

Moduł liniowy MLAS16 oparty jest na bazie profilu aluminiowego, prowadnicy liniowej oraz śruby kulowej z nakrętką. Zastosowanie śruby kulowej pozwala na przenoszenie większych niż w przypadku modułu z paskiem sił (nawet do 1000 N) oraz zapewnia sporą precyzję ruchu, umożliwiającą ustalenie położenia wózka z powtarzalnością do setnych części milimetra.



Zachowanie wymienionych parametrów jest uzależnione od zastosowanego napędu. W celu osiągnięcia optymalnych parametrów pracy, WObit proponuje zastosowanie wybranych silników krokowych z serii 57BYGH.

Parametry modułu z napędem śrubowym (MLAS16) bez uwzględnienia wpływu zastosowanego silnika

Maksymalna siła przesuwu	do 1000 N
Maksymalne obciążenie wózka	do 100 kg*
Maksymalna prędkość przesuwu	do 1 m/s
Dokładność pozycjonowania	0,01 mm

**) Maksymalne obciążenia wózka dla modułu w ułożeniu pionowym. Należy zwrócić szczególną uwagę na powstające momenty skrętne.*

Parametry modułów liniowych MLAS16 z silnikiem krokowym

Wersja	Opis	Sterowanie (interfejs)	Symbol	Model silnika	Siła przesuwu [kN]		
					dla śruby o skoku 5 mm	dla śruby o skoku 10 mm	dla śruby o skoku 20 mm
 MLAS16-KX	Moduł liniowy z silnikiem krokowym	Silnik krokowy (fazy A, /A, B, /B). Wymaga podłączenia zewnętrznego sterownika	K0	57BYGH802	0,7	0,3	0,1
			K1	57BYGH804	1,0*	0,5	0,2
			K2	57BYGH805	1,4*	0,7	0,3

**)Należy zwrócić uwagę na maksymalne obciążenie modułu*

Przykładowy symbol zamówieniowy MLAS16-0600-5EK1-E

ML	A	S16	-	0600	-	5	E	K1	-	E
Moduł Liniowy	Profil	Napęd śrubowy		Efektywny zakres ruchu		Skok śruby	Typ prowadnicy	Typ silnika		Encoder
Dostępne opcje	A: 70x40 mm	średnica 16 mm	-	do 1000 mm	-	5 mm 10 mm 20 mm	E: niska	KX: silnik krokowy	-	E: moduł przystosowany do montażu enkodera