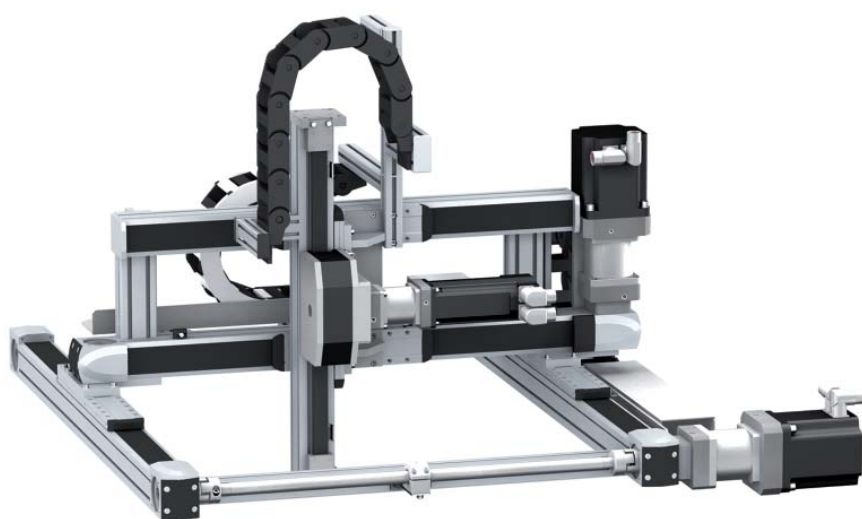


Lexium Linear Motion

Axes linéaires et systèmes multiaxes

Catalogue

Avril **2011**

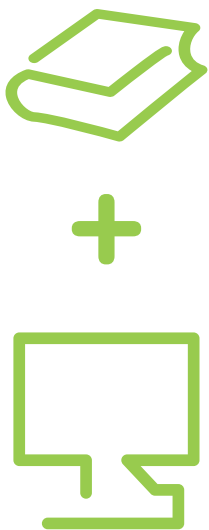


Schneider
Electric

HVS
PRECOMISATEUR DE SOLUTIONS DEPUIS 1986

2 rue René Laennec 51500 Taissy France
Fax: 03 26 85 19 08, Tel : 03 26 82 49 29

E-mail: hvssystem@hvssystem.com
Site web : www.hvssystem.com



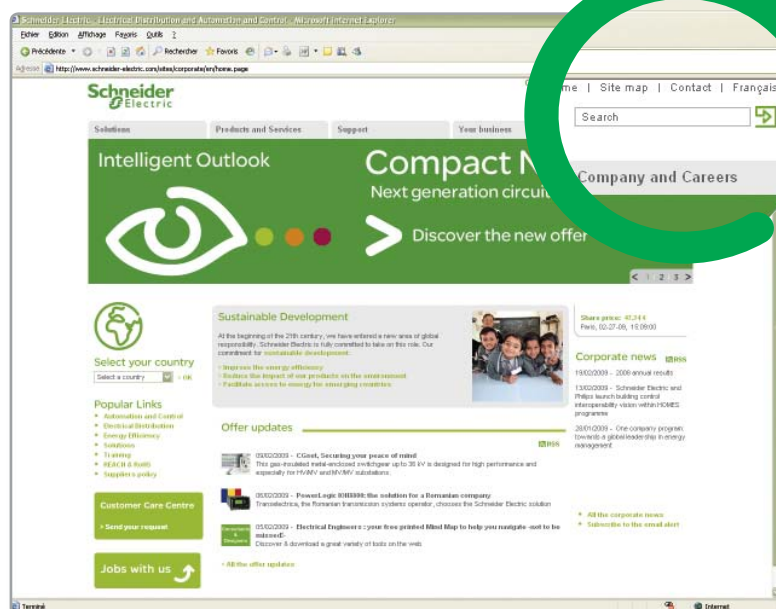
Les informations techniques des produits référencés dans ce catalogue sont disponibles sur notre site

www.schneider-electric.com

Accédez à la “fiche technique produit” et retrouvez :

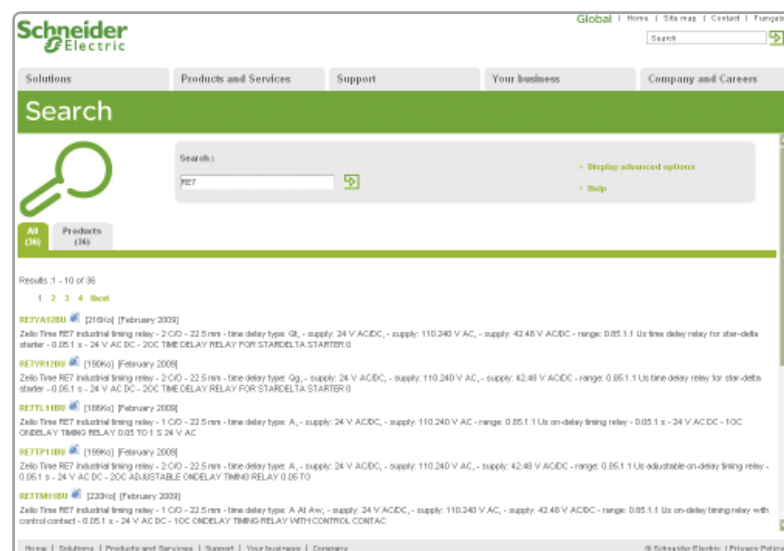
- les caractéristiques,
- les encombrements,
- les courbes, ...
- et les liens vers les instructions de service, les guides utilisateur et les fichiers CAD.

1 Sur la page d'accueil du site, saisissez la référence du produit* dans la zone “Search”.



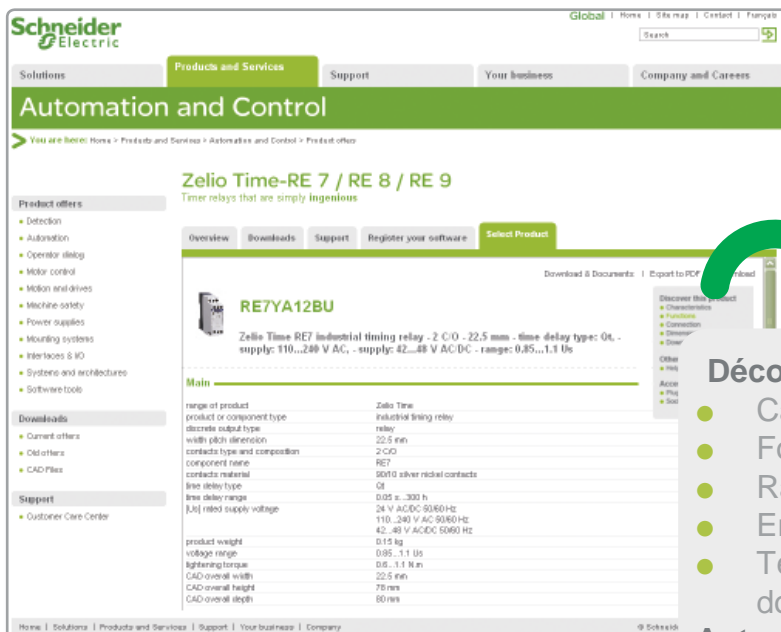
*saisir la référence sans espace, remplacer les “●” contenus dans une référence par une “x”

2 Sous l'onglet “All”, cliquez sur la référence commerciale qui vous intéresse.



3 La fiche technique produit apparaît.

Exemple : fiche technique Zelio Time



Découvrez ce produit

- Caractéristiques
- Fonctions
- Raccordements
- Encombrements
- Téléchargement et documents

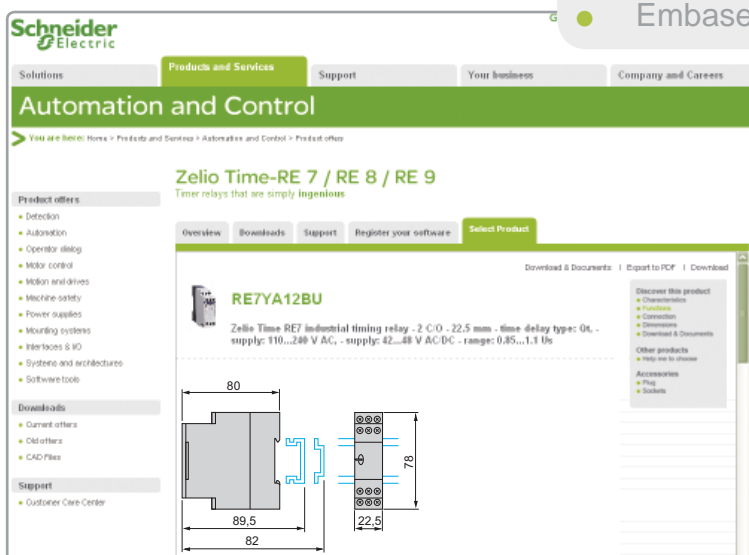
Autres produits

- Aide au choix

Accessoires

- Borniers
- Embases

Exemple : fiche technique Zelio Time



Exemple : fiche technique Zelio Time



☑ Toutes ces informations sont disponibles en un unique fichier pdf



2 rue René Laennec 51500 Taissy France
Fax: 03 26 85 19 08, Tel : 03 26 82 49 29

E-mail: hvssystem@hvssystem.com
Site web : www.hvssystem.com

■ **Axes linéaires**

Guide de choix page 4

- Associations éléments moteurs/axes linéaires. page 6
- Axes portiques Lexium PAS B page 8
- Axes portiques Lexium PAS S page 12
- Tables linéaires Lexium TAS page 16
- Axes Cantilever Lexium CAS 4 page 20
- Axes Cantilever Lexium CAS 3 page 24
- Axes télescopiques Lexium CAS 2..... page 28

