

Опросный лист на линейные приводы (электроцилиндры Exlar)

1	Длина хода (мм)
	<p><u>Описание:</u> Указывайте точный требуемый ход для вашей задачи. Не используйте значения, которые даны в каталогах. Указывайте значение в миллиметрах</p> <p><u>Пример:</u> Требуется ход 140 мм</p>
2	Номинальное усилие (Н)
	<p><u>Описание:</u> Указывайте усилие в ньютонах. Эта величина должна учитывать все осевые усилия, приложенные к штоку электроцилиндра (приложенная сила, сила трения деталей рабочего органа и.т.д.).</p> <p><u>Пример:</u> Требуемое усилие 8000 Н</p>
3	Максимальное усилие (Н)
	<p><u>Описание:</u> Это усилие, которое электроцилиндр должен развивать кратковременно, менее 3 сек. Указывайте кол-во таких пиков во времени работы.</p> <p><u>Пример:</u> Пиковое усилие 10000 Н. Действует в течение 1 сек раз в час.</p>
4	Максимальна линейная скорость (мм/с)
	<p><u>Описание:</u> Максимальная линейная скорость, которую может развить электроцилиндр при требуемой нагрузке. Учтите, этот параметр не отвечает за время ускорения. Настройка ускорения зависит от типа сервоусилителя. В электроцилиндра применяется серводвигатель (синхронная машина с постоянными магнитами на роторе), поэтому величина времени ускорения может быть очень маленькой. Если вы точно не знаете, какая максимальная скорость вам необходима, укажите полное время перемещения из одной точки в другую. Также, укажите какое по времени, должно быть, ускорение и замедление. Не выбирайте данный с параметр с большим запасом, это ведет к удорожания электроцилиндра.</p> <p><u>Пример:</u> Требуется максимальная скорость 200 мм/с или дистанция - 140 мм время - 1 сек</p>
5	Расстояние от сервоусилителя до линейного привода (электроцилиндра) (м)
	<p><u>Описание:</u> При использование электроцилиндров серий GS или вращательных серводвигателей необходимо знать длину силового и сигнального кабеля. Эти кабели идут от электроцилиндра до блока управления. Сервоусилитель (блок управления) может быть вынесен до 100 метров. Это гарантированная длина. Возможно выносить сервоусилитель и дальше (до 160-200 метров), но каждая такая ситуация рассматривается отдельно. Учтите, что используются специальные кабели для высокочастотной работы с экранированием. Учтите, кабели достаточно дорогостоящие.</p> <p>Для серии Tritex не требуются кабели, т.к. сервоусилитель и контроллер встроен в корпус.</p>

