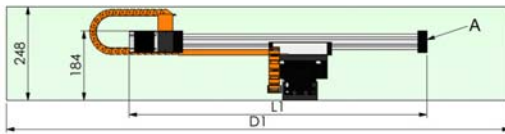
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Tool Center Point

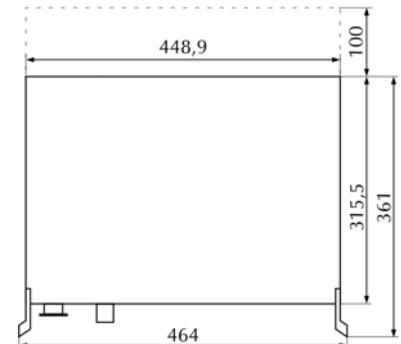
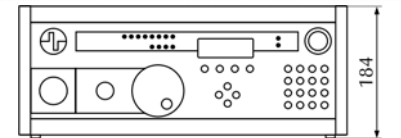


B: Mounting Bracket

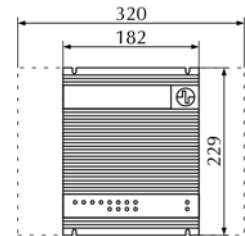


G 4341.1 © Systec

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	549	749	4,3	160	603	643	9,5				
1	250	639	929	4,7	250	693	733	10,3				
2	320	709	1069	4,9	320	763	803	10,9				
3	400	789	1229	5,2	400	843	883	11,7				
4	500	889	1429	5,6	500	943	983	12,5				
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,7				
6	-	-	-	-	800	1243	1283	15,2				
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	17,0				
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	19,2				
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	21,4				
Max.	500	889	1429	5,6	1500	1943	1983	21,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация производства Сборка Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Syntec G 3591.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецеидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления	 <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> comfort (R²) eco (S¹) </div>	
Тип		
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

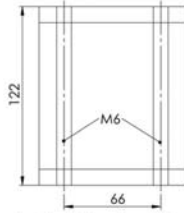
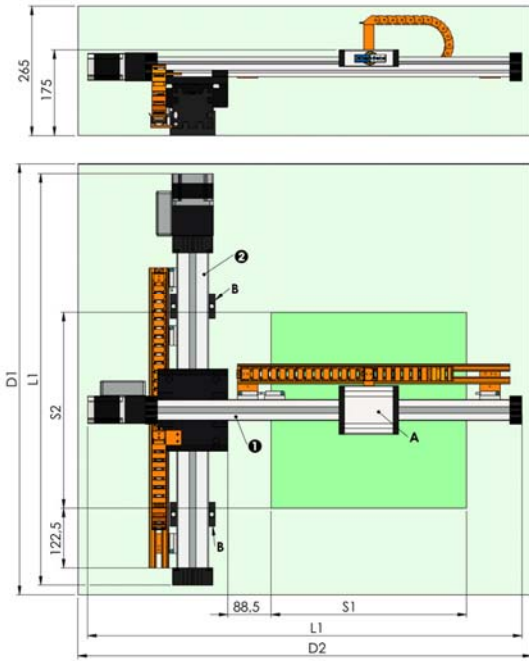
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

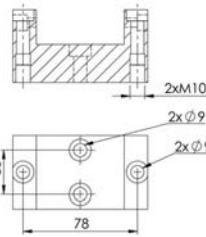
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



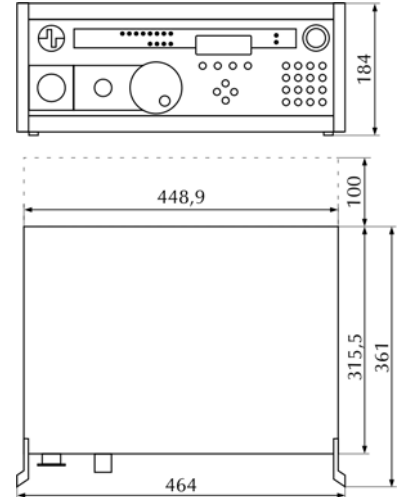
A: Tool Center Point



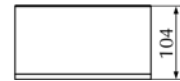
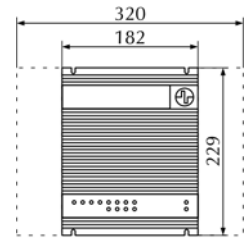
B: Mounting Bracket

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length

G 40422 © Systec



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	649	689	4,7	160	603	643	9,5				
1	250	739	779	5,1	250	693	733	10,3				
2	320	809	849	5,3	320	763	803	10,9				
3	400	889	929	5,6	400	843	883	11,7				
4	-	-	-	-	500	943	983	12,5				
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,7				
6	-	-	-	-	800	1243	1283	15,2				
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	17,0				
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	19,2				
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	21,4				
Max.	400	889	929	5,6	1500	1943	1983	21,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные системы 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3622.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 18x8 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

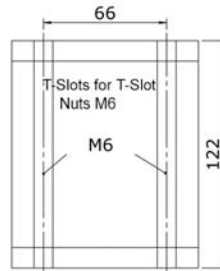
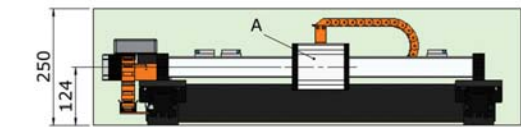
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

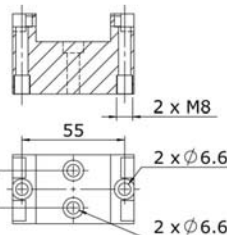
Нагрузка/Сила	5 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	F _I = 1500 N F _J = 1200 N F _K = 900 N	M _I = 25 Nm M _J = 32 Nm M _K = 35 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



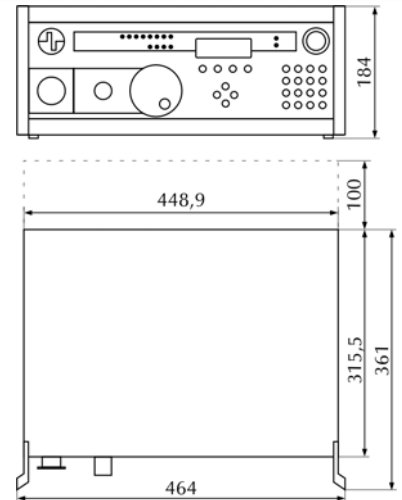
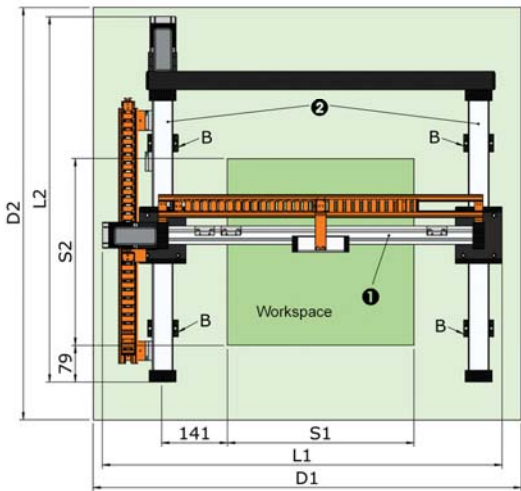
A: Tool Center Point



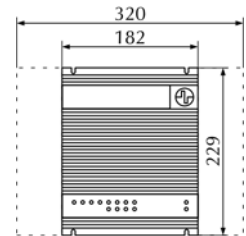
B: Mounting Bracket

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	580	620	4,3	160	546	586	7,1			
1	250	670	710	4,6	250	636	676	7,7			
2	320	740	780	4,9	320	706	746	8,3			
3	400	820	860	5,2	400	786	826	8,8			
4	500	920	960	5,5	500	886	926	9,6			
5	630	1050	1090	6,0	630	1016	1056	10,5			
6	800	1220	1260	6,6	800	1186	1226	11,8			
7	1000	1420	1460	7,4	1000	1386	1426	13,3			
8	-	-	-	-	1250	1636	1676	15,1			
9	-	-	-	-	1500	1886	1926	17,0			
Max.	1000	1420	1460	7,4	1500	1886	1926	17,0			

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные системы Позиционирование объектов 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3625.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью при высокой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (С ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

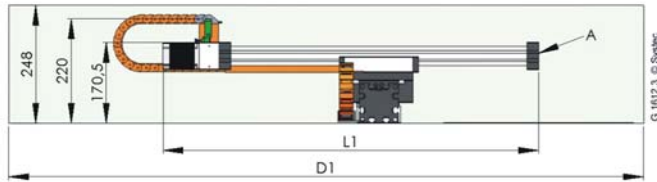
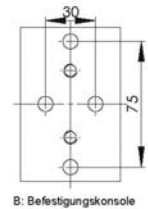
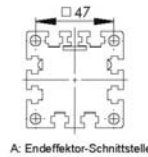
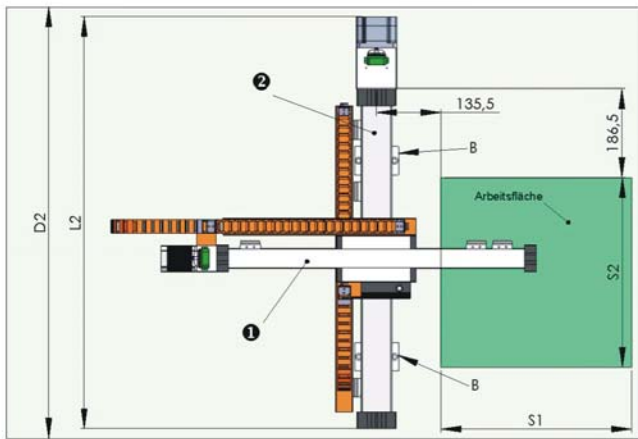
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

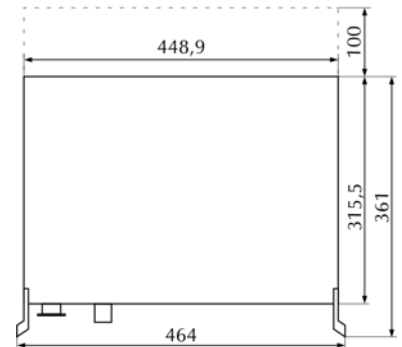
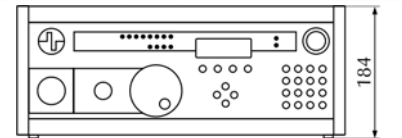
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

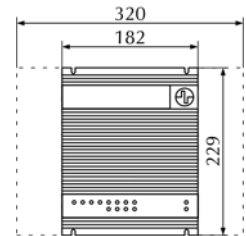


Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	549	749	4,3	160	603	643	9,3				
1	250	639	929	4,6	250	693	733	10,1				
2	320	709	1069	4,9	320	763	803	10,7				
3	400	789	1229	5,2	400	843	883	11,4				
4	500	889	1429	5,5	500	943	983	12,3				
5	-	-	-	-	630	1073	1113	13,5				
6	-	-	-	-	800	1243	1283	15,0				
7	-	-	-	-	1000	1443	1483	16,8				
8	-	-	-	-	1250	1693	1733	19,0				
9	-	-	-	-	1500	1943	1983	21,2				
Max.	500	889	1429	5,5	1500	1943	1983	21,2				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация производства Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные системы Сварочные устройства 	<p>горизонтально (H1¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>
	<p>вертикально (V2²)</p>

1st class

Illustration displays optional equipment.
© Systec G 3637.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

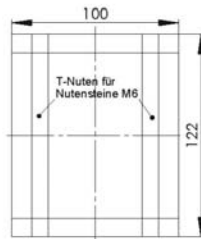
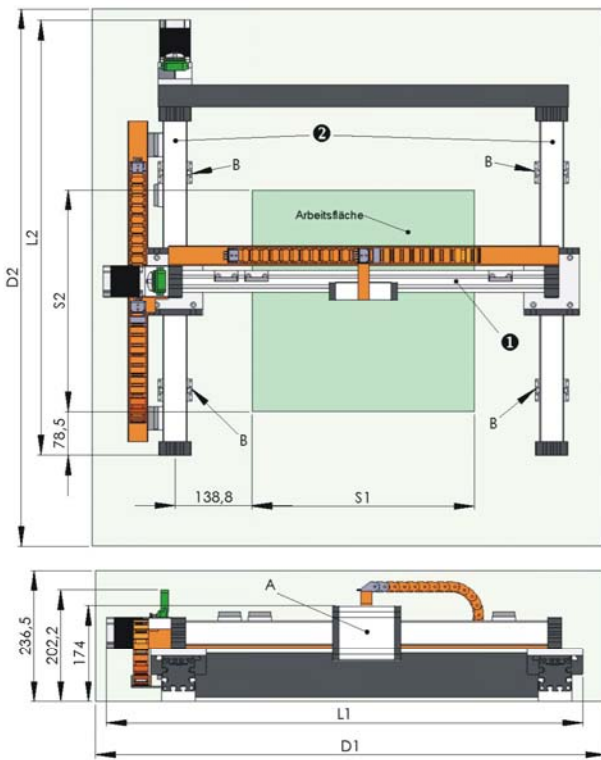
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