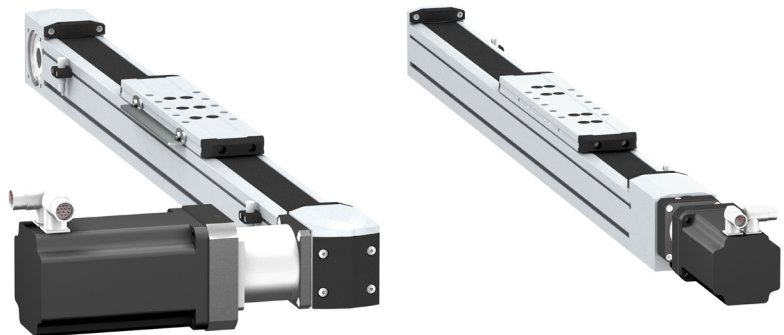
■ **Systèmes multiaxes**

Guide de choix page 32

- Axes portiques doubles Lexium MAX H et Lexium MAX S page 34
- Positionneurs linéaires Lexium MAX P. page 38
- Robots portiques Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3..... page 40

■ **Accessoires** page 44

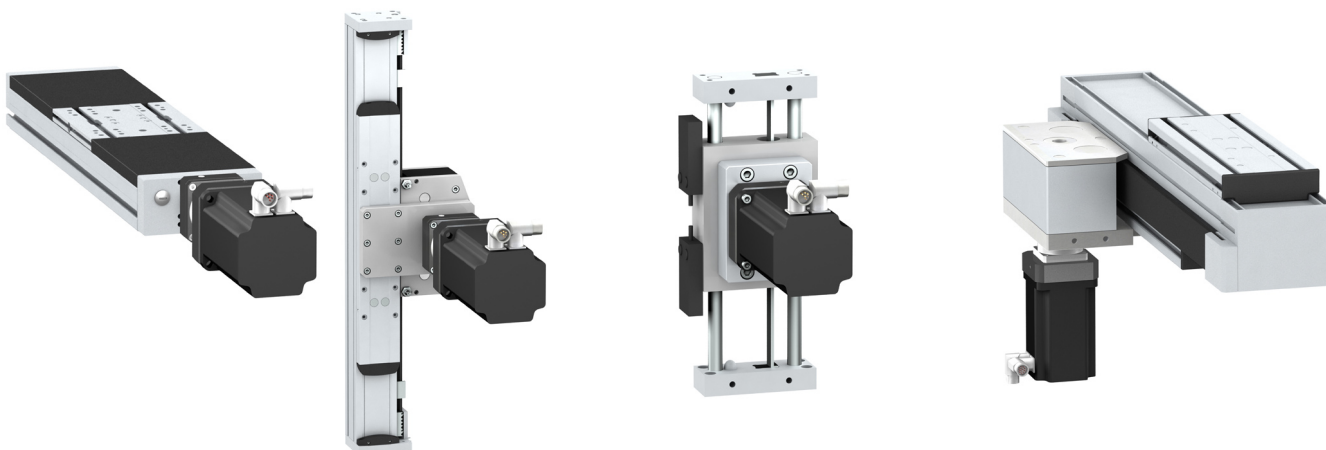
Type d'axe	Axes portiques	
Mouvement	Nombre de direction	1
	Type de mouvement	Généralement horizontal
	Position de la charge	Sur chariot
Entraînement	Par courroie crantée	Par vis à billes
Type de guidage	A billes ou à galets	A billes



Caractéristiques principales	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Dynamique élevée <input type="checkbox"/> Grande longueur de course <input type="checkbox"/> Vitesse de positionnement élevée 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Haute précision du mouvement (positionnement, répétabilité, guidage) <input type="checkbox"/> Forces d'avance élevées <input type="checkbox"/> Forte rigidité
Dynamique	★★★★★	★★★
Précision	★★★	★★★★★
Charge utile maximale	100 kg	100 kg
Force d'entraînement maximale	2600 N	4520 N
Vitesse maximale de déplacement de la charge	8 m/s	1,25 m/s
Course de travail maximale	5500 mm	3000 mm
Répétabilité	± 0,05 mm	± 0,02 mm
Options	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Choix du guidage : à billes (applications nécessitant des forces et des couples importants), à galets (solution simple et économique) <input type="checkbox"/> Large choix de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course <input type="checkbox"/> Choix du type de chariot pour adaptation à la charge <input type="checkbox"/> Possibilité d'ajouter des chariots <input type="checkbox"/> Version anticorrosion <input type="checkbox"/> Courroie antistatique 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Choix du pas de déplacement <input type="checkbox"/> Ruban métallique de protection <input type="checkbox"/> Large choix de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course <input type="checkbox"/> Choix du type de chariot pour adaptation à la charge <input type="checkbox"/> Possibilité d'ajouter des chariots <input type="checkbox"/> Possibilité d'ajouter des supports de vis à billes pour des axes de grande longueur
Référence	PAS 4●B	PAS 4●S
Page	10	14



Tables linéaires	Axes Cantilever avec structure mobile sur profilé	Axes Cantilever avec structure mobile sur tubes parallèles	Axes télescopiques
1			
Généralement horizontal	Généralement vertical		Généralement horizontal
Sur chariot	Sur le flanc ou sur les 2 blocs d'extrémité du profilé	Sur les 2 blocs d'extrémité	Sur chariot
Par vis à billes	Par courroie crantée	Par courroie crantée ou crémaillère	Par courroie crantée
Double, à billes	A billes ou à galets	A billes	



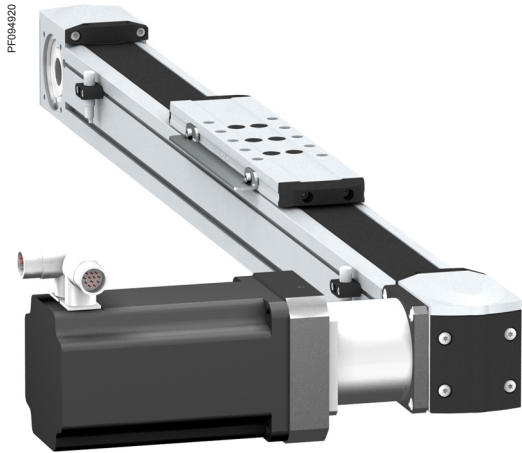
<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Haute précision du mouvement (positionnement, répétabilité, double guidage) <input type="checkbox"/> Forces d'avance élevées <input type="checkbox"/> Forte rigidité <input type="checkbox"/> Mouvement d'avance sans jeu mécanique 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Grande longueur de course <input type="checkbox"/> Forces d'avance élevées <input type="checkbox"/> Possibilité de montage de la charge sur le flanc ou sur les blocs d'extrémité <input type="checkbox"/> Forte rigidité 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Encombrement réduit <input type="checkbox"/> Structure mobile avec une faible masse de déplacement 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Grande longueur de course avec un encombrement réduit <input type="checkbox"/> Forte rigidité <input type="checkbox"/> Dynamique élevée
★★	★★★★	★★★★	★★★★
★★★★★	★★★	★★★	★★
150 kg	50 kg	18 kg	35 kg
2580 N	2150 N	705 N	1500 N
1 m/s	3 m/s	3 m/s	3 m/s
1500 mm	1200 mm	500 mm	2400 mm
± 0,02 mm	± 0,05 mm	± 0,05 mm	± 0,1 mm
<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Choix du pas de déplacement <input type="checkbox"/> Nombreuses variantes de montage du moteur 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Choix du guidage : à billes (applications nécessitant des forces et des couples importants), à galets (solution simple et économique) <input type="checkbox"/> Ruban métallique de protection <input type="checkbox"/> Version anticorrosion <input type="checkbox"/> Large choix de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course <input type="checkbox"/> Courroie antistatique 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Version anticorrosion <input type="checkbox"/> Courroie antistatique 	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> Choix du guidage : à billes (applications nécessitant des forces et des couples importants), à galets (solution simple et économique) <input type="checkbox"/> Choix du type de chariot pour adaptation à la charge
TAS 4	CAS 4	CAS 3	CAS 2
18	22	26	30