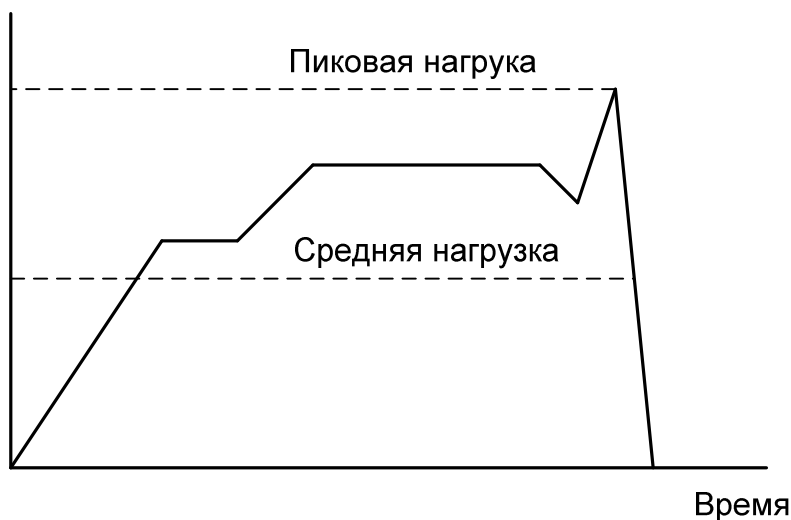
	<p><u>Пример:</u> Сервоусилитель вынесен на 20 метров.</p>
	Требуемая точность (мм)
6	<p><u>Описание:</u> Укажите точность и повторяемость, с которой должен работать электроцилиндр. В электроцилиндр встроен датчик обратной связи, но если требуется высокая точность при многокомпонентной системе, иногда необходимо ставить линейный датчик непосредственно на рабочий орган.</p> <p><u>Пример:</u> Требуется точность перемещения штока ± 0.1 мм</p>
	Датчик обратной связи
7	<p><u>Описание:</u> Внутри корпуса электроцилиндра можно установить различные типы датчиков обратной связи. Все типы датчиков, внутри корпуса, являются угловыми и отслеживают положение ротора. Пересчет линейного положения происходит посредством путем деления шага винта на количество импульсов на один оборот. Возможно установить внутри или снаружи дополнительный линейный датчик.</p> <p><u>Типы датчиков:</u> Абсолютный - (интерфесы - HiperFace, EnDat) обладает встроенной батареей на весь срок службы. Знает положение даже при обрыве питания. Относительный - (инкрементальный 2048 импульсов на оборот, сервоусилитель считает фронты поэтому 8192 импульса на оборот). При каждом включении силового питания необходимо проводить процедуру поиска точки "ноль". Резольвер - вращающийся трансформатор. Необходим при больших температурах и вибрациях. Также, является относительным.</p> <p><u>Пример:</u> Требуется резольвер, т.к. высокие вибрации.</p>
	Требования к окружающей среде
8	<p><u>Описание:</u> Укажите температурный диапазон, влажность, вибрации и т.д.</p> <p><u>Пример:</u> Требуется защита типа IP54, температура от 0 до 30 градусов.</p>
	Способ крепления
9	<p><u>Описание:</u> Укажите, как предполагается крепить электроцилиндр. Возможности крепежи разнообразны также, как и у гидравлики или пневматики. При проектировании кинематики избегайте радиальных нагрузок на шток, они могут серьезно сократить срок службы. Возможны: передние и задние фланцы, боковые и задняя проушина и т.д. Возможно изготовление по чертежам особых крепежных элементов.</p> <p><u>Пример:</u> Требуется передний фланец для жесткого крепления.</p>
10	Дополнительные опции
	<p><u>Описание:</u> Для электроцилиндров Exlar возможно огромное количество дополнительных стандартных опций. Например: Ручной дублер, электромеханический тормоз, концевые выключатели, пружины возврата, взрывозащищенное исполнение, встроенный тензодатчик и т.д.</p> <p><u>Пример:</u> Нужен ручной дублер</p>

Укажите циклограмму работы

Описание:

Нарисуйте стандартный планируемый цикл работы. Если нельзя выделить такой цикл, то укажите среднюю нагрузку от времени, которая приходится на шток электроцилиндра. Средняя нагрузка обычно гораздо ниже пиковой и номинальной, данная информация позволит уточнить ресурс электроцилиндра.

Пример:



11

Тип сервоусилителя

Описание:

Электроцилиндры Exlar поддерживают большое количество сервоусилителей (преобразователей частоты), работающих с серводвигателями. Возможно, Вы привыкли работать с конкретной техникой, конкретного производителя. Гарантированно, наша компания, готова предложить стабильную работу со следующими фирмами:

Control Techniques, Exlar, Omron, Siemens

Если вас интересует другой производитель, наша компания рассмотрит и проконсультирует вас о возможности работы с данным оборудованием.

Пример:

Подберите подходящий вариант.

12

Напряжение питания

Описание:

Возможно следующие типы питания:

- 1) 24 В постоянный ток (для маломощных электроцилиндров)
- 2) 48 В постоянный ток (для маломощный электроцилиндров)
- 3) 220 В переменный ток 1ф 50\60 Гц (для средней мощности)
- 4) 220 В переменный ток 3ф 50\60 Гц (для средней мощности)
- 5) 380 В переменный ток 3ф 50\60 Гц (для большой мощности)

Пример:

Требуется 220 В переменный ток 1ф

13

Тип управления

Описание:

Существуют различные варианты замыкания контура управления:

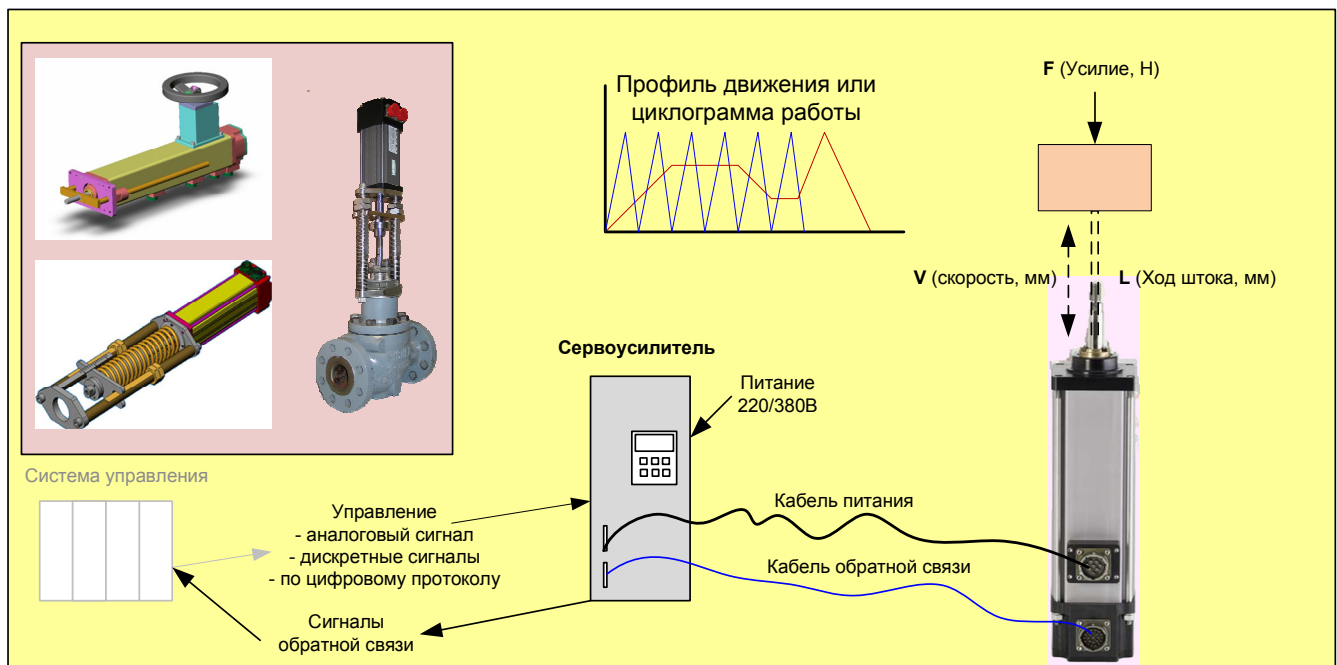
- 1) По положению
- 2) По скорости
- 3) По усилию

Пример:

Требуется управление по положению, пропорционально 4-20 мА

14

Дополнительные входы/выходы	
15	<p><u>Описание:</u> Возможно, Вам потребуются дополнительные аналоговые и дискретные входы/выходы. Соответственно потребуется подобрать правильный тип сервоусилителя или доп. модули.</p> <p><u>Пример:</u> Требуется 2 дискретных входа и один аналоговый выход.</p>
Программирование	
16	<p><u>Описание:</u> Возможно разработка решения с дополнительными программными расширениями и.т.д.</p> <p><u>Пример:</u> Необходимо написание в сервоусилителе генераторов сигналов (синус, треугольный, пилообразный) различной частоты.</p>
Дополнительные требования	
17	<p><u>Описание:</u> Укажите дополнительные характеристики, которым должен отвечать электроцилиндр.</p> <p><u>Пример:</u> Требуется покрытие для пищевых производств.</p>
Описание задачи	
18	<p><u>Описание:</u> Опишите вашу задачу. Какими способами ее предполагалось решать (гидравлика, пневматика, криво-шатунный механизм, ШВП).</p> <p><u>Пример:</u> Требуется замена устаревшего гидравлического привода, регулирующего подачу пара на турбину. Требуется высокоскоростная следящая работа от входного сигнала. Гидравлика требовала частого обслуживания и сложной настройкой.</p>



ООО «Прогрессивные технологии»

- Подразделение электромеханики
 - Линейные сервомоторы
 - Датчики частоты и скорости
 - Системы противоразгонной защиты
 - Датчики линейных перемещений
- Подразделение электроэнергетики
 - Частотно регулируемые электроприводы
 - Фильтрокомпенсирующие устройства и Активные фильтры
 - Источники бесперебойного питания

ООО "Прогрессивные технологии"
Официальный представитель компании Exlar в России

Россия, 109542, Москва
Рязанский проспект, дом 93, корп. 2
Тел./факс: +7(495)371-91-04
info@p-techno.ru
www.p-techno.ru