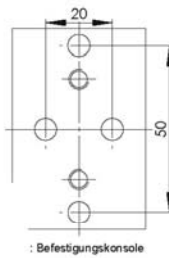
Нагрузка/Сила	5 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси 1	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



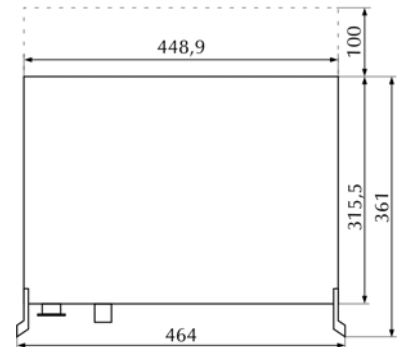
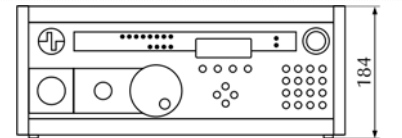
A : Endeffektor-Schnittstelle



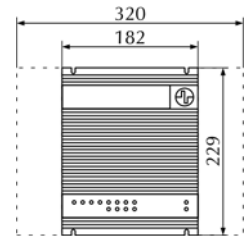
: Befestigungskonsole

Legende:

- Option
- S Verfahrensweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый




есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [MM]	L1 [MM]	D1 [MM]	G1 [кг]	S2 [MM]	L2 [MM]	D2 [MM]	G2 [кг]				
0	160	618	658	4,7	160	523	563	6,0				
1	250	708	748	5,0	250	613	653	6,7				
2	320	778	818	5,3	320	683	723	7,2				
3	400	858	898	5,6	400	763	803	7,8				
4	500	958	998	5,9	500	863	903	8,5				
5	630	1088	1128	6,4	630	993	1033	9,5				
6	800	1258	1298	7,0	800	1163	1203	10,8				
7	1000	1458	1498	7,8	1000	1363	1403	12,2				
8	1250	1708	1748	8,7	1250	1613	1653	14,1				
9	1500	1958	1998	9,6	1500	1863	1903	15,9				
Max.	1500	1958	1998	9,6	1500	1863	1903	15,9				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,4 m/s	0,4 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Обработка изображений Дозировка Автоматизация лабораторных установок 	 горизонтально (H ¹)

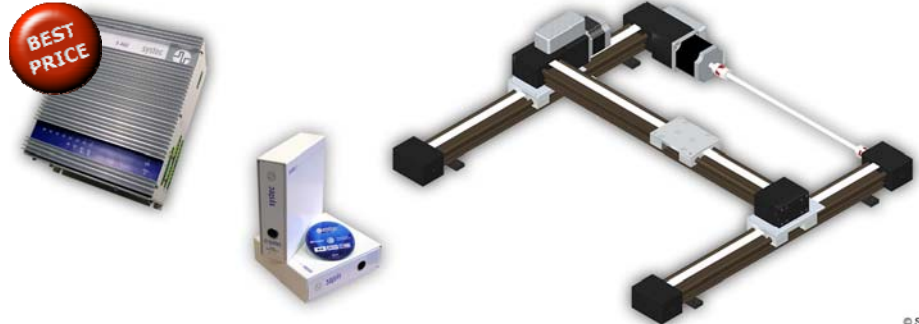
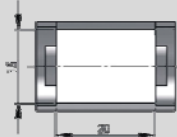
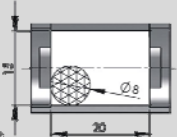
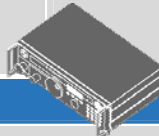
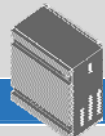


Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 4072.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при простой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения	Алюминиевый профиль; направляющие салазки с синтетическими подшипниками скольжения
Тип привода	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 70 мм (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления	 	
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

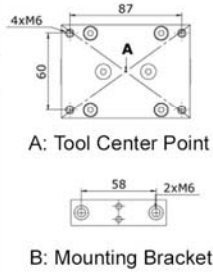
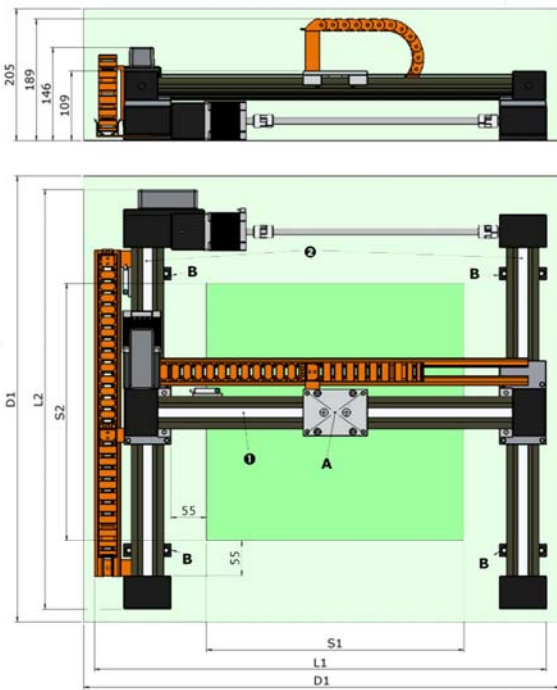
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 12 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 300\text{ N}$ $F_J = 4800\text{ N}$ $F_K = 4800\text{ N}$	$M_I = 96\text{ Nm}$ $M_J = 170\text{ Nm}$ $M_K = 170\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,4 mm				
Ускорение	2 m/s ²	Тип эксплуатации	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

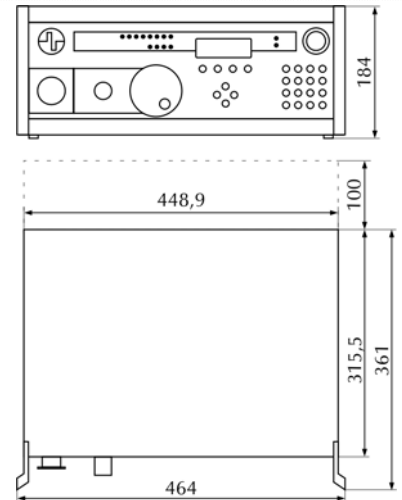
Кинематика	Управление
------------	------------



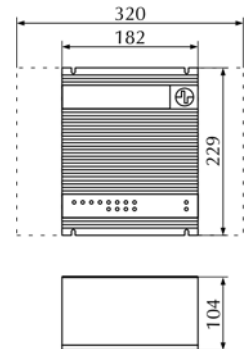
G 4037.2 © Syntec

Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	464	504	2,0	160	415	455	3,5				
1	250	554	594	2,1	250	505	545	3,7				
2	320	624	664	2,2	320	575	615	3,9				
3	400	704	744	2,3	400	655	695	4,2				
4	500	804	844	2,4	500	755	795	4,4				
5	630	934	974	2,6	630	885	925	4,8				
6	800	1104	1144	2,9	800	1055	1095	5,3				
7	1000	1304	1344	3,1	1000	1255	1295	5,8				
8	-	-	-	-	-	-	-	-				
9	-	-	-	-	-	-	-	-				
Max.	1000	1304	1344	3,1	1000	1255	1295	5,8				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Плазменная резка Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Контрольно-измерительные системы Сварочные автоматы 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V ¹)

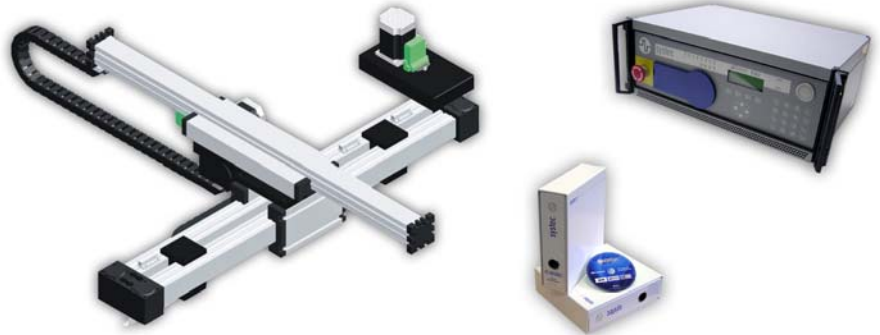


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3616.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Рабочее движение привода 1-ой оси исходит из салазок. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами³. Для управления возможны различные варианты, вариант С¹ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала³			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC	
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

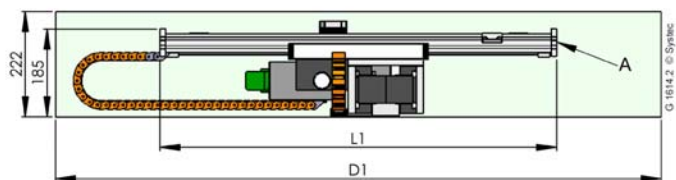
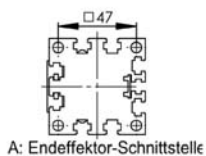
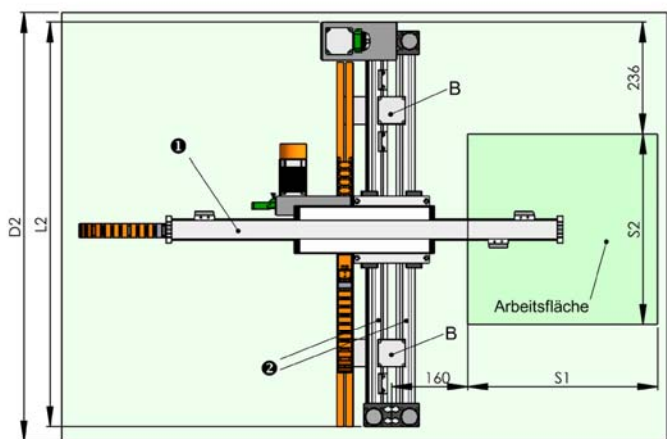
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика

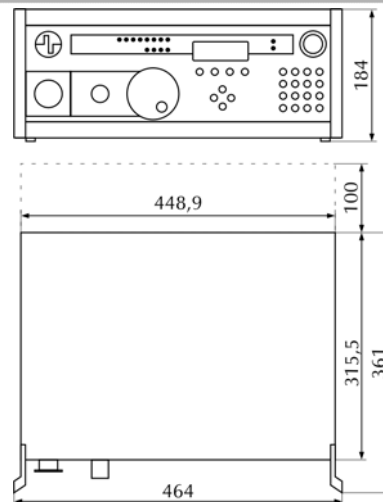


G 1614.2 © Systec

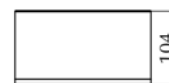
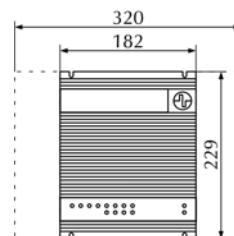
Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

Управление



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	570	770	4,8	160	667	707	7,0				
1	250	660	950	5,0	250	757	797	7,4				
2	320	730	1090	5,2	320	827	867	7,8				
3	400	810	1250	5,4	400	907	947	8,1				
4	500	910	1450	5,6	500	1007	1047	8,6				
5	-	-	-	-	630	1137	1177	9,2				
6	-	-	-	-	800	1307	1347	10,0				
7	-	-	-	-	1000	1507	1547	11,0				
8	-	-	-	-	1250	1757	1797	12,1				
9	-	-	-	-	1500	2007	2047	13,3				
Max.	500	910	1450	5,6	1500	2007	2047	13,3				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Плазменная резка Манипуляции Клеящие и дозирующие системы Контрольно-измерительные системы Сварочные автоматы 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V ¹)

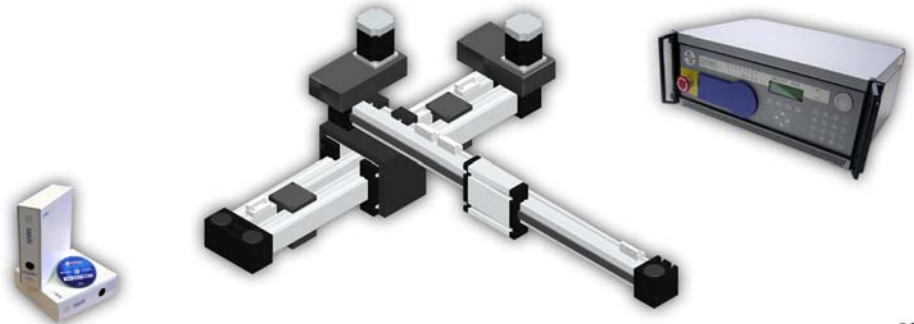


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3631.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁴	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ⁴), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

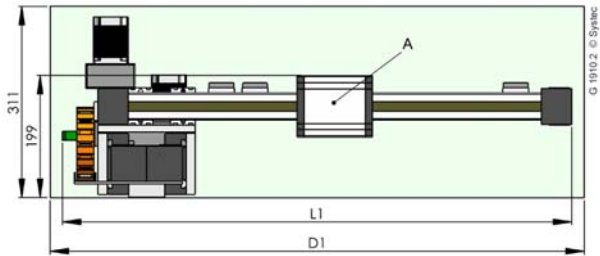
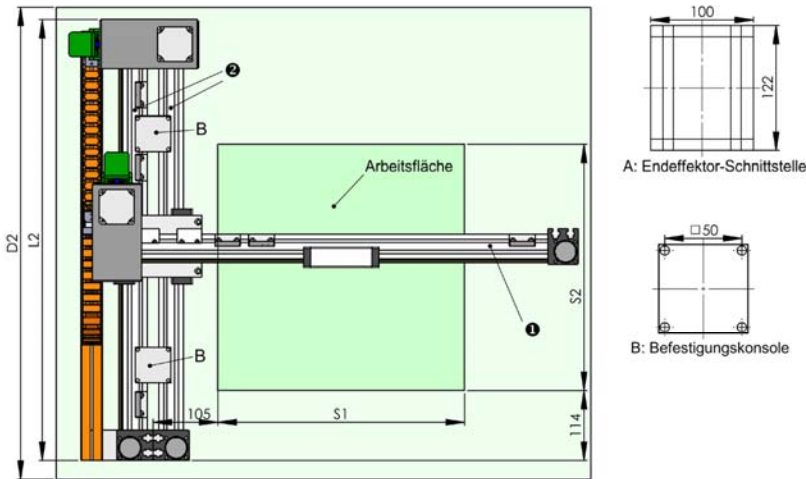
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²				
		Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

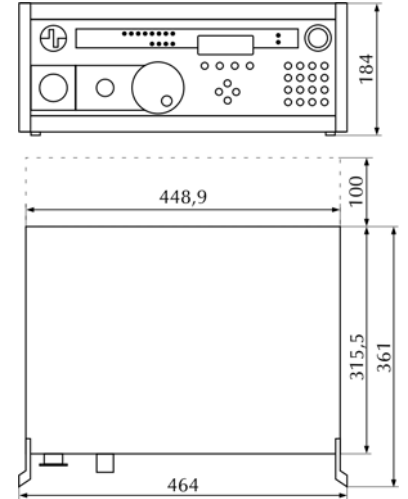
Размеры

Кинематика Управление

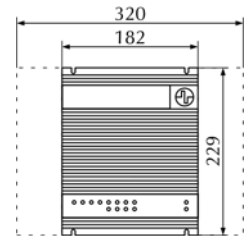


Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2						
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]			
0	160	576	616	5,9	160	487	527	5,5			
1	250	666	706	6,2	250	577	617	6,0			
2	320	736	776	6,3	320	647	687	6,3			
3	400	816	856	6,5	400	727	767	6,7			
4	-	-	-	-	500	827	867	7,1			
5	-	-	-	-	630	957	997	7,8			
6	-	-	-	-	800	1127	1167	8,6			
7	-	-	-	-	1000	1327	1367	9,5			
8	-	-	-	-	1250	1577	1617	10,7			
9	-	-	-	-	1500	1827	1867	11,8			
Max.	400	816	856	6,5	2000	2327	2367	14,2			

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Маркировка Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные системы 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3642 2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень, механизм зубчатого ремня и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M233
EMNN (P)



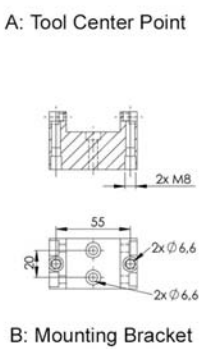
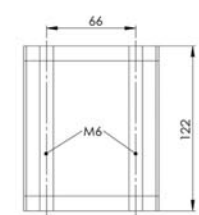
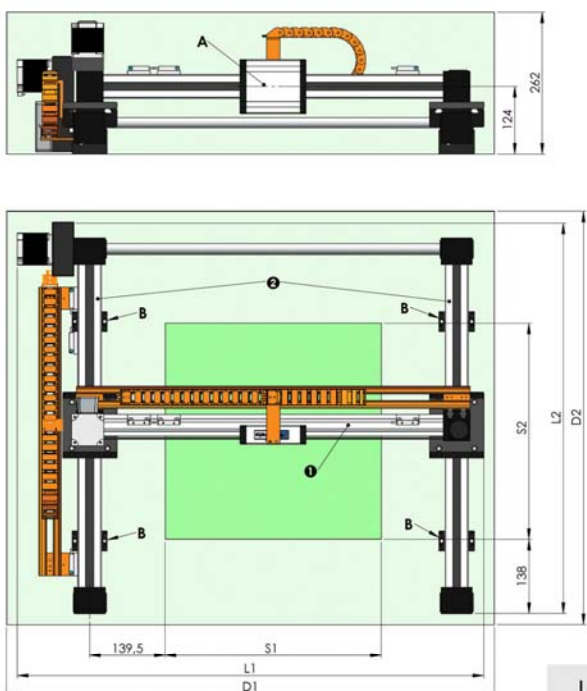
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

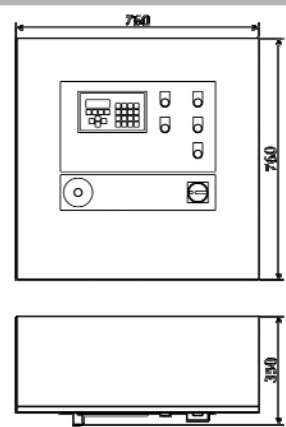
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_I = 1500\text{ N}$ $F_J = 1200\text{ N}$ $F_K = 900\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$ $M_J = 32\text{ Nm}$ $M_K = 35\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

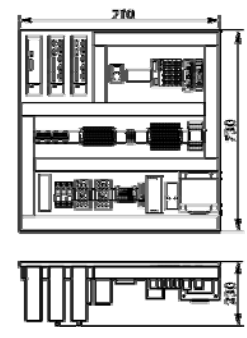
Кинематика **Управление**



Legend:
● Option
 S Stroke
 D DriveSet - Space
 L Length



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	631	671	5,8	160	644	684	9,2				
1	250	721	761	6,0	250	734	774	9,6				
2	320	791	831	6,2	320	804	844	10,0				
3	400	871	911	6,4	400	884	924	10,4				
4	500	971	1011	6,6	500	984	1024	10,8				
5	630	1101	1141	6,9	630	1114	1154	11,5				
6	800	1271	1311	7,3	800	1284	1324	12,3				
7	-	-	-	-	1000	1484	1524	13,2				
8	-	-	-	-	1250	1734	1774	14,4				
9	-	-	-	-	1500	1984	2024	15,6				
Max.	800	1271	1311	7,3	1500	1984	2024	15,6				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Позиционирование объектов Тестирующие установки 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

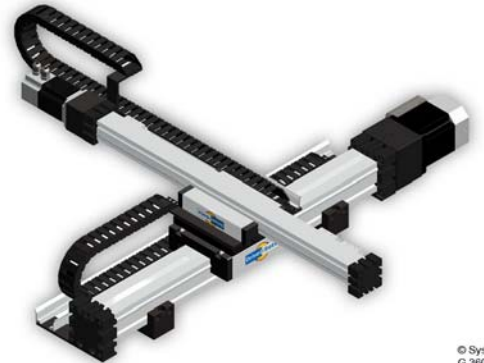


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3606.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при высокой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (С ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ^{2,3} ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

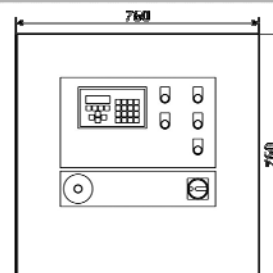
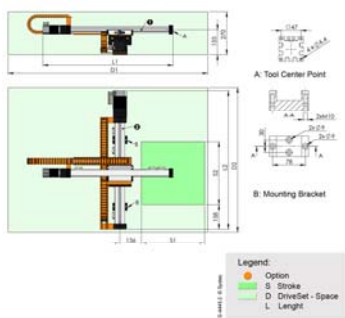
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

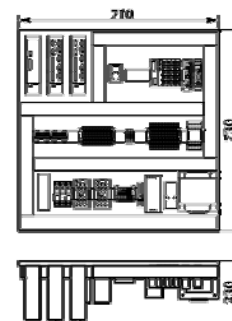
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



comfort-система (R²): Полный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	601	801	6,1	160	645	685	11,2				
1	250	691	981	6,5	250	735	775	12,0				
2	320	761	1121	6,7	320	805	845	12,6				
3	400	841	1281	7,0	400	885	925	13,3				
4	500	941	1481	7,4	500	985	1025	14,2				
5	-	-	-	-	630	1115	1155	15,4				
6	-	-	-	-	800	1285	1325	16,9				
7	-	-	-	-	1000	1485	1525	18,7				
8	-	-	-	-	1250	1735	1775	20,9				
9	-	-	-	-	1500	1985	2025	23,1				
Max.	500	941	1481	7,4	1500	1985	2025	23,1				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация лабораторных установок Лазерная техника Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H1¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>
	<p>вертикально (V2²)</p>

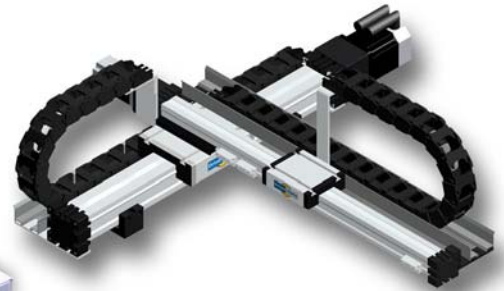


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 4381.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при высокой точности Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие		
Тип привода		
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала ²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией	
Драйвер двигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения		
Управление		
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ¹), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

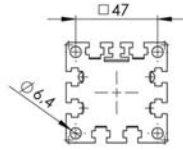
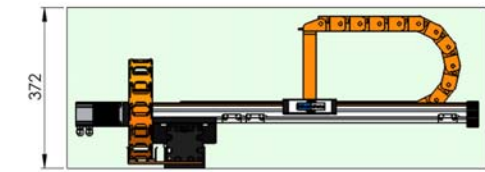
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

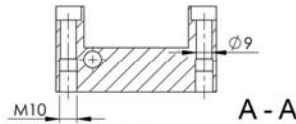
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 1500 \text{ N}$ $F_J = 1200 \text{ N}$ $F_K = 900 \text{ N}$	$M_I = 25 \text{ Nm}$ $M_J = 32 \text{ Nm}$ $M_K = 35 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

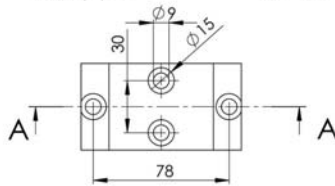
Кинематика	Управление
------------	------------



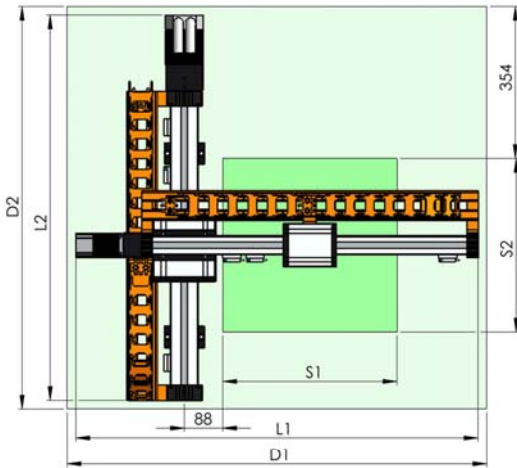
A: Tool Center Point



A - A



B: Mounting Bracket



Legend:

- Option
- S Stroke
- D DriveSet - Space
- L Length

G 4385.2 © Systec

есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0												
1												
2												
3												
4												
5												
6												
7												
8												
9												
Max.												

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Дозировка Автоматизация лабораторных установок Контрольно-измерительные системы 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

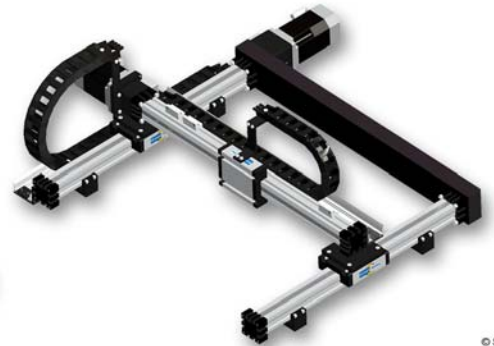


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3641.3

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования средних грузов с нормальной скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 16x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M235
 EMNP (P)



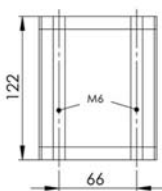
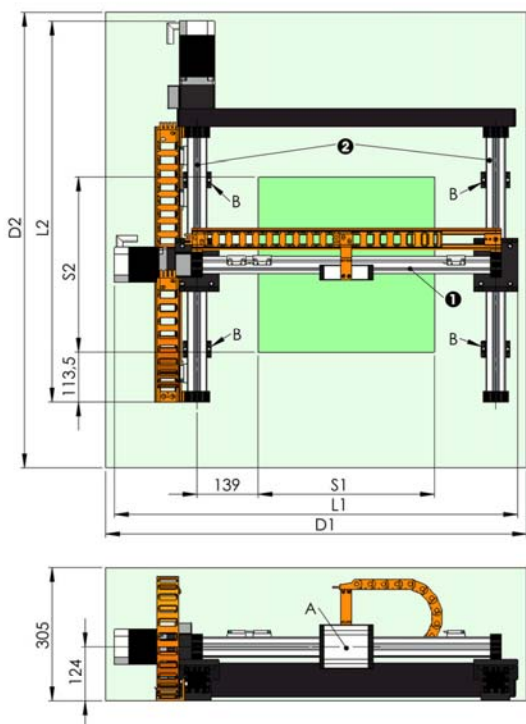
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

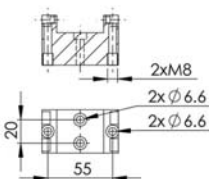
Нагрузка/Сила	5 kg/ 75 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси 1	F _I = 1500 N F _J = 1200 N F _K = 900 N	M _I = 25 Nm M _J = 32 Nm M _K = 35 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика Управление



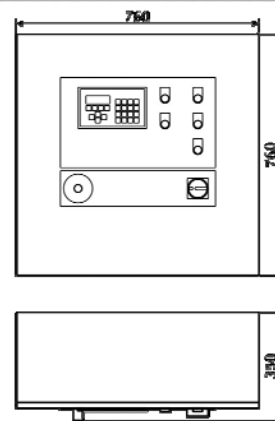
A: Tool Center Point



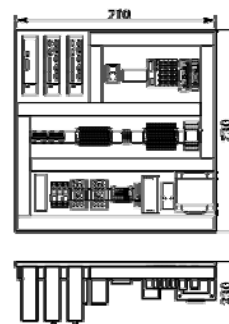
B: Mounting Bracket

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length

G 4356.2 © Systec



comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	627	667	5,1	160	592	632	6,5				
1	250	717	757	5,4	250	682	722	7,2				
2	320	787	827	5,7	320	752	792	7,7				
3	400	867	907	6,0	400	832	872	8,3				
4	500	967	1007	6,3	500	932	972	9,0				
5	630	1097	1137	6,8	630	1062	1102	10,0				
6	800	1267	1307	7,4	800	1232	1272	11,2				
7	1000	1467	1507	8,2	1000	1432	1472	12,7				
8	-	-	-	-	1250	1682	1722	14,6				
9	-	-	-	-	1500	1932	1972	16,4				
Max.	1000	1467	1507	8,2	1500	1932	1972	16,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация производства Проверочные системы 	<p>горизонтально (H¹)</p>

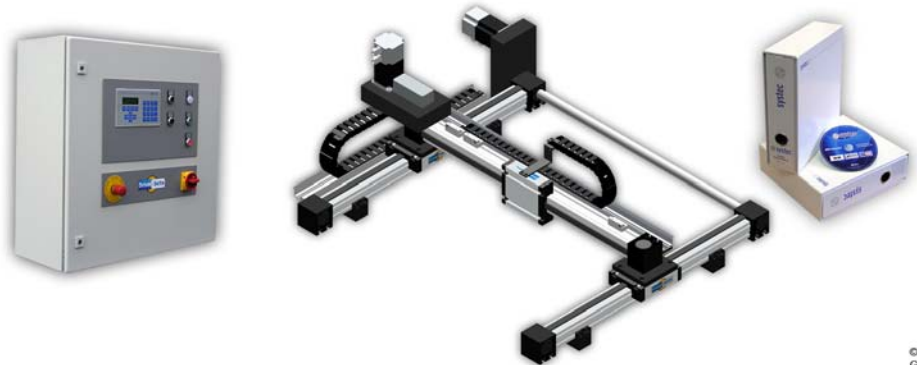


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3619.3

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С³ позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 100 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)	
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ²);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

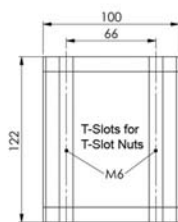
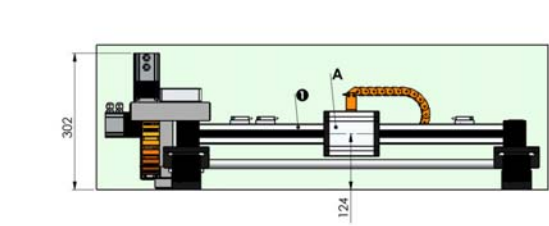
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 30 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(TCP) на Оси ①	$F_I = 1500\text{ N}$	$M_I = 25\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s		$F_J = 1200\text{ N}$	$M_J = 32\text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 900\text{ N}$	$M_K = 35\text{ Nm}$	
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

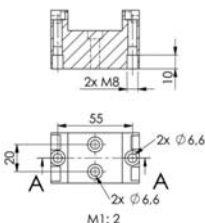
Размеры

Кинематика **Управление**



TCP M1: 2

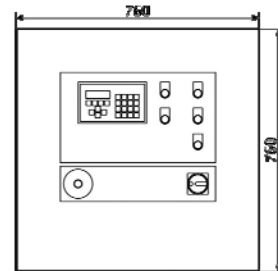
A: Tool Center Point



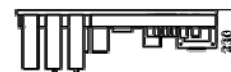
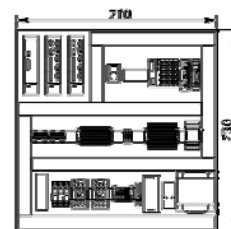
B: Mounting Bracket

Legend:
 Option
 S Stroke
 D DriveSet - Space
 L Length

G 4370.2 © Systec



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	717	757	4,3	160	537	577	7,4				
1	250	807	847	4,5	250	627	667	7,9				
2	320	877	917	4,7	320	697	737	8,2				
3	400	957	997	4,9	400	777	817	8,6				
4	500	1057	1097	5,1	500	877	917	9,1				
5	630	1187	1227	5,4	630	1007	1047	9,7				
6	800	1357	1397	5,8	800	1177	1217	10,5				
7	-	-	-	-	1000	1377	1417	11,5				
8	-	-	-	-	1250	1627	1667	12,7				
9	-	-	-	-	1500	1877	1917	13,9				
Max.	800	1357	1397	5,8	2000	2377	2417	16,3				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	5 kg	1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация производства Проверочные системы 	<p>горизонтально (H1¹)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3623.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования средних грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэростатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+/- 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте². Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось ①	Ось ②
Направляющие	Статор линейного двигателя	Статор линейного двигателя
Тип привода	Прямой привод	Прямой привод
Двигатель	2-фазный линейный серводвигатель, 6 А	2 x 2-фазный линейный серводвигатель, 6 А
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (С ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (С ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

Технические данные

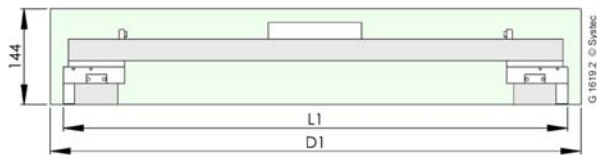
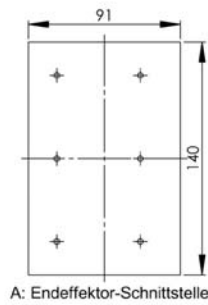
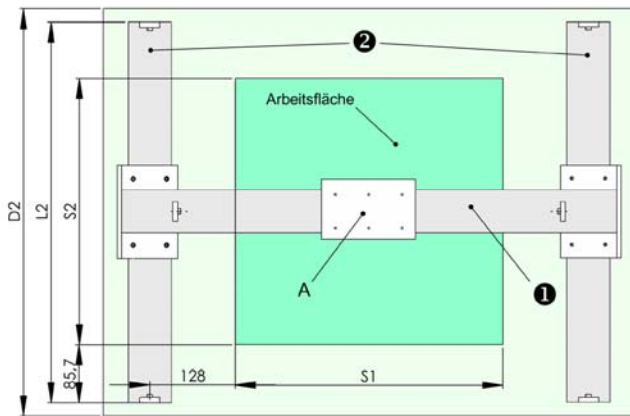
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 kg/ 100 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ①	$F_I = 90 \text{ N}$	$M_I = 6 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s		$F_J = 100 \text{ N}$	$M_J = 15 \text{ Nm}$	
Класс точности	0,025 mm		$F_K = 233 \text{ N}$	$M_K = 4 \text{ Nm}$	
Ускорение	10 m/s ²		Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)	

Размеры

Кинематика

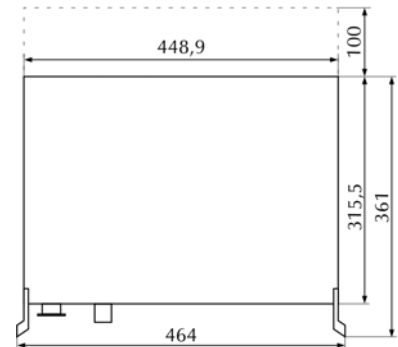
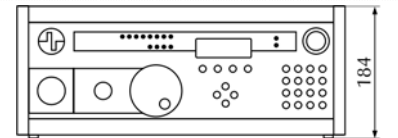
Управление



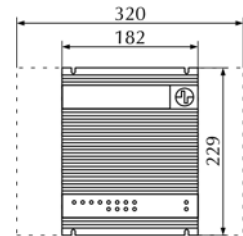
© 1919.2 © Systec

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	514	554	6,6	160	330	370	7,7				
1	250	604	644	8,0	250	420	460	10,6				
2	320	674	714	9,1	320	490	530	12,8				
3	400	754	794	10,4	400	570	610	15,4				
4	500	854	894	12,0	500	670	710	18,6				
5	630	984	1024	14,1	630	800	840	22,8				
6	800	1154	1194	16,8	800	970	1010	28,2				
7	1000	1354	1394	20,0	1000	1170	1210	34,6				
8	1250	1604	1644	24,0	1250	1420	1460	42,6				
9	1500	1854	1894	28,0	1500	1670	1710	50,6				
Max.	1500	1854	1894	28,0	1500	1670	1710	50,6				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Проверочно-тестирующие системы Автоматизация производства Манипуляции 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

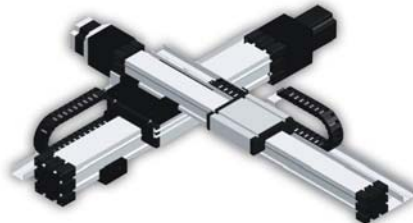


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3615.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Благодаря самоторможению трапецидальной резьбы, при вертикальной эксплуатации удерживающий тормоз не требуется. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 2500 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
<p> A: Endeffektor-Schnittstelle B: Befestigungskonsole </p> <p> D1: Gesamtlänge D2: Gesamthöhe L1: Länge des Endeffektors L2: Länge des Traversenmechanismus S1: Abstand zur Befestigungskonsole S2: Abstand zum Endeffektor </p> <p> ❶: Endeffektor ❷: Befestigungskonsole </p> <p> Arbeitsfläche: Arbeitsfläche </p> <p> G. 2019.3 © Syntec </p>	<p> comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый </p> <p> есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания) </p>
<p>Legende:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Option ■ S Verfahrweg ■ D DriveSet - Raum ■ L Länge 	

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	793	833	10,5								
1	250	883	923	11,3								
2	320	953	993	12,0								
3	400	1033	1073	12,7								
4	500	1133	1173	13,6								
5	-	-	-	-								
6	-	-	-	-								
7	-	-	-	-								
8	-	-	-	-								
9	-	-	-	-								
Max.	500	1133	1173	13,6								

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Проверочно-тестирующие системы 	<p>горизонтально (H¹)</p>

Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3618.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 24x5 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

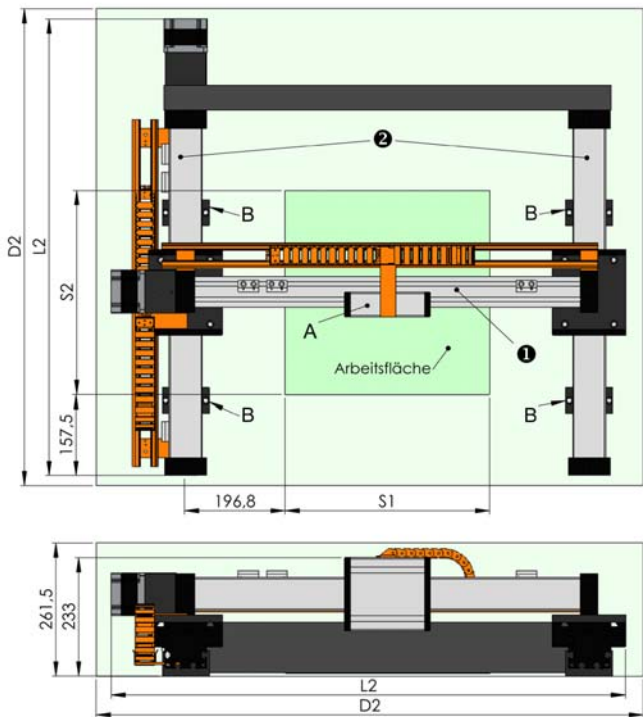
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

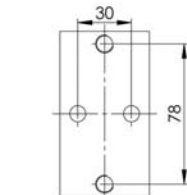
Нагрузка/Сила	15 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	F _I = 2500 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

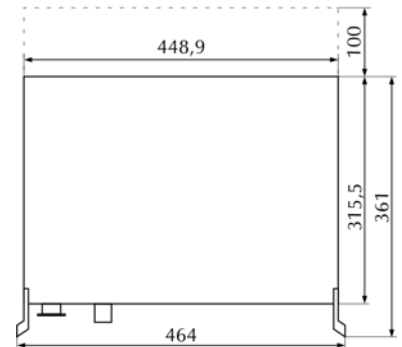
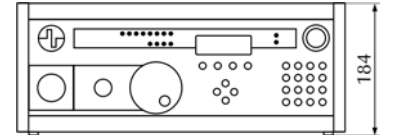


A: Endeffektor-Schnittstelle

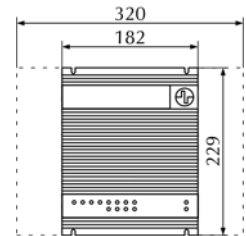


B: Befestigungskonsolle

Legende:
 ● Option
 S Verfahrensgang
 D Driveset - Raum
 L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	768	808	11,2	160	653	693	16,6				
1	250	858	898	12,0	250	743	783	18,2				
2	320	928	968	12,6	320	813	853	19,4				
3	400	1008	1048	13,3	400	893	933	20,9				
4	500	1108	1148	14,2	500	993	1033	22,6				
5	630	1238	1278	15,4	630	1123	1163	25,0				
6	800	1408	1448	16,9	800	1293	1333	28,0				
7	1000	1608	1648	18,7	1000	1493	1533	31,5				
8	1250	1858	1898	20,9	1250	1743	1783	36,0				
9	1500	2108	2148	23,1	1500	1993	2033	40,4				
Max.	1500	2108	2148	23,1	1500	1993	2033	40,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции		
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Проверочно-тестирующие системы 	<p>горизонтально (H¹)</p>		

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

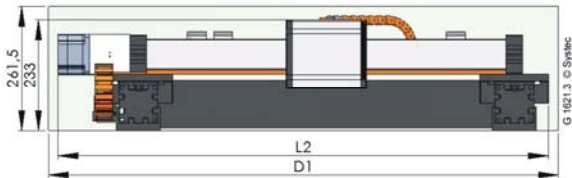
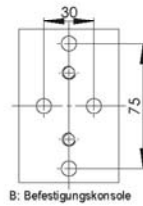
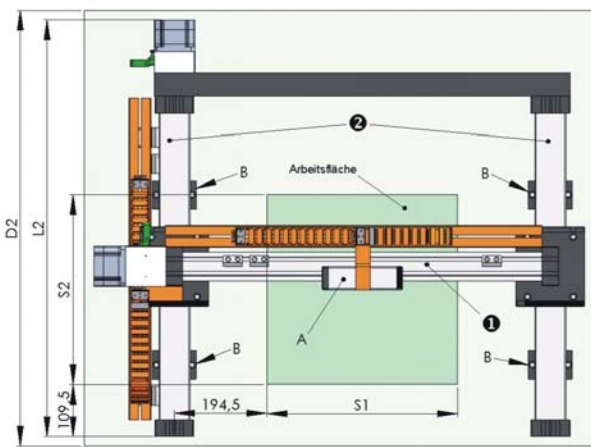
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	F _I = 2500 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

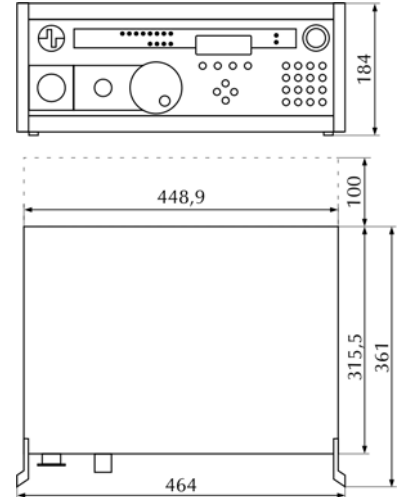
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

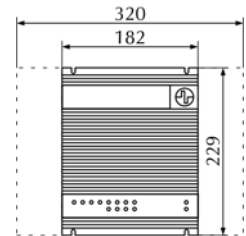


Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [MM]	L1 [MM]	D1 [MM]	G1 [кг]	S2 [MM]	L2 [MM]	D2 [MM]	G2 [кг]				
0	160	767	807	10,9	160	653	693	16,9				
1	250	857	897	11,7	250	743	783	18,5				
2	320	927	967	12,3	320	813	853	19,8				
3	400	1007	1047	13,0	400	893	933	21,2				
4	500	1107	1147	13,9	500	993	1033	23,0				
5	630	1237	1277	15,0	630	1123	1163	25,3				
6	800	1407	1447	16,6	800	1293	1333	28,3				
7	1000	1607	1647	18,3	1000	1493	1533	31,9				
8	1250	1857	1897	20,6	1250	1743	1783	36,3				
9	1500	2107	2147	22,8	1500	1993	2033	40,8				
Max.	1500	2107	2147	22,8	1500	1993	2033	40,8				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Расфасовка в коробки Клеящие и дозирующие системы Контрольно-измерительные системы Сварочные автоматы Упаковочная техника 	<p>горизонтально (H¹)</p>
	<p>вертикально (V^{1,2})</p>



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3664.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 894 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика		Управление	
<p> A: Endeffektor-Schnittstelle B: Befestigungskonsole </p> <p> Legende: ● Option S Verfahrweg D DriveSet - Raum L Länge </p>		<p> comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем. </p> <p> есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания) </p>	

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	795	995	12,6	160	624	664	16,1				
1	250	885	1175	13,2	250	714	754	17,2				
2	320	955	1315	13,6	320	784	824	18,1				
3	400	1035	1475	14,1	400	864	904	19,1				
4	500	1135	1675	14,7	500	964	1004	20,3				
5	630	1265	1935	15,5	630	1094	1134	21,9				
6	-	-	-	-	800	1264	1304	24,0				
7	-	-	-	-	1000	1464	1504	26,4				
8	-	-	-	-	1250	1714	1754	29,5				
9	-	-	-	-	1500	1964	2004	32,6				
Max.	630	1265	1935	15,5	2000	2464	2504	38,7				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация производства Проверочные системы Сварка 	 горизонтально (H1 ¹)

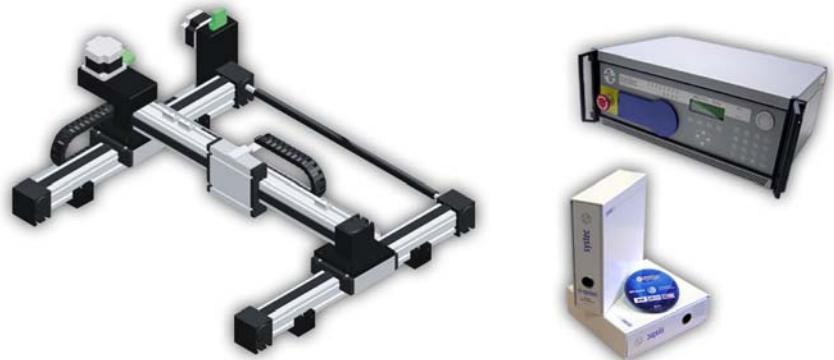

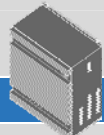
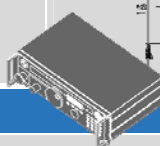


Illustration displays optional equipment.

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие(2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁵		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ⁴), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ³);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

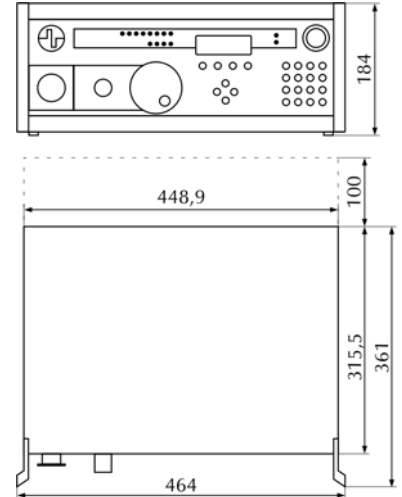
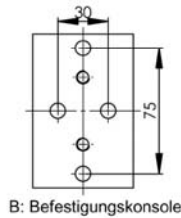
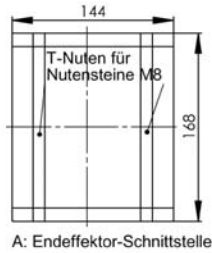
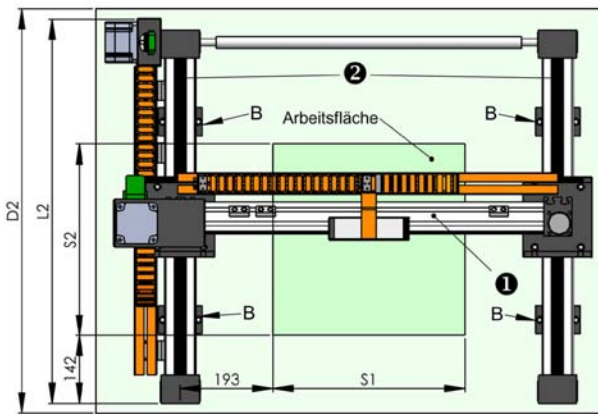
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 60 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси ①	F _I = 894 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

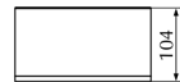
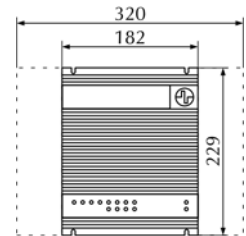
Размеры

Кинематика

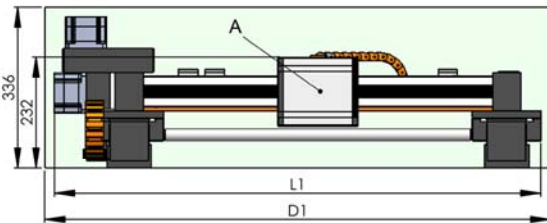
Управление



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)



G1652.2 © Syntec

Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	774	814	8,8	160	564	604	14,8				
1	250	864	904	9,4	250	654	694	15,9				
2	320	934	974	9,8	320	724	764	16,7				
3	400	1014	1054	10,3	400	804	844	17,7				
4	500	1114	1154	10,9	500	904	944	19,0				
5	630	1244	1284	11,7	630	1034	1074	20,6				
6	800	1414	1454	12,8	800	1204	1244	22,7				
7	-	-	-	-	1000	1404	1444	25,2				
8	-	-	-	-	1250	1654	1694	28,3				
9	-	-	-	-	1500	1904	1944	31,4				
Max.	800	1414	1454	12,8	2000	2404	2444	37,6				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Проверочно-тестирующие системы 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)

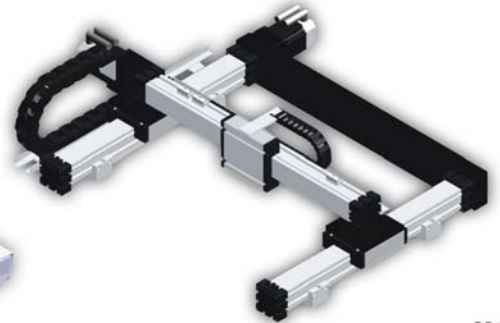


Illustration displays optional equipment.

© Systec
G 3607.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с нормальной скоростью при высокой точности
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. При вертикальной эксплуатации² необходим удерживающий тормоз. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x10 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M259
 ELNP (P)



Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	F _I = 2500 N F _J = 3000 N F _K = 1700 N	M _I = 67 Nm M _J = 90 Nm M _K = 120 Nm	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика				Управление			
<p>Legende:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Option S Verfahrenweg D DriveSet - Raum L Länge 				<p>comfort-система (R²): Комплектный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>			

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	1001	1041	11,9	160	695	735	18,0				
1	250	1091	1131	12,7	250	785	825	19,6				
2	320	1161	1201	13,4	320	855	895	20,8				
3	400	1241	1281	14,1	400	935	975	22,3				
4	500	1341	1381	15,0	500	1035	1075	24,0				
5	630	1471	1511	16,1	630	1165	1205	26,3				
6	800	1641	1681	17,6	800	1335	1375	29,4				
7	1000	1841	1881	19,4	1000	1535	1575	32,9				
8	1250	2091	2131	21,6	1250	1785	1825	37,4				
9	1500	2341	2381	23,9	1500	2035	2075	41,8				
Max.	1500	2341	2381	23,9	1500	2035	2075	41,8				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Контрольно-измерительные системы Клеящие и дозирующие системы Сварочные автоматы 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)

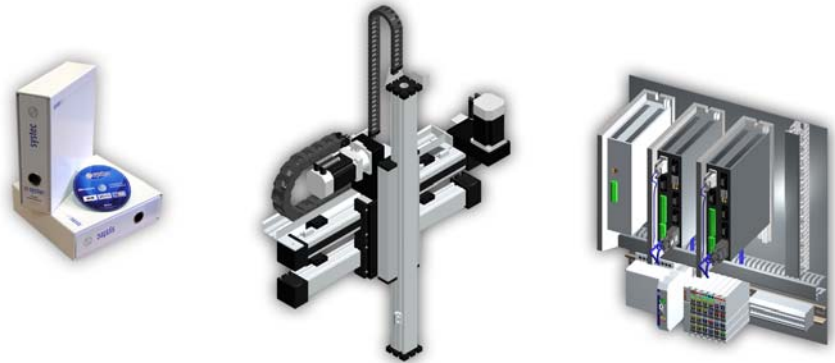


Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3663.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. 2-я ось является комбинацией из имеющей привод и дополнительной (опорной) направляющих. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие		
Тип привода		
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала ²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией	
Драйвер двигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)	
Электр. соединения		
Управление		
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ²); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

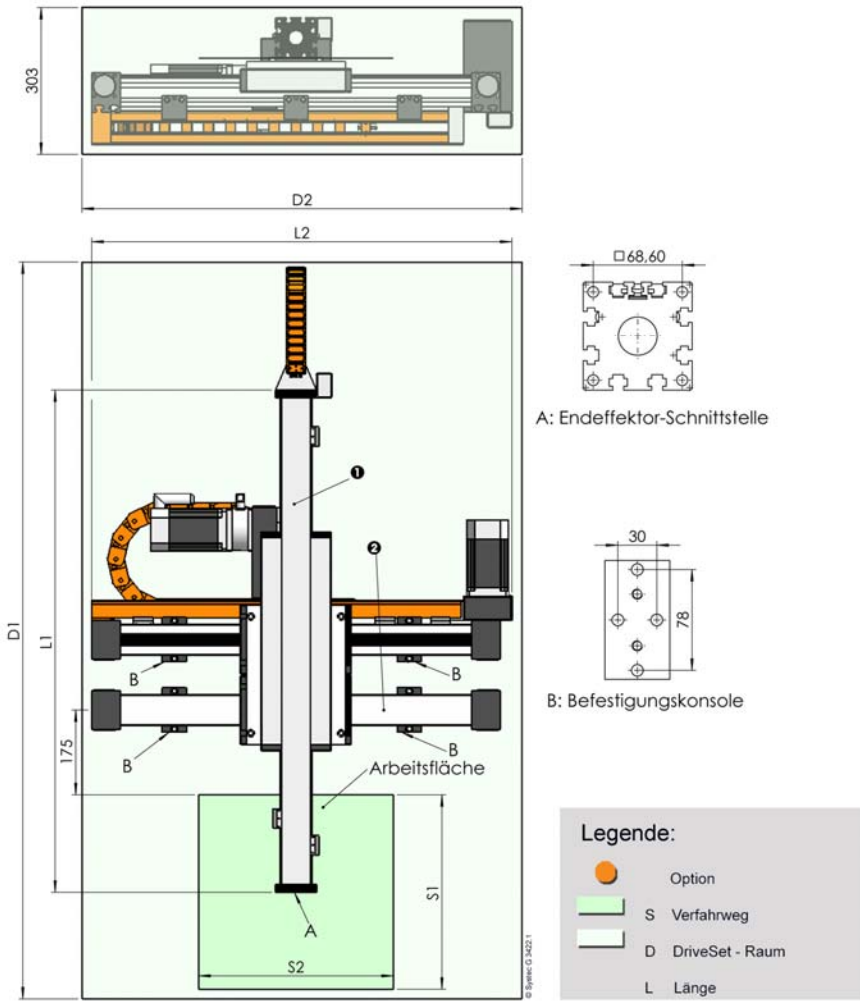
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ❶	$F_I = 894 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ❶				Ось ❷								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]					
0													
1													
2													
3													
4													
5													
6													
7													
8													
9													
Max.													

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация производства Манипуляции Подъёмно-транспортные устройства Проверочные системы 	 горизонтально (H ¹)
	 вертикально (V ¹)

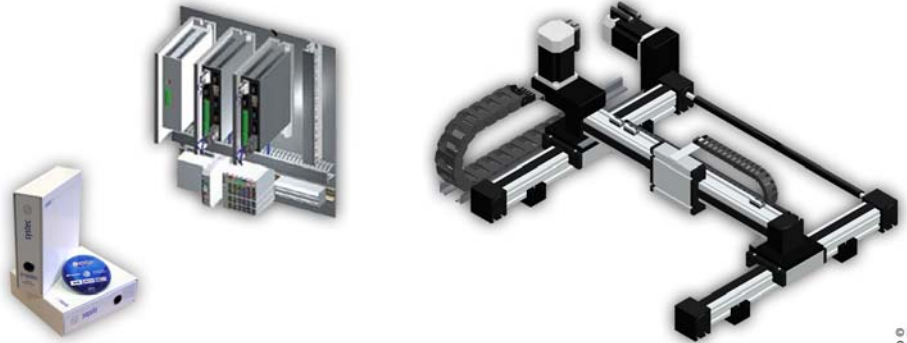


Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3658.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через зубчатый ремень и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 130 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			

Устройство управления

Тип	comfort (R ²)	eco (S ¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²	
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M263
ELSN (P)



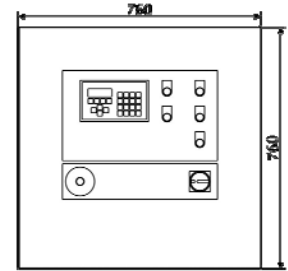
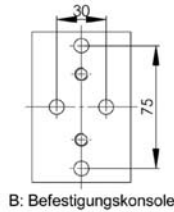
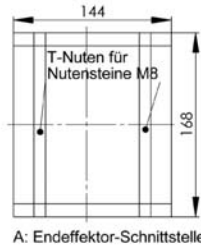
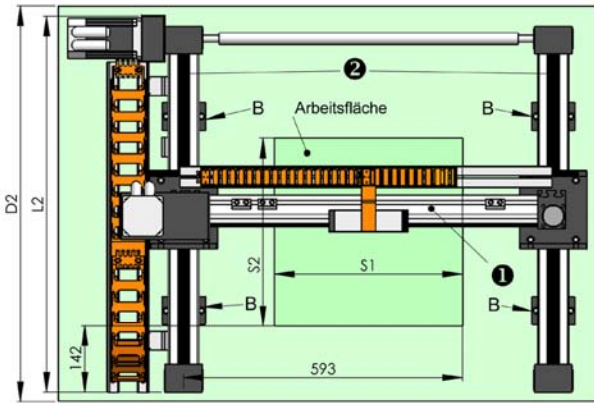
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

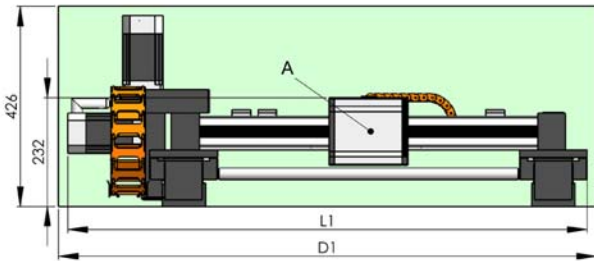
Нагрузка/Сила	15 kg/ 150 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ①	$F_1 = 894 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_1 = 67 \text{ Nm}$ $M_J = 90 \text{ Nm}$ $M_K = 120 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

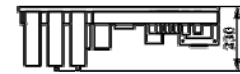
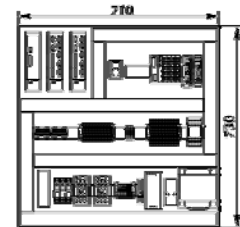
Кинематика **Управление**



comfort-система (R²): Полный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



© 2004-2 © Systec



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	903	943	15,6	160	564	604	12,7				
1	250	993	1033	16,1	250	654	694	13,8				
2	320	1063	1103	16,5	320	724	764	14,7				
3	400	1143	1183	17,0	400	804	844	15,7				
4	500	1243	1283	17,7	500	904	944	16,9				
5	630	1373	1413	18,5	630	1034	1074	18,5				
6	800	1543	1583	19,5	800	1204	1244	20,6				
7	-	-	-	-	1000	1404	1444	23,1				
8	-	-	-	-	1250	1654	1694	26,2				
9	-	-	-	-	1500	1904	1944	29,3				
Max.	800	1543	1583	19,5	2000	2404	2444	35,5				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	15 kg	1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H1¹)</p>



Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3609.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования тяжёлых грузов с высокой скоростью при высокой точности Система привода состоит из аэроэстатического двигателя линейного перемещения. Как непосредственный привод он служит источником линейного движения без участия элементов вращения и является не только приводом но и направляющей в одном узле. Установка должна производиться на плоской подложке (+/- 5µm), которая также может быть поставлена в комплекте². Обеспечение сжатым воздухом должно быть предусмотрено пользователем. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Статор линейного двигателя	Статор линейного двигателя
Тип привода	Прямой привод	Прямой привод
Двигатель	2-фазный линейный серводвигатель, 6 А	2 x 2-фазный линейный серводвигатель, 9 А
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программно кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

Технические данные

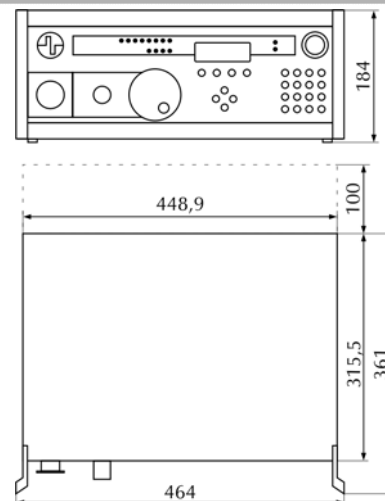
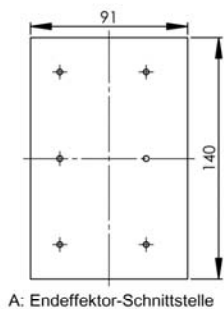
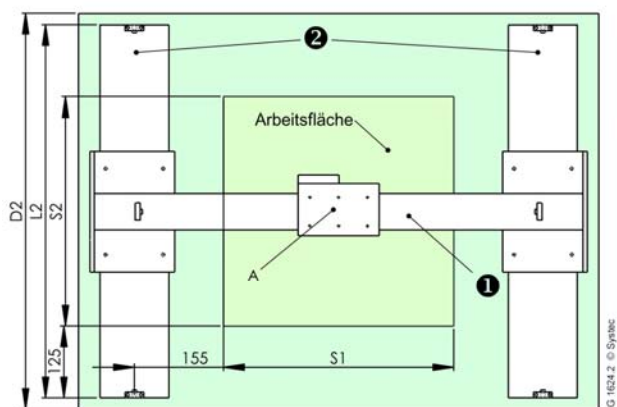
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	15 kg/ 250 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси ❶	$F_I = 90 \text{ N}$ $F_J = 100 \text{ N}$ $F_K = 233 \text{ N}$	$M_I = 6 \text{ Nm}$ $M_J = 15 \text{ Nm}$ $M_K = 4 \text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	10 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

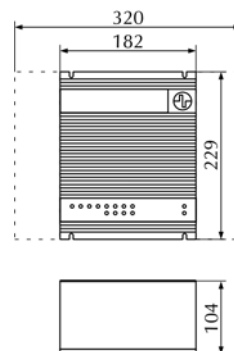
Размеры

Кинематика

Управление



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Legende:

- Option
- S Verfahrweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

Код	Ось ❶				Ось ❷							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	684	724	8,3	160	410	450	17,2				
1	250	774	814	9,8	250	500	540	22,6				
2	320	844	884	10,9	320	570	610	26,8				
3	400	924	964	12,2	400	650	690	31,6				
4	500	1024	1064	13,8	500	750	790	37,6				
5	630	1154	1194	15,9	630	880	920	45,4				
6	800	1324	1364	18,6	800	1050	1090	55,6				
7	1000	1524	1564	21,8	1000	1250	1290	67,6				
8	1250	1774	1814	25,8	1250	1500	1540	82,6				
9	1500	2024	2064	29,8	1500	1750	1790	97,6				
Max.	1500	2024	2064	29,8	1500	1750	1790	97,6				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	40 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Напыление Перемещение и позиционирование Дозирующие устройства Подъемно-транспортные устройства Сварочные автоматы 	<p>горизонтально (H¹)</p>



Illustration displays optional equipment

© Systec
 G 4426.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 25x25 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x32 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

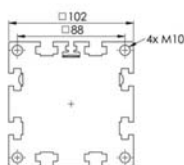
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 295 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси 1	$F_I = 5000\text{ N}$ $F_J = 4600\text{ N}$ $F_K = 3000\text{ N}$	$M_I = 170\text{ Nm}$ $M_J = 270\text{ Nm}$ $M_K = 300\text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

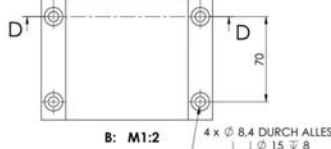
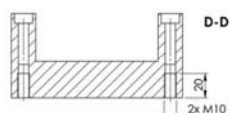
Размеры

Кинематика

Управление



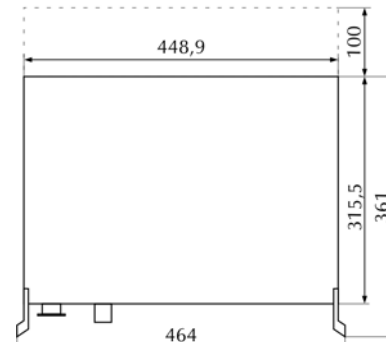
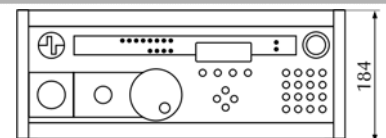
A: M1:2
 A: Tool Center Point



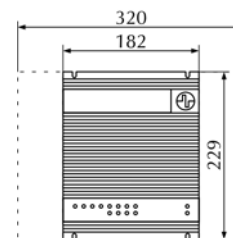
B: Mounting Bracket

- Legend:
- Option
 - S Stroke
 - D DriveSet - Space
 - L Length

G 4356.2 © Systec



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	719	919	16,7	160	926	966	28,6				
1	250	809	1099	18,0	250	1016	1056	30,4				
2	320	879	1239	19,1	320	1086	1126	31,8				
3	400	959	1399	20,2	400	1166	1206	33,4				
4	-	-	-	-	500	1266	1306	35,4				
5	-	-	-	-	630	1396	1436	38,0				
6	-	-	-	-	800	1566	1606	41,4				
7	-	-	-	-	1000	1766	1806	45,4				
8	-	-	-	-	1250	2016	2056	50,4				
9	-	-	-	-	1500	2266	2306	55,4				
Max.	400	959	1399	20,2	3000	3766	3806	85,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	40 kg	0,1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H¹)</p>

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью
 Кинематика(Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие(2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим(постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами
Тип привода	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 28x10 mm (диаметр x шаг)
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение(P) или Управление траекторией(C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ⁵	
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц	
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)	
Электр. соединения	85 V - 245 V AC	24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED;кнопка аварийного отключения	нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ¹), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов;проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редактирование флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса(O ¹);с простым Online-интерфейсом(S ¹);ввод контура(K ²);функционально ориентированный интерфейс(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика				Управление			
<p>A: Endeffektor-Schnittstelle B: Befestigungskonsole</p> <p>Arbeitsfläche</p> <p>G 1625 4 © Syntec</p>				<p>comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый</p> <p>есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)</p>			
<p>Legende:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Option ■ S Verfahrenweg ■ D DriveSet - Raum L Länge 							

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	834	874	19,5	160	759	799	32,0				
1	250	924	964	20,9	250	849	889	34,6				
2	320	994	1034	21,9	320	919	959	36,7				
3	400	1074	1114	23,1	400	999	1039	39,1				
4	500	1174	1214	24,6	500	1099	1139	42,0				
5	630	1304	1344	26,5	630	1229	1269	45,9				
6	800	1474	1514	29,0	800	1399	1439	50,9				
7	1000	1674	1714	32,0	1000	1599	1639	56,8				
8	1250	1924	1964	35,7	1250	1849	1889	64,2				
9	1500	2174	2214	39,4	1500	2099	2139	71,6				
Max.	1500	2174	2214	39,4	1500	2099	2139	71,6				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	40 kg	0,1 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Тестирующие установки 	<p>горизонтально (H1¹)</p>

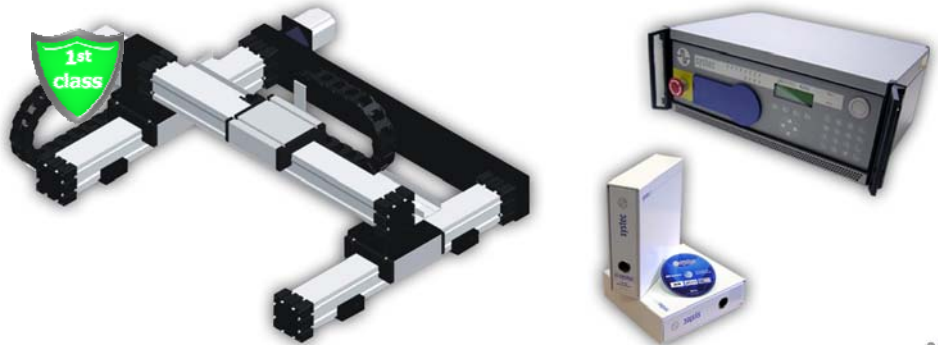


Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3628.1

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с малой скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и соответствующий нагрузке шаговый двигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	2-фазный шаговый двигатель	2-фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход; контроль шага двигателей ²		
Драйвер двигателя	Встроен в устройство управления; с регулируемым значением величины микрошага от 400 .. 10.000 Шаг/Об, частота шага - 150 кГц		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	85 V - 245 V AC		24 V DC и 48 V DC
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; кнопка аварийного отключения		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ³ ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

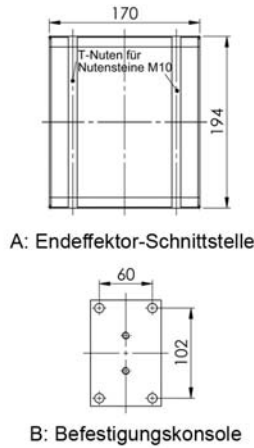
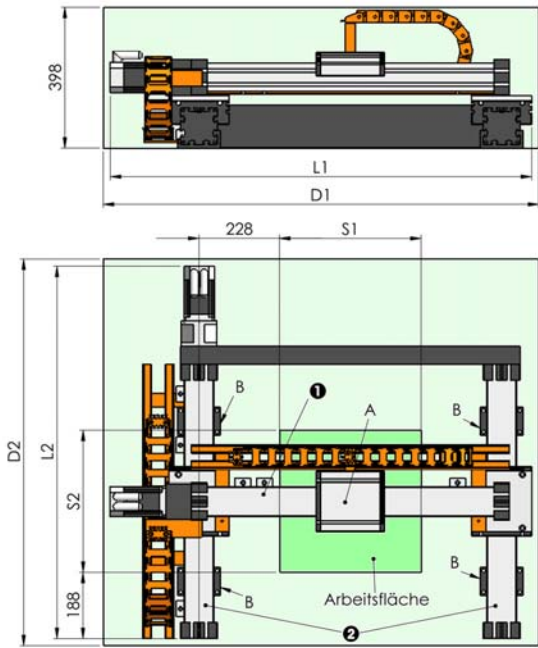
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 500 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,1 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	1 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

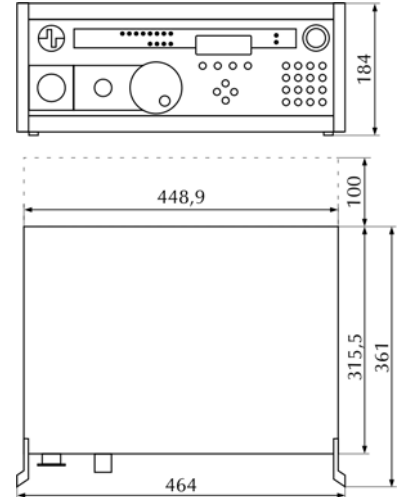
Кинематика	Управление
------------	------------



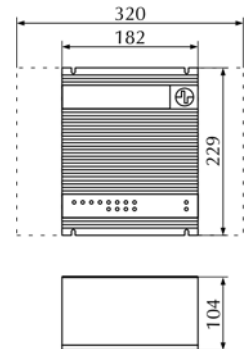
Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

G 1626.4 © Systec



comfort-система (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	897	937	20,3	160	759	799	31,8				
1	250	987	1027	21,7	250	849	889	34,4				
2	320	1057	1097	22,7	320	919	959	36,5				
3	400	1137	1177	23,9	400	999	1039	38,9				
4	500	1237	1277	25,4	500	1099	1139	41,8				
5	630	1367	1407	27,3	630	1229	1269	45,7				
6	800	1537	1577	29,8	800	1399	1439	50,7				
7	1000	1737	1777	32,8	1000	1599	1639	56,6				
8	1250	1987	2027	36,5	1250	1849	1889	64,0				
9	1500	2237	2277	40,2	1500	2099	2139	71,4				
Max.	1500	2237	2277	40,2	1500	2099	2139	71,4				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	40 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Манипуляции Расфасовка в коробки Клеящие и дозирующие системы Контрольно-измерительные системы Сварочные автоматы Упаковочная техника 	<p>горизонтально (H1¹)</p>
	<p>вертикально (V1²)</p>

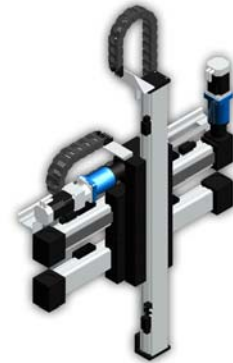


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3685.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу, контролирующей позицию серводвигатель и высокоточный планетарный механизм. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2
Направляющие		
Тип привода		
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)
Поперечное сечение кабель-канала ²		
Устройство управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией	
Драйвер двигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)	
Электр. соединения		
Управление		
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²	
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки	
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ¹); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

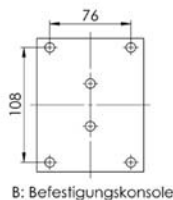
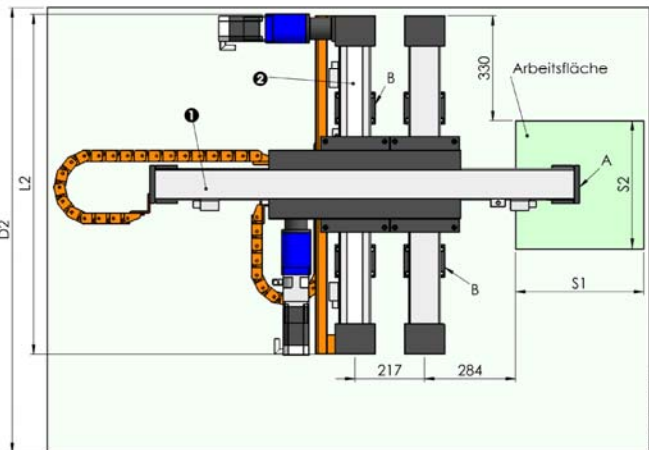
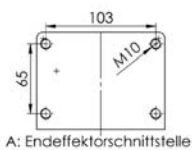
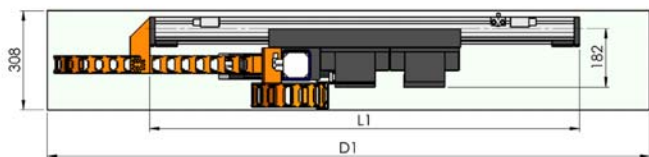
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 200 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (TCP) на Оси ①	$F_I = 2400 \text{ N}$	$M_I = 240 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s		$F_J = 8500 \text{ N}$	$M_J = 840 \text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 5000 \text{ N}$	$M_K = 1200 \text{ Nm}$	
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



G 3681 1 © Systec

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge

есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось ①				Ось ②								
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]					
0													
1													
2													
3													
4													
5													
6													
7													
8													
9													
Max.													

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	40 kg	0,4 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)
	 вертикально (V2 ²)



Illustration displays optional equipment.
 © Systec G 3590.2

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапецеидальную резьбу и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 25x25 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ¹)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ³); CANopen (A ³)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M281
 EXNN (P)



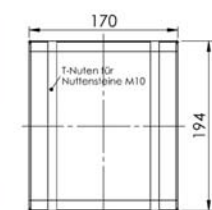
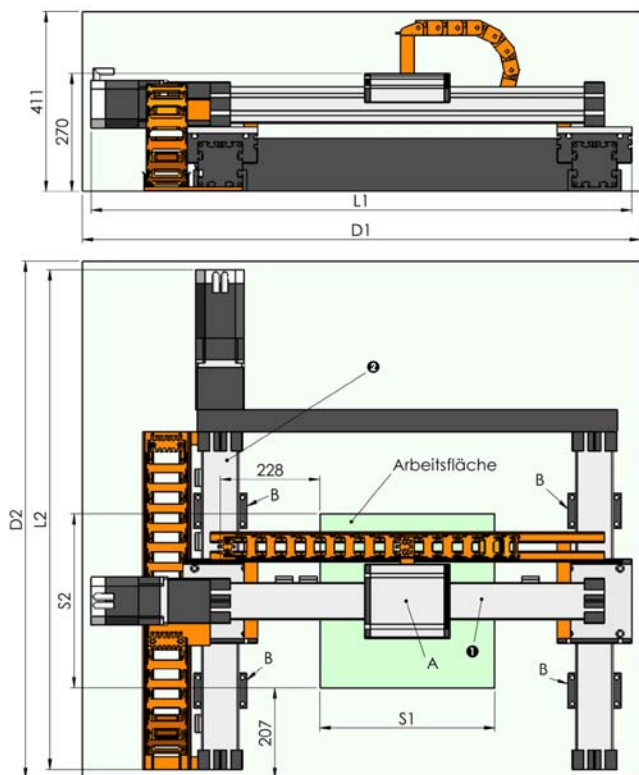
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

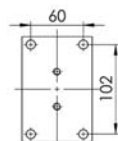
Нагрузка/Сила	40 kg/ 1000 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_I = 5000\text{ N}$ $F_J = 3000\text{ N}$ $F_K = 1700\text{ N}$	$M_I = 90\text{ Nm}$ $M_J = 110\text{ Nm}$ $M_K = 150\text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,1 mm				
Ускорение	4 m/s ²				
		Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------



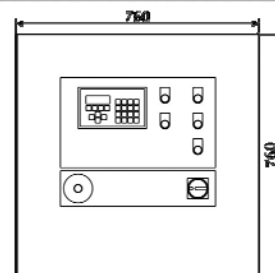
A: Endeffektor-Schnittstelle



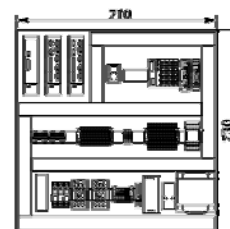
B: Befestigungskonsole

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	967	1007	19,2	160	947	987	37,5				
1	250	1057	1097	20,5	250	1037	1077	40,2				
2	320	1127	1167	21,5	320	1107	1147	42,2				
3	400	1207	1247	22,7	400	1187	1227	44,6				
4	500	1307	1347	24,2	500	1287	1327	47,6				
5	630	1437	1477	26,1	630	1417	1457	51,4				
6	800	1607	1647	28,6	800	1587	1627	56,5				
7	1000	1807	1847	31,6	1000	1787	1827	62,4				
8	1250	2057	2097	35,3	1250	2037	2077	69,8				
9	1500	2307	2347	39,0	1500	2287	2327	77,2				
Max.	1500	2307	2347	39,0	1500	2287	2327	77,2				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	40 kg	0,4 m/s	0,025 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Автоматизация Перемещение и позиционирование 	<p>горизонтально (H1¹)</p>

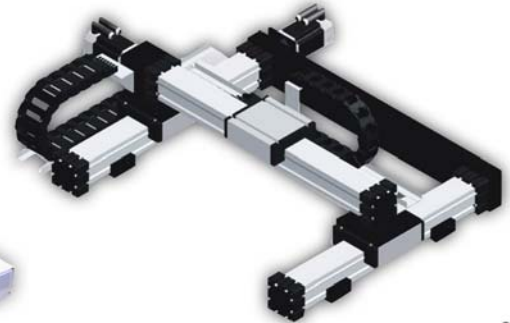


Illustration displays optional equipment.

© Systec G 3620.2

2-осевая система для горизонтального позиционирования сверхтяжёлых грузов с нормальной скоростью при высокой точности. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через шариковинтовую пару и контролирующей позицию серводвигатель. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение синхронно посредством зубчатого ремня. Может использоваться горизонтально. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант С² позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось ①	Ось ②	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	Ходовая резьба; 32x5 mm (диаметр x шаг)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ²) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ²)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz		230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.		нет
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ¹); внешний джойстик (J ²)		Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ³), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		
Windows	Без Online-интерфейса (O ¹); с простым Online-интерфейсом (S ³); ввод контура (K ²); функционально ориентированный интерфейс (T ²)		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ _4 С удерживающим тормозом

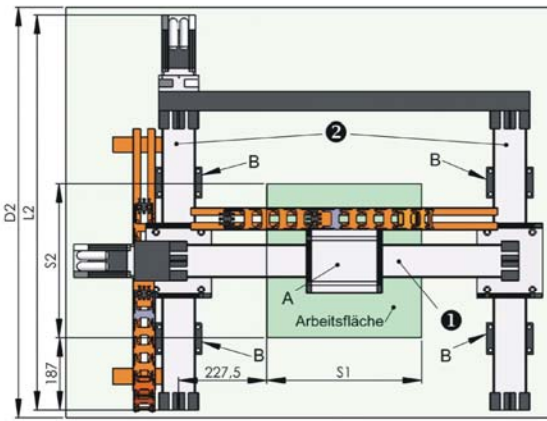
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

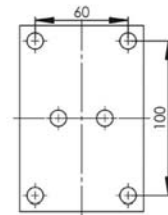
Нагрузка/Сила	40 kg/ 1000 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент (ТСП) на Оси 1	$F_I = 5000 \text{ N}$ $F_J = 3000 \text{ N}$ $F_K = 1700 \text{ N}$	$M_I = 90 \text{ Nm}$ $M_J = 110 \text{ Nm}$ $M_K = 150 \text{ Nm}$	
Скорость	0,4 m/s				
Класс точности	0,025 mm				
Ускорение	4 m/s ²	Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)		

Размеры

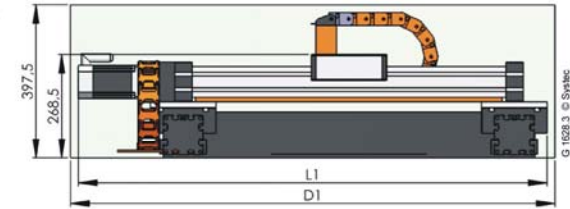
Кинематика	Управление
------------	------------



A: Endeffektor-Schnittstelle



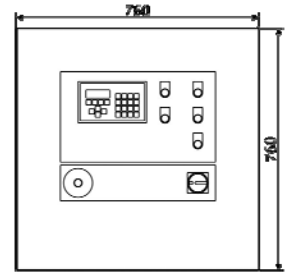
B: Befestigungskonsolle



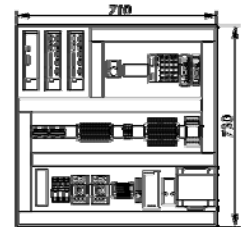
G 1628.3 © Systec

Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления (требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	894	934	20,2	160	819	859	33,3				
1	250	984	1024	21,6	250	909	949	36,0				
2	320	1054	1094	22,6	320	979	1019	38,0				
3	400	1134	1174	23,8	400	1059	1099	40,4				
4	500	1234	1274	25,3	500	1159	1199	43,4				
5	630	1364	1404	27,2	630	1289	1329	47,2				
6	800	1534	1574	29,7	800	1459	1499	52,2				
7	1000	1734	1774	32,7	1000	1659	1699	58,2				
8	1250	1984	2024	36,4	1250	1909	1949	65,6				
9	1500	2234	2274	40,1	1500	2159	2199	73,0				
Max.	1500	2234	2274	40,1	1500	2159	2199	73,0				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от _4 С удерживающим тормозом

Критерии выбора:	Рабочее пространство	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Плоскость	40 kg	1 m/s	0,1 mm

Описание

Области применения	Вариант конструкции
<ul style="list-style-type: none"> Перемещение и позиционирование Автоматизация производства Манипуляции Обработка материалов Контрольно-измерительные системы Подъёмно-транспортные устройства 	 горизонтально (H1 ¹)
	 вертикально (V1 ²)



Illustration displays optional equipment.

© Systec
 G 3666.1

2-осевая система для горизонтального и вертикального позиционирования сверхтяжёлых грузов с высокой скоростью. Кинематика (Система линейных модулей) состоит из линейных узлов с приводом через трапециевидальную резьбу, соответствующий нагрузке шаговый двигатель и высокоточный планетарный механизм. Обе параллельные направляющие (2-ой оси) приводятся в движение посредством синхронизационного вала. Может использоваться как горизонтально, так и вертикально. Вертикальная ось снабжена удерживающим тормозом. Оснащена кабель-каналами². Для управления возможны различные варианты, вариант C³ позволяет также траекторный режим (постоянная скорость движения по заданной траектории).

Конфигурация системы

Кинематика	Ось 1	Ось 2	
Направляющие	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	Высокопрочный алюминиевый профиль со встроенными закалёнными стальными стержнями; направляющие салазки с безлюфтовыми роликами	
Тип привода	Зубчатый ремень; 200 mm (окружность зубчатого колеса)	Зубчатый ремень; 200 mm (окружность зубчатого колеса)	
Двигатель	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	Серводвигатель, с кодировщиком приращений высокого разрешения	
Трасса кабелей	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	Незащищённый жгут (L ¹); Кабель-канал - цепь (K ²)	
Поперечное сечение кабель-канала²			
Устройство управления			
Тип	comfort (R²)		eco (S¹)
Оборудование	2-осевое устройство управления, Дискретное перемещение (P) или Управление траекторией (C ³) с 2D линейной и круговой интерполяцией; по 8 цифровых входов и выходов с 24 V управляющим напряжением, расширяема ²		
Драйвер двигателя	Отдельный модуль, посредством CAN-интерфейса связан с СУ, пригоден для серводвигателя		
Технолог. функции	Дискретное перемещение (P ¹); Синхронное перемещение по оси (M ²); Управление траекторией (C ³)		
Электр. соединения	230 V AC / 50 - 60 Hz	230 V AC / 50 - 60 Hz (Трансформатор поставляется, должен устанавливаться отдельно)	
Управление	Программируемый терминал управления, встроен в дверь коммутационного шкафа; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка аварийного отключения; тумблер Вкл./Выкл.	нет	
Дополнительные устройства	Без дополнительных устройств (O ¹); встроенные штурвал и подстройка (H ²); внешний джойстик (J ²)	Без дополнительных устройств (O ¹); внешний джойстик (J ²)	
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ⁴); CANopen (A ⁵)		
ПО			
Рабочая программа	С ручным управлением (необходимы дополнительные устройства ²), установочным проходом, функциями обеспечения надёжности, извещением об ошибке, программируемым временем ожидания, опросом сенсоров и актуаторов; проста в настройке; ввод контура ² ; управление траекторией ²		
Среда разработки	Удобная среда разработки (MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синтаксических конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию; редактирование флэш-программы; DLL для интеграции в Windows-приложения; C-Library для интеграции в Linux-приложения		
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец (программный код) может быть легко адаптирована посредством среды разработки MotionBasic (IDE), которая также входит в пакет поставки		

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом

Технический паспорт
DriveSet M287
EXSN (P)



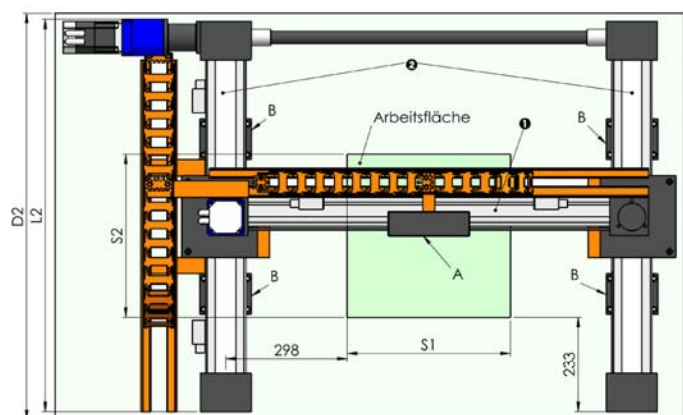
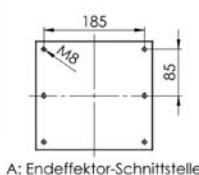
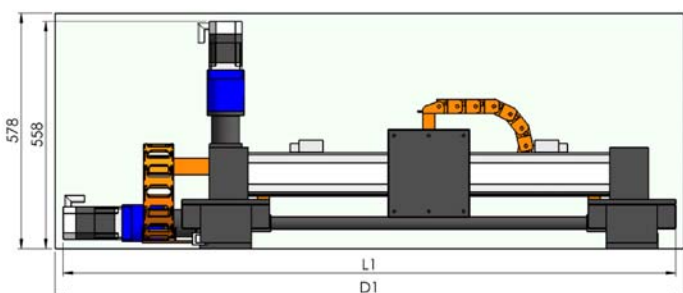
Технические данные

Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	40 kg/ 420 N	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП) на Оси 1	$F_I = 2400\text{ N}$	$M_I = 190\text{ Nm}$	
Скорость	1 m/s		$F_J = 6500\text{ N}$	$M_J = 250\text{ Nm}$	
Класс точности	0,1 mm		$F_K = 3800\text{ N}$	$M_K = 500\text{ Nm}$	
Ускорение	10 m/s ²		Тип эксплуатации	S1 (пригодна для непрерывной эксплуатации)	

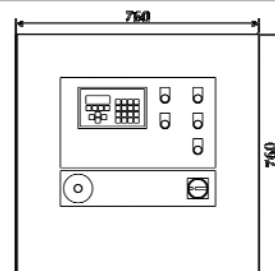
Размеры

Кинематика	Управление
------------	------------

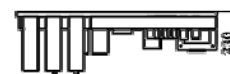
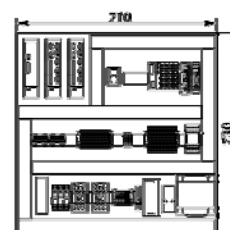


Legende:

- Option
- S Verfahrenweg
- D DriveSet - Raum
- L Länge



comfort-система (R²): Комплексный коммутационный шкаф со свободным пространством для собственных встраиваемых сетевых устройств; с элементами управления и аварийным выключателем.



есо-система (S¹): Модуль для размещения в к.-л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

Код	Ось 1				Ось 2							
	S1 [мм]	L1 [мм]	D1 [мм]	G1 [кг]	S2 [мм]	L2 [мм]	D2 [мм]	G2 [кг]				
0	160	1319	1359	21,0	160	735	775	45,7				
1	250	1409	1449	21,7	250	825	865	47,1				
2	320	1479	1519	22,3	320	895	935	48,3				
3	400	1559	1599	22,9	400	975	1015	49,6				
4	500	1659	1699	23,7	500	1075	1115	51,2				
5	630	1789	1829	24,8	630	1205	1245	53,3				
6	800	1959	1999	26,1	800	1375	1415	56,1				
7	1000	2159	2199	27,8	1000	1575	1615	59,3				
8	1250	2409	2449	29,8	1250	1825	1865	63,3				
9	1500	2659	2699	31,8	1500	2075	2115	67,4				
Max.	2000	3159	3199	35,9	3000	3575	3615	91,7				

1 Основной вариант 2 Опционально 3 для расстояний перемещения от_ 4 С удерживающим тормозом