Élément moteur (1)		Axes portiques (1)						
		PAS 41B	PAS 42B	PAS 43B	PAS 44B	PAS 42S	PAS 43S	PAS 44S
Servo moteurs BMH	Type							
	BMH 0701							
	BMH 0702							
	BMH 0703							
	BMH 1001							
	BMH 1002							
	BMH 1003							
	BMH 1401							
	BMH 1402							
BMH 1403								
Servo moteurs BSH	BSH 0551							
	BSH 0552							
	BSH 0553							
	BSH 0701							
	BSH 0702							
	BSH 0703							
	BSH 1001							
	BSH 1002							
	BSH 1003							
	BSH 1004							
	BSH 1401							
	BSH 1402							
	BSH 1403							
	BSH 1404							
Entraînements intégrés Lexium	ILS1●571							
	ILS1●572							
	ILS1●573							
	ILS1●851							
	ILS1●852							
	ILS1●853							
	ILA1●571							
	ILA1●572							
	ILE1●661●●●●1							
	ILE1●661●●●●2							
	ILE1●661●●●●3							
	ILE1●661●●●●4							
	Moteurs pas à pas Lexium	BRS 366						
BRS 368								
BRS 397								
BRS 39A								
BRS 39B								
BRS 3AC								
BRS 3AD								
Réducteurs		PLE 40/WPLE40						
	PLE 60/WPLE60							
	PLE 80/WPLE80							
	PLE 120/WPLE120							

(1) Consulter notre site internet www.schneider-electric.com ou le CD-Rom fourni avec ce catalogue.

 Association possible
 Incompatible



Axe portique Lexium PAS 4●B avec moteur et réducteur montés

Présentation (1)

Les axes portiques Lexium PAS B sont des axes à déplacement linéaire avec un entraînement du chariot par courroie crantée et un guidage à galets ou à billes. Le chariot supportant la charge est mobile et le corps de l'axe est fixe.

Les axes portiques Lexium PAS B sont destinés aux applications nécessitant le positionnement de charges lourdes sur une grande longueur de course avec une dynamique élevée.

Ces axes, avec un guidage à billes, sont particulièrement dédiés aux applications exigeant des forces et des couples importants.

Pour les autres applications, le guidage à galets offre une solution simple et économique.

Les axes portiques Lexium PAS B offrent différentes options de configuration dont : la longueur de l'axe, différents types de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course, l'ajout d'un ruban métallique de protection, le choix entre plusieurs types de chariots offrant des dimensions différentes, la possibilité d'avoir jusqu'à 3 chariots, une courroie crantée antistatique, ... (voir page 10).

Ces axes sont conçus sur la base de profilés en aluminium offrant une importante rigidité et pouvant recevoir des charges allant jusqu'à 100 kg, selon le modèle.

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des axes Lexium PAS B (2) (voir pages 6 et 11).

Des éléments moteurs tiers peuvent également être utilisés sous certaines conditions ; dans ce cas, consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant :

- un positionnement sur de longues distances : manutention, palettiseurs, ...
- un positionnement des pièces à vitesse élevée : coupe à la volée, domaines de l'optique et de la mesure, marquage, ...
- des forces d'avance élevées : levage, découpe, usinage, ...

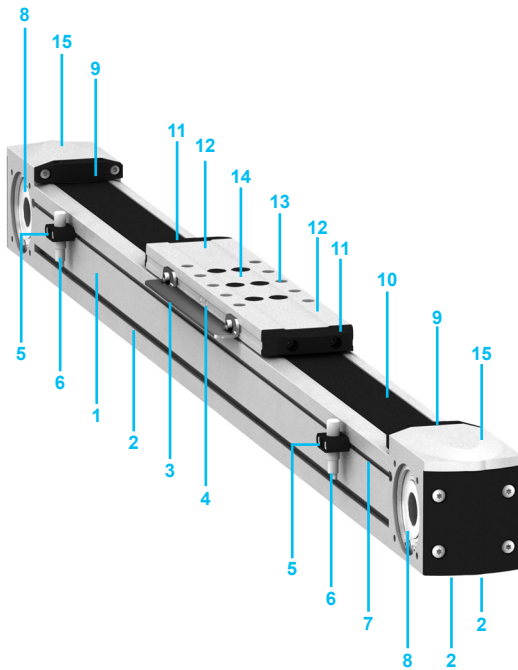
Spécificités produit

- Profilé avec rainures de type T sur 3 faces
- Chariot avec perçages afin de faciliter le montage des charges
- Graisseurs accessibles sur chaque côté du chariot pour simplifier les opérations de maintenance périodiques
- Système de couplage rapide pour un assemblage simple du moteur
- Longueur de course disponible avec une précision millimétrique
- Positionnement libre des capteurs le long du profilé à l'aide de la rainure de type T
- Charge utile allant jusqu'à 100 kg, suivant le modèle :
 - jusqu'à 8 kg pour les axes Lexium PAS 41BR,
 - jusqu'à 12 kg pour les axes Lexium PAS 42BR,
 - jusqu'à 25 kg pour les axes Lexium PAS 42BB et PAS 43BR,
 - jusqu'à 60 kg pour les axes Lexium PAS 43BB,
 - jusqu'à 100 kg pour les axes Lexium PAS 44BB.

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes portiques Lexium PAS B est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Le choix de l'élément moteur doit toujours prendre en compte le couple d'entraînement maximal admissible sur l'arbre d'entraînement de l'axe.

Description (1) (2)



- 1 Axe portique Lexium PAS 4●B
- 2 Rainures de type T pour fixation : 1 sur chaque flanc et 2 sous le profilé
- 3 Plaque de détection pour les capteurs
- 4 Graisseurs de chaque côté du chariot
- 5 Supports capteur
- 6 Capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course
- 7 Rainure de type T pour le positionnement des supports capteur
- 8 Arbres creux pour le couplage de l'élément moteur ou de la portée d'arbre
- 9 Fixations du ruban métallique de protection
- 10 Ruban métallique de protection
- 11 Butées sur chariot
- 12 Éléments mécaniques permettant le passage du ruban métallique de protection à l'intérieur du chariot
- 13 Trous taraudés pour le montage de la charge
- 14 Chariot pour supporter la charge
- 15 Blocs d'extrémité

Lexium PAS 4●B

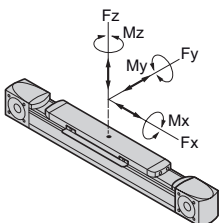
Caractéristiques mécaniques (1)

Type d'axe portique	Lexium	PAS 41	PAS 42	PAS 43		PAS 44		
		BR	BR	BB	BR	BB		
Type d'entraînement du support de la charge		Courroie crantée						
Type de guidage du support de la charge		A galets	A galets	A billes	A galets	A billes	A billes	
Charge utile typique	kg	8	12	25	60	100		
Force d'entraînement maximale axe X (Fx) (3)	N	300	800	1100	2600			
Vitesse maximale	m/s	8	5	8	5			
Accélération maximale	m/s ²	20						
Couple d'entraînement maximal	Nm	4	20	36	110			
Force maximale axe Y (Fy) (3)	N	660	2810	1760	4410	6270		
Force maximale axe Z (Fz) (3)	N	430	2810	1040	4410	6270		
Couple maximal axe X (Mx) (3)	Nm	5	9	19	29	42	67	
Couple maximal axe Y (My) (3)	avec chariot type 1	Nm	18	74	51	162	256	
	avec chariot type 2	Nm	11	31	194	87	379	655
	avec chariot type 4	Nm	28	56	362	160	687	1209
Couple maximal axe Z (Mz) (3)	avec chariot type 1	Nm	28	74	86	162	256	
	avec chariot type 2	Nm	17	48	194	148	379	655
	avec chariot type 4	Nm	43	87	362	271	687	1209
Course de déplacement maximale du chariot	mm	3000	5500					
Répétabilité	mm	± 0,05						
Section du profilé	largeur x hauteur	mm	40 x 40	60 x 60	80 x 80	110 x 110		
Durée de vie	km	30 000						

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes portiques Lexium PAS B est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Description d'un axe portique Lexium PAS B type ; la présence de certains éléments dépend des options de configuration choisies.

(3) Forces et couples exercés sur l'axe portique Lexium PAS B :



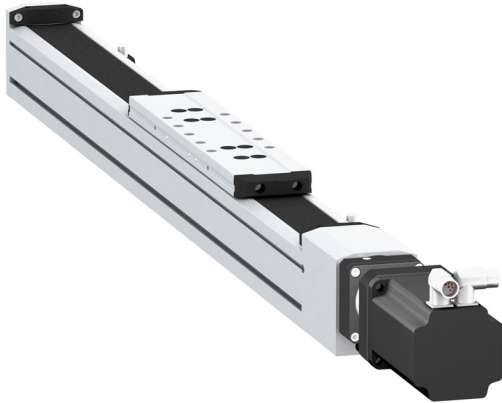
Références (suite) (1)											
Pour commander un axe portique Lexium PAS B, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :											
Exemple : PAS 4 1 B R M 1000 A 2 B A XXX R (2) / 2 1G 0 H7 0		PAS 4 ●●●●●●●●●●●●●●●● (2) / ● ●● ● ●● ●								+ ...	
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A											
Configuration de l'entraînement moteur (3)	Moteur seul	/	1								
	Moteur + réducteur	/	2								
	Réducteur seul	/	3								
	Sans moteur/sans réducteur/avec plaque d'adaptation pour l'entraînement	/	4								
	Sans moteur/sans réducteur	/	X								
Interface réducteur	Réducteurs PLE 40	/		0G							
	Réducteurs PLE 60	/		1G							
	Réducteurs PLE 80	/		3G							
	Réducteurs PLE 120	/		5G							
	Réducteurs WPLE 40	/		0A							
	Réducteurs WPLE 60	/		1A							
	Réducteurs WPLE 80	/		3A							
	Réducteurs WPLE 120	/		5A							
	Autres réducteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du réducteur requis)	/		YY							
	Autres réducteurs tiers avec montage par Schneider Electric (réducteur et plans requis)	/		ZZ							
Sans réducteur	/		XX								
Orientation du réducteur (3)	0°	/				3					
	90°	/				0					
	180°	/				9					
	270°	/				6					
	Sans réducteur	/				X					
Interface moteur	Servo moteurs BSH 055●	/						H5			
	Servo moteurs BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/						H7			
	Servo moteurs BSH 0703/BMH 0703	/						H8			
	Servo moteurs BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/						H1			
	Servo moteurs BSH 1004	/						H4			
	Servo moteurs BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/						H2			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●571, 572 avec moteur pas à pas 3 phases	/						I6			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●573 avec moteur pas à pas 3 phases	/						I7			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●851, 852 avec moteur pas à pas 3 phases	/						I9			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●853 avec moteur pas à pas 3 phases	/						I8			
	Entraînements intégrés Lexium ILA●●57 avec servo moteur synchrone ac	/						A6			
	Entraînements intégrés Lexium ILE●●66 avec moteur brushless dc et réducteur à dents droites	/						E7			
	Moteurs pas à pas BRS 368	/						V8			
	Moteurs pas à pas BRS 397, 39A	/						V9			
	Moteurs pas à pas BRS 39B	/						V0			
	Moteurs pas à pas BRS 3AC, 3AD	/						V1			
	Moteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du moteur requis)	/						YY			
Moteurs tiers avec montage par Schneider Electric (moteur et plans requis)	/						ZZ				
Sans moteur	/						XX				
Orientation du moteur (3)	0°	/							3		
	90°	/							0		
	180°	/							9		
	270°	/							6		
	Sans moteur	/							X		
Taux de réduction du réducteur planétaire + référence du moteur	Indiquer en clair, en fin de référence, le taux de réduction du réducteur planétaire et la référence complète du moteur. Exemple : PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A									+ ...	

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes portiques Lexium PAS B est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 1^{re} partie de la référence, voir page 10.

(3) Configurations de l'entraînement moteur et orientations possibles (vue du moteur/réducteur vers l'axe ou du moteur vers le réducteur) :

PAS 4●B...(2)/ 1XX●●●●	PAS 4●B...(2)/ 2●G●●●●	PAS 4●B...(2)/ 2●A●●●●	PAS 4●B...(2)/ 3●G●XXX	PAS 4●B...(2)/ 3●A●XXX	PAS 4●B...(2)/ 4XX●●●●	PAS 4●B...(2)/ XXXXXX
90° 180° 270°	90° 180° 270°	90° 180° 270°	90° 180° 270°	90° 180° 270°	90° 180° 270°	90° 180° 270°



Axe portique Lexium PAS 4●S avec moteur et réducteur montés

Présentation (1)

Les axes portiques Lexium PAS S sont des axes à déplacement linéaire avec entraînement du chariot par vis à billes et un guidage à billes. Le chariot supportant la charge est mobile et le corps de l'axe est fixe.

Les axes portiques Lexium PAS S sont particulièrement adaptés aux applications nécessitant un positionnement précis de charges lourdes à faible vitesse avec une force d'avance élevée.

Afin de permettre une parfaite intégration dans de nombreuses applications, différentes options de configuration sont disponibles, notamment : la longueur de l'axe, différents pas d'avance pour la vis à billes, différents types de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course, l'ajout d'un ruban métallique de protection, le choix entre 2 types de chariots offrant des dimensions différentes, la possibilité d'avoir jusqu'à 3 chariots, ... (voir page 14).

Ces axes sont conçus sur la base de profilés en aluminium offrant une importante rigidité et pouvant recevoir des charges allant jusqu'à 100 kg, selon le modèle.

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des axes Lexium PAS S (2) (voir pages 6 et 15).

Des éléments moteurs tiers peuvent également être utilisés sous certaines conditions ; dans ce cas, consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant :

- un mouvement d'avance et un guidage précis, même avec des charges et des couples variables : découpe, séparation, usinage, ...
- des forces d'avance élevées : serrage, découpe, ...
- un positionnement et une répétabilité précis : domaines de l'optique et de la mesure, ...

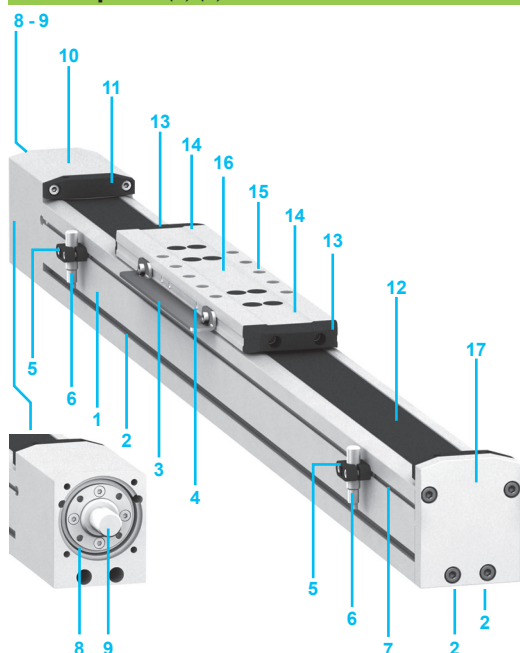
Spécificités produit

- Profilé avec rainures de type T sur 3 faces
- Chariot avec perçages afin de faciliter le montage des charges
- Graisseurs accessibles sur chaque côté du chariot pour simplifier les opérations de maintenance périodiques
- Système de couplage rapide pour un assemblage simple du moteur
- Longueur de course disponible avec une précision millimétrique
- Positionnement libre des capteurs le long du profilé à l'aide de la rainure de type T
- Charge utile allant jusqu'à 100 kg, suivant le modèle :
 - jusqu'à 25 kg pour les axes linéaires Lexium PAS 42,
 - jusqu'à 60 kg pour les axes linéaires Lexium PAS 43,
 - jusqu'à 100 kg pour les axes Lexium PAS 44.

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes portiques Lexium PAS S est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Le choix de l'élément moteur doit toujours prendre en compte le couple d'entraînement maximal admissible sur l'arbre d'entraînement de l'axe.

Description (1) (2)



- 1 Axe portique Lexium PAS 4●S
- 2 Rainures de type T pour fixation : 1 sur chaque flanc et 2 sous le profilé
- 3 Plaque de détection pour les capteurs
- 4 Graisseurs de chaque côté du chariot
- 5 Supports capteur
- 6 Capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course
- 7 Rainure de type T pour le positionnement des supports capteur
- 8 Bride pour le montage de l'élément moteur
- 9 Arbre d'entraînement
- 10 Bloc d'entraînement
- 11 Fixations du ruban métallique de protection
- 12 Ruban métallique de protection
- 13 Butées sur chariot
- 14 Eléments mécaniques permettant le passage du ruban métallique de protection à l'intérieur du chariot
- 15 Trous taraudés pour le montage de la charge
- 16 Chariot pour supporter la charge
- 17 Bloc d'extrémité

Lexium PAS 4●S

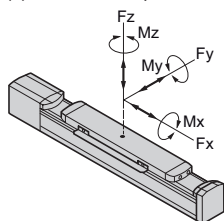
Caractéristiques mécaniques (1)

Type d'axe portique	Lexium	PAS 42			PAS 43			PAS 44		
		SBB	SBD	SBF	SBB	SBD	SBG	SBB	SBD	SBH
Type d'entraînement du support de la charge		Vis à billes								
Type de guidage du support de la charge		A billes								
Charge utile typique	kg	25			60			100		
Pas de la vis à billes	mm/ tour	5	10	16	5	10	20	5	10	25
Diamètre de la vis à billes	mm	16			20			25		
Jeu axial de la vis à billes	mm	0,04								
Force d'entraînement maximale (Fx) (3)	N	2980	1560	1540	3400	2600	1720	3700	4520	3000
Vitesse maximale	m/s	0,25	0,5	0,8	0,25	0,5	1	0,25	0,5	1,25
Accélération maximale	m/s ²	10								
Couple d'entraînement maximal	Nm	3,2	3,3	4,9	3,7	5,3	6,8	4,3	9	14,3
Force maximale axe Y (Fy) (3)	N	4050			6360			9040		
Force maximale axe Z (Fz) (3)	N	4050			6360			9040		
Couple maximal axe X (Mx) (3)	Nm	27			60			98		
Couple maximal axe Y (My) (3)	avec chariot type 1	Nm 304			Nm 556			Nm 935		
	avec chariot type 4	Nm 668			Nm 1224			Nm 2155		
Couple maximal axe Z (Mz) (3)	avec chariot type 1	Nm 304			Nm 556			Nm 935		
	avec chariot type 4	Nm 668			Nm 1224			Nm 2155		
Course de déplacement maximale du chariot	mm	1500			3000					
Répétabilité	mm	± 0,02								
Section du profilé	largeur x hauteur	mm 60 x 60			mm 80 x 80			mm 110 x 110		
Durée de vie	km	10 000								

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes portiques Lexium PAS S est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Description d'un axe portique Lexium PAS S type ; la présence de certains éléments dépend des options de configuration choisies.

(3) Forces et couples exercés sur un axe télescopique Lexium PAS S :

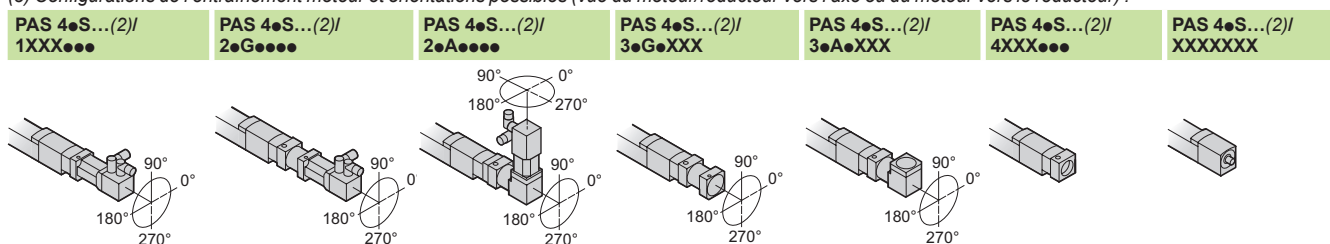


Références (suite) (1)									
Pour commander un axe portique Lexium PAS S, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :									
Exemple : PAS 4 2 S B F 1000 A 1 B A XXX S (2) / 1 XX X H 7 0		PAS 4 ●● B ●●●●●●●●●●●●●● (2) / ● ●● ● ●● ●							
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A		+ ...							
Configuration de l'entraînement moteur (3)	Moteur seul	/	1						
	Moteur + réducteur	/	2						
	Réducteur seul	/	3						
	Sans moteur/sans réducteur/avec plaque d'adaptation pour l'entraînement	/	4						
	Sans moteur/sans réducteur	/	X						
Interface réducteur	Réducteurs PLE 40	/		0G					
	Réducteurs PLE 60	/		1G					
	Réducteurs PLE 80	/		3G					
	Réducteurs PLE 120	/		5G					
	Réducteurs WPLE 40	/		0A					
	Réducteurs WPLE 60	/		1A					
	Réducteurs WPLE 80	/		3A					
	Réducteurs WPLE 120	/		5A					
	Autres réducteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du réducteur requis)	/		YY					
	Autres réducteurs tiers avec montage par Schneider Electric (réducteur et plans requis)	/		ZZ					
Sans réducteur	/		XX						
Orientation du réducteur (3)	0°	/			3				
	90°	/			0				
	180°	/			9				
	270°	/			6				
	Sans réducteur	/			X				
Interface moteur	Servo moteurs BSH 055●	/				H5			
	Servo moteurs BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/				H7			
	Servo moteurs BSH 0703/BMH 0703	/				H8			
	Servo moteurs BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/				H1			
	Servo moteurs BSH 1004	/				H4			
	Servo moteurs BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/				H2			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●571, 572 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I6			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●573 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I7			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●851, 852 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I9			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●853 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I8			
	Entraînements intégrés Lexium ILA●●57 avec servo moteur synchrone ac	/				A6			
	Entraînements intégrés Lexium ILE●●66 avec moteur brushless dc et réducteur à dents droites	/				E7			
	Moteurs pas à pas BRS 368	/				V8			
	Moteurs pas à pas BRS 397, 39A	/				V9			
	Moteurs pas à pas BRS 39B	/				V0			
	Moteurs pas à pas BRS 3AC, 3AD	/				V1			
	Moteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du moteur requis)	/				YY			
Moteurs tiers avec montage par Schneider Electric (moteur et plans requis)	/				ZZ				
Sans moteur	/				XX				
Orientation du moteur (3)	0°	/					3		
	90°	/					0		
	180°	/					9		
	270°	/					6		
	Sans moteur	/					X		
Taux de réduction du réducteur planétaire + référence du moteur	Indiquer en clair, en fin de référence, le taux de réduction du réducteur planétaire et la référence complète du moteur. Exemple : PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A								+ ...

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes portiques Lexium PAS S est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 1^{re} partie de la référence, voir page 14.

(3) Configurations de l'entraînement moteur et orientations possibles (vue du moteur/réducteur vers l'axe ou du moteur vers le réducteur) :



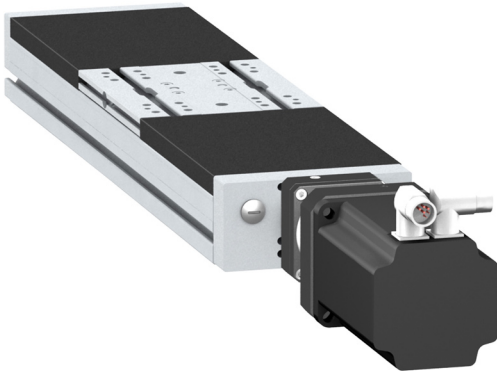


Table linéaire Lexium TAS 4●S avec moteur et réducteur montés

Présentation (1)

Les tables linéaires Lexium TAS permettent un positionnement linéaire extrêmement précis de charges élevées avec une force d'avance importante. Ces performances sont atteintes grâce à l'entraînement par vis à billes pré tendue.

Ces tables linéaires sont conçues sur la base d'un profilé en aluminium particulièrement résistant à la flexion. Elles peuvent supporter des charges allant jusqu'à 150 kg, selon le modèle.

Afin de permettre une parfaite intégration dans de nombreuses applications, différentes options de configuration sont disponibles, notamment : la longueur de la table, les différents pas d'avance pour la vis à billes, les différentes variantes de montage de l'élément moteur, ... (voir page 18).

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des tables linéaires Lexium TAS (2) (voir page 19).

Des éléments moteurs tiers peuvent également être utilisés sous certaines conditions ; dans ce cas, consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant :

- un mouvement d'avance sans jeu mécanique : découpe, séparation, marquage, ...
- des forces d'avance élevées : serrage, usinage, ...
- un déplacement précis de charges lourdes : manutention, ...
- un positionnement précis : domaines de l'optique, utilisation de laser, ...

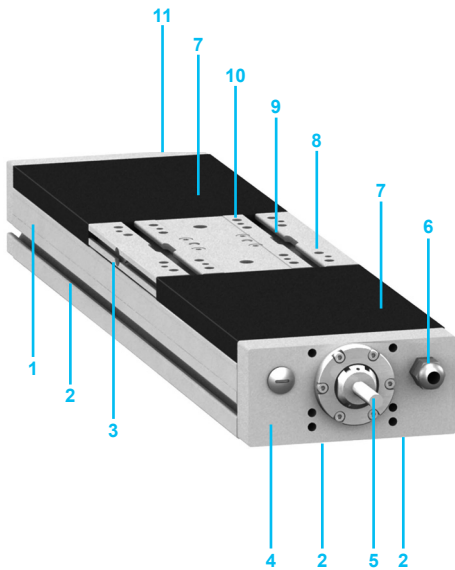
Spécificités produit

- Profilé avec rainures de type T sur 3 faces
- Chariot avec perçages et rainures de positionnement afin de faciliter le montage des charges
- Graisseurs accessibles de chaque côté du chariot pour simplifier les opérations de maintenance périodiques
- Système de couplage rapide pour un assemblage simple du moteur
- Positionnement du moteur directement en bout d'arbre dans l'axe de la table, de chaque côté, en dessus ou en dessous de la table linéaire
- Longueur de course disponible avec une précision millimétrique
- Vis à billes pré tendue afin de garantir un mouvement sans jeu mécanique
- 2 capteurs intégrés assurant la fonction d'interrupteur de fin de course
- Charge utile allant jusqu'à 150 kg, suivant le modèle :
 - jusqu'à 20 kg pour la table Lexium TAS 41,
 - jusqu'à 80 kg pour la table Lexium TAS 42,
 - jusqu'à 150 kg pour la table Lexium TAS 43.

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des tables linéaires Lexium TAS est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Le choix de l'élément moteur doit toujours prendre en compte le couple d'entraînement maximal admissible sur l'arbre d'entraînement de l'axe.

Description (1) (2)

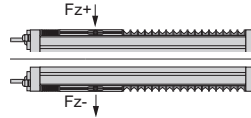


- 1 Table linéaire Lexium TAS 4●S
- 2 Rainures de type T pour fixation : 1 sur chaque flanc et 2 sous le profilé
- 3 Graisseurs de chaque côté du chariot
- 4 Bloc d'entraînement
- 5 Arbre d'entraînement
- 6 Presse-étoupe pour sortie de câble des capteurs
- 7 Soufflets de protection
- 8 Trous taraudés pour le montage de la charge
- 9 Rainures pour le montage de la charge
- 10 Chariot pour supporter la charge
- 11 Bloc d'extrémité

Lexium TAS 4●S

Caractéristiques mécaniques (1)

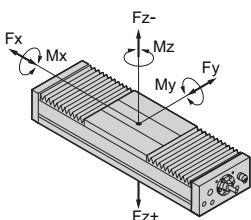
Type de table linéaire	Lexium	TAS 41			TAS 42			TAS 43		
		SBA	SBB	SBC	SBB	SBC	SBD	SBB	SBC	SBE
Type d'entraînement du support de la charge		Vis à billes								
Type de guidage du support de la charge		Double guidage à billes								
Charge utile typique	kg	20			80			150		
Pas de la vis à billes	mm/ tour	2	5	10	5	10	16	5	10	20
Diamètre de la vis à billes	mm	12			16			20		
Jeu axial de la vis à billes	mm	0,04								
Force d'entraînement maximale axe X (Fx) (3)	N	500	800	780	2200	1120	1080	2580	1760	1700
Vitesse maximale	m/s	0,1	0,25	0,5	0,25	0,5	0,8	0,25	0,5	1
Accélération maximale	m/s ²	10								
Couple d'entraînement maximal	Nm	0,4	0,9	1,6	2,2	2,3	3,4	2,7	3,5	6,4
Force maximale axe Y (Fy) (3)	N	1720			2660			3550		
Force maximale axe Z (Fz-, Fz+) (3)	N	2155			6285			8380		
	N	2155			3140			4190		
Couple maximal axe X (Mx) (3)	Nm	48			110			205		
Couple maximal axe Y (My) (3)	Nm	90			190			335		
Couple maximal axe Z (Mz) (3)	Nm	72			160			285		
Course de déplacement maximale du chariot	mm	600			1000			1500		
Répétabilité	mm	± 0,02								
Section du profilé	largeur x hauteur	mm 100 x 39			mm 150 x 54			mm 200 x 59		
Durée de vie	km	5000			10 000					



(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des tables linéaires Lexium TAS est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Description d'une table linéaire Lexium TAS type ; la présence de certains éléments dépend des options de configuration choisies.

(3) Forces et couples exercés sur la table linéaire Lexium TAS :



Références (1)										
Pour commander une table linéaire Lexium TAS, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :										
Exemple : TAS 4 1 S B A 0600 A 1 B S/... suite de la référence page 19										
	TAS 4	●	S	B	●	●●●●	●	1	B	● / (2)
Taille (section du profilé)	100 (section 100 x 39 mm)	1								/
	150 (section 150 x 54 mm)	2								/
	200 (section 200 x 59 mm)	3								/
Type d'entraînement du chariot	Par vis à billes		S							/
Type de guidage du chariot	Double guidage à billes			B						/
Pas de la vis à billes	2 mm/tour (pour TAS 41SBA)				A					/
	5 mm/tour (pour TAS 4●SBB)				B					/
	10 mm/tour (pour TAS 4●SBC)				C					/
	16 mm/tour (pour TAS 42SBD)				D					/
	20 mm/tour (pour TAS 43SBE)				E					/
Course de déplacement	Maxi 600 mm (pour TAS 41)					●●●●				/
	Maxi 1000 mm (pour TAS 42)					●●●●				/
	Maxi 1500 mm (pour TAS 43)					●●●●				/
Interrupteurs de fin de course	2 capteurs à sortie PNP, contact NF (3)							A		/
	2 capteurs à sortie PNP, contact NF (4)							B		/
	Sans capteurs							N		/
Type de chariot	Type 1							1		/
Options	Sans/Table linéaire fournie avec soufflets de protection								B	/
Interface pour l'élément moteur (5)	Moteur dans l'axe de la table, entraînement direct									S /
	Moteur en dessus de la table, entraînement par courroie									O /
	Moteur en dessous de la table, entraînement par courroie									U /
	Moteur à gauche de la table, entraînement par courroie									L /
	Moteur à droite de la table, entraînement par courroie									R /
	Avec arbre (sans couplage, sans moteur)									N /

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des tables linéaires Lexium TAS est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

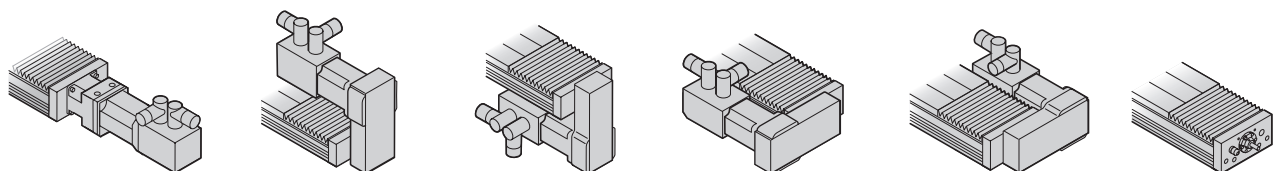
(2) 2^e partie de la référence, voir page 19.

(3) Livré avec un cordon de 0,2 m équipé d'un connecteur M8.

(4) Livré avec un cordon de 5 m avec une extrémité fils libres.

(5) Types d'interfaces pour l'élément moteur :

TAS 4●SB●●●●●1BS/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BO/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BU/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BL/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BR/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BN/(2)
----------------------	----------------------	----------------------	----------------------	----------------------	----------------------



Références (suite) (1)

Pour commander une table linéaire Lexium TAS, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :

Exemple : TAS 4 1 S B A 0600 A 1 B S (2) /H5 0
+ BSH 0552P01A2A

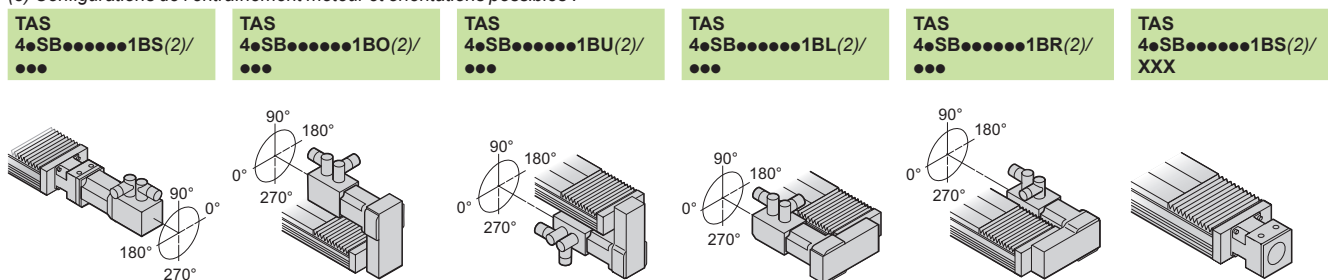
TAS 4 ● S B ● ● ● ● ● 1 B ● (2) / ● ● ● + ...

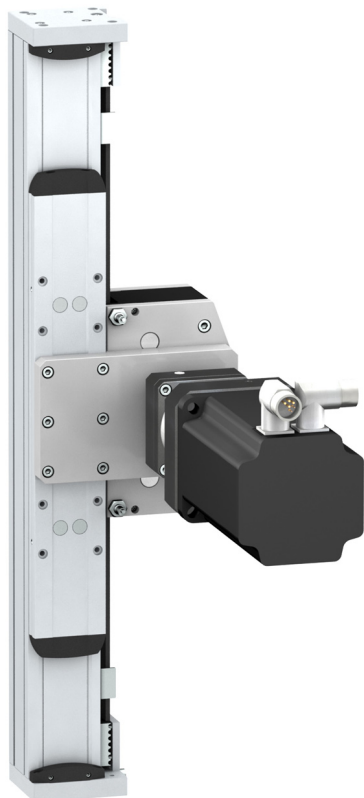
Interface moteur	Servo moteurs BSH 055●	/	H5		
	Servo moteurs BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/	H7		
	Servo moteurs BSH 0703/BMH 0703	/	H8		
	Servo moteurs BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/	H1		
	Servo moteurs BSH 1004	/	H4		
	Servo moteurs BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/	H2		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●571, 572 avec moteur pas à pas 3 phases	/	I6		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●573 avec moteur pas à pas 3 phases	/	I7		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●851, 852 avec moteur pas à pas 3 phases	/	I9		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●853 avec moteur pas à pas 3 phases	/	I8		
	Entraînements intégrés Lexium ILA●●57 avec servo moteur synchrone ac	/	A6		
	Entraînements intégrés Lexium ILE●●66 avec moteur brushless dc et réducteur à dents droites	/	E7		
	Moteurs pas à pas BRS 368	/	V8		
	Moteurs pas à pas BRS 397, 39A	/	V9		
Moteurs pas à pas BRS 39B	/	V0			
Moteurs pas à pas BRS 3AC, 3AD	/	V1			
Moteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du moteur requis)	/	YY			
Moteurs tiers avec montage par Schneider Electric (moteur et plans requis)	/	ZZ			
Sans moteur	/	XX			
Orientation du moteur (3)	0°	/		3	
	90°	/		0	
	180°	/		9	
	270°	/		6	
	Sans moteur	/		X	
Référence du moteur	Indiquer en clair, en fin de référence, la référence complète du moteur. Exemple : BSH 0552P01A2A				+ ...

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des tables linéaires Lexium TAS est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 1^{re} partie de la référence, voir page 18.

(3) Configurations de l'entraînement moteur et orientations possibles :





Axe Cantilever Lexium CAS 4●B avec moteur et réducteur montés

Présentation (1)

Les axes Cantilever Lexium CAS 4 sont des axes à déplacement linéaire. Ces axes sont constitués d'une structure d'axe mobile et d'un élément moteur fixe.

La structure d'axe mobile sert de support à la charge. Elle est conçue sur la base d'un profilé en aluminium anodisé. Ce dernier est entraîné par une courroie crantée avec un guidage à galets ou à billes.

Le profilé en aluminium offre une importante rigidité et peut recevoir des charges allant jusqu'à 50 kg, selon le modèle.

Les axes Cantilever Lexium CAS 4 sont destinés aux applications nécessitant le positionnement de charges lourdes sur une grande longueur de course avec une dynamique élevée.

Ces axes, avec un guidage à billes, sont particulièrement dédiés aux applications exigeant des forces et des couples importants.

Pour les autres applications, le guidage à galets offre une solution simple et économique.

Les axes Cantilever Lexium CAS 4 offrent différentes options de configuration dont : la longueur de l'axe, différents types de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course, l'ajout d'un ruban métallique de protection, ... (voir page 22).

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des axes Cantilever Lexium CAS 4 (2) (voir pages 6 et 23).

Des éléments moteurs tiers peuvent également être utilisés sous certaines conditions ; dans ce cas, consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant :

- un mouvement d'aller-retour dans une zone de travail : pousseur, ...
- des forces d'avance élevées : serrage, découpe, ...
- un positionnement sur de longues distances : manutention, ...

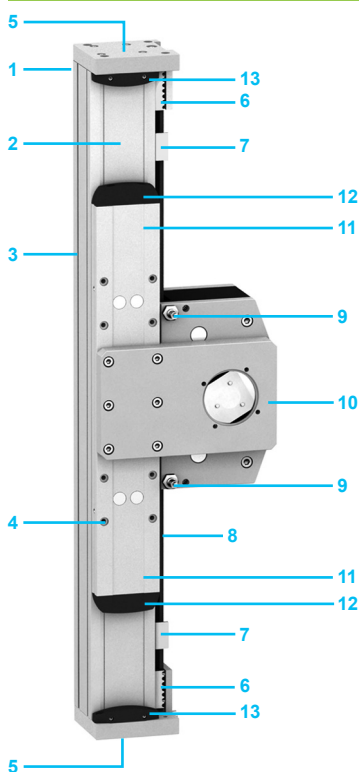
Spécificités produit

- Profilé avec rainures de type T sur 2 faces.
- Fixation possible de la charge sur les 2 blocs d'extrémité et sur un flanc via les rainures de type T.
- Bloc d'entraînement avec perçages afin de faciliter le montage de l'axe.
- Système de couplage rapide pour un assemblage simple du moteur.
- Grandes longueurs de course disponibles avec une précision millimétrique.
- Charge utile allant jusqu'à 50 kg, suivant le modèle :
 - 5 kg pour les axes Lexium CAS 41BR,
 - 8 kg pour les axes Lexium CAS 42BR,
 - 15 kg pour les axes Lexium CAS 42BB,
 - 12 kg pour les axes Lexium CAS 43BR,
 - 25 kg pour les axes Lexium CAS 43BB,
 - 50 kg pour les axes Lexium CAS 44BB.

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 4 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Le choix de l'élément moteur doit toujours prendre en compte le couple d'entraînement maximal admissible sur l'arbre d'entraînement de l'axe.

Description (1) (2)



- 1 Axe Cantilever Lexium CAS 4●B
- 2 Ruban métallique de protection
- 3 Rainures de type T pour fixation de la charge sur le flanc
- 4 Trous taraudés pour fixation de l'axe
- 5 Blocs d'extrémité pour fixation de la charge
- 6 Fixations de la courroie crantée
- 7 Plaques de détection pour les capteurs
- 8 Courroie crantée
- 9 Capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course
- 10 Bloc d'entraînement
- 11 Eléments mécaniques permettant le passage du ruban métallique de protection à l'intérieur du bloc de fixation
- 12 Butées
- 13 Fixations du ruban métallique de protection

Lexium CAS 4●B

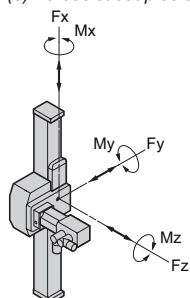
Caractéristiques mécaniques (1)

Type d'axe Cantilever	Lexium	CAS 41 BR	CAS 42 BR	BB	CAS 43 BR	BB	CAS 44 BB
Type d'entraînement du support de la charge		A courroie crantée					
Type de guidage du support de la charge		A galets		A billes	A galets	A billes	
Charge utile typique	kg	5	8	15	12	25	50
Force d'entraînement maximale axe X (Fx) (3)	N	250	650		900		2150
Vitesse maximale	m/s	3					
Accélération maximale	m/s ²	20					
Couple d'entraînement maximal	Nm	3,5	16		30		90
Force maximale axe Y (Fy) (3)	N	930		3540	2430	5550	7890
Force maximale axe Z (Fz) (3)	N	600		3540	1430	5550	7890
Couple maximal axe X (Mx) (3)	Nm	7	13	24	40	53	85
Couple maximal axe Y (My) (3)	Nm	24	29	250	85	487	1021
Couple maximal axe Z (Mz) (3)	Nm	37	45	250	144	487	1021
Course de déplacement maximale du chariot	mm	400	600		800		1200
Répétabilité	mm	± 0,05					
Section du profilé	largeur x hauteur	mm	40 x 40	60 x 60	80 x 80		110 x 110
Durée de vie	km	15 000					

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 4 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Description d'un axe Cantilever Lexium CAS 4 type ; la présence de certains éléments dépend des options de configuration choisies.

(3) Forces et couples exercés sur l'axe Cantilever Lexium CAS 4 :



Références (1)

Pour commander un axe Cantilever Lexium CAS 4, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :

Exemple : CAS 4 1 B R M 0300 A 3 B R /... suite de la référence page 23		CAS 4	●	B	●	M	●●●●	●	3	●	●	/ (2)
Taille (section du profilé)	40 (section 40 x 40 mm)	1										/
	60 (section 60 x 60 mm)	2										/
	80 (section 80 x 80 mm)	3										/
	110 (section 110 x 110 mm)	4										/
Type d'entraînement de la structure d'axe mobile	Par courroie crantée		B									/
Type de guidage de la structure d'axe mobile	A galets (pour CAS 41BR, 42BR, 43BR)			R								/
	A billes (pour CAS 42BB, 43BB, 44BB)			B								/
Avance par tour	84 mm/tour (pour CAS 41)				M							/
	155 mm/tour (pour CAS 42)				M							/
	205 mm/tour (pour CAS 43)				M							/
	264 mm/tour (pour CAS 44)				M							/
Course de déplacement	Maxi 400 mm (pour CAS 41)					●●●●						/
	Maxi 600 mm (pour CAS 42)					●●●●						/
	Maxi 800 mm (pour CAS 43)					●●●●						/
	Maxi 1200 mm (pour CAS 44)					●●●●						/
Interrupteurs de fin de course (3)	2 capteurs à sortie PNP, contact NF, non raccordés								A			/
	2 capteurs à sortie PNP, contact NO, non raccordés								C			/
	2 capteurs à sortie NPN, contact NF, non raccordés								E			/
	2 capteurs à sortie NPN, contact NO, non raccordés								G			/
	Sans capteurs/sans plaques de détection								N			/
Type de support de fixation (4)	Type 3								3			/
Options	Avec ruban métallique de protection										B	/
	Version anticorrosion/sans ruban métallique de protection										C	/
	Avec courroie crantée antistatique/sans ruban métallique de protection										A	/
	Version anticorrosion/avec courroie crantée antistatique/sans ruban métallique de protection										E	/
	Avec courroie crantée antistatique/avec ruban métallique de protection										L	/
	Sans option										N	/
Interface pour l'élément moteur (5)	Fixation élément moteur à droite											R /
	Sans (arbre creux)											H /

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 4 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

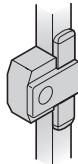
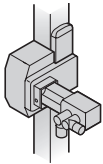
(2) 2^e partie de la référence, voir page 23.

(3) Livré avec un cordon de 0,1 m équipé d'un connecteur M8. Des cordons de longueurs différentes sont disponibles, voir accessoires page 46.

(4) Consulter notre site internet www.schneider-electric.com ou le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(5) Types d'interfaces pour l'élément moteur :

CAS 4●B●M●●●●●3●R/...(2) CAS 4●B●M●●●●●3●H/...(2)

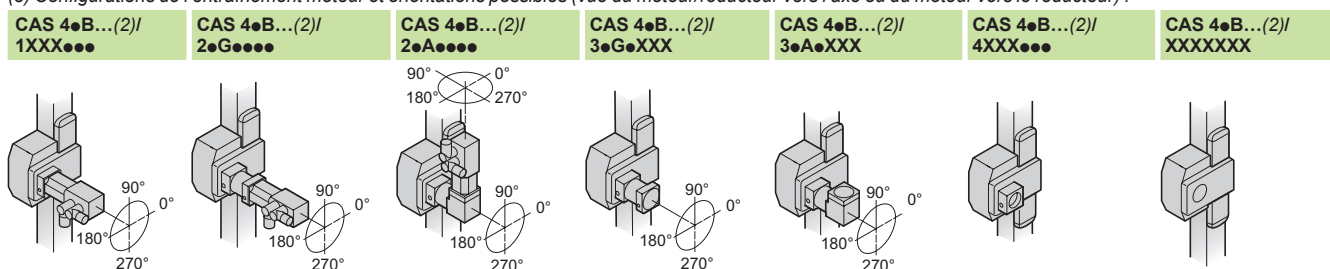


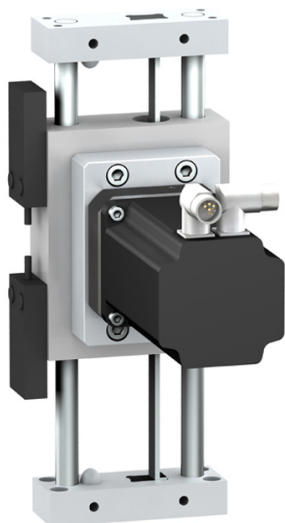
Références (suite) (1)									
Pour commander un axe Cantilever Lexium CAS 4, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :									
Exemple : CAS 4 1 B R M 0300 A 3 B R (2) /2 1G 0 H7 0		CAS 4 ● B ● M ●●●● ● 3 ●● (2) / ● ●● ● ●● ● + ...							
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A									
Configuration de l'entraînement moteur (3)	Moteur seul	/	1						
	Moteur + réducteur	/	2						
	Réducteur seul	/	3						
	Sans moteur/sans réducteur/avec plaque d'adaptation pour l'entraînement	/	4						
	Sans moteur/sans réducteur	/	X						
Interface réducteur	Réducteurs PLE 40	/		0G					
	Réducteurs PLE 60	/		1G					
	Réducteurs PLE 80	/		3G					
	Réducteurs PLE 120	/		5G					
	Réducteurs WPLE 40	/		0A					
	Réducteurs WPLE 60	/		1A					
	Réducteurs WPLE 80	/		3A					
	Réducteurs WPLE 120	/		5A					
	Autres réducteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du réducteur requis)	/		YY					
	Autres réducteurs tiers avec montage par Schneider Electric (réducteur et plans requis)	/		ZZ					
	Sans réducteur	/		XX					
Orientation du réducteur (3)	0°	/			3				
	90°	/			0				
	180°	/			9				
	270°	/			6				
	Sans réducteur	/			X				
Interface moteur	Servo moteurs BSH 055●	/				H5			
	Servo moteurs BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/				H7			
	Servo moteurs BSH 0703/BMH 0703	/				H8			
	Servo moteurs BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/				H1			
	Servo moteurs BSH 1004	/				H4			
	Servo moteurs BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/				H2			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●571, 572 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I6			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●573 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I7			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●851, 852 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I9			
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●853 avec moteur pas à pas 3 phases	/				I8			
	Entraînements intégrés Lexium ILA●●57 avec servo moteur synchrone ac	/				A6			
	Entraînements intégrés Lexium ILE●●66 avec moteur brushless dc et réducteur à dents droites	/				E7			
	Moteurs pas à pas BRS 368	/				V8			
	Moteurs pas à pas BRS 397, 39A	/				V9			
	Moteurs pas à pas BRS 39B	/				V0			
	Moteurs pas à pas BRS 3AC, 3AD	/				V1			
	Moteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du moteur requis)	/				YY			
	Moteurs tiers avec montage par Schneider Electric (moteur et plans requis)	/				ZZ			
Sans moteur	/				XX				
Orientation du moteur (3)	0°	/					3		
	90°	/					0		
	180°	/					9		
	270°	/					6		
	Sans moteur	/					X		
Taux de réduction du réducteur planétaire + référence du moteur	indiquer en clair, en fin de référence, le taux de réduction du réducteur planétaire et la référence complète du moteur. Exemple : PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A								+ ...

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 4 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 1^{re} partie de la référence, voir page 22.

(3) Configurations de l'entraînement moteur et orientations possibles (vue du moteur/réducteur vers l'axe ou du moteur vers le réducteur) :





Axe Cantilever Lexium CAS 3 avec réducteur et moteur montés

Présentation (1)

Les axes Cantilever Lexium CAS 3 sont des axes à déplacement linéaire avec un entraînement du chariot par crémaillère ou par courroie crantée et un guidage à billes. Ils sont constitués d'une structure d'axe mobile et d'un élément moteur fixe.

La structure d'axe mobile, conçue sur la base de 2 tubes parallèles, sert de support à la charge. Cette structure est entraînée par une crémaillère ou une courroie crantée selon la taille de l'axe.

Ce type de structure mobile permet d'offrir un axe avec une masse et un encombrement réduits tout en garantissant une importante rigidité. Elle peut supporter des charges allant jusqu'à 18 kg, selon le modèle.

Les axes Cantilever Lexium CAS 3 offrent différentes options de configuration dont : la longueur de l'axe, différents types de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course, version anticorrosion, courroie crantée antistatique, ... (voir page 26).

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des axes Cantilever Lexium CAS 3 (2) (voir pages 6 et 27).

Des éléments moteurs tiers peuvent également être utilisés sous certaines conditions ; dans ce cas, consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant :

- un positionnement à vitesse élevée pour des courtes distances de travail : manutention, ...
- des forces d'avance élevées : serrage, assemblage, ...

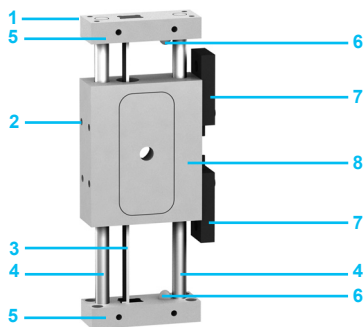
Spécificités produit

- Forte rigidité
- Structure mobile avec une faible masse de déplacement
- Encombrement réduit
- Fixation possible de la charge sur les 2 blocs d'extrémité
- Diverses possibilités de montage afin de faciliter l'intégration dans une solution globale
- Longueur de course disponible avec une précision millimétrique
- Charge utile allant jusqu'à 18 kg, suivant le modèle :
 - jusqu'à 1 kg pour les axes CAS 30,
 - jusqu'à 3 kg pour les axes CAS 31,
 - jusqu'à 5 kg pour les axes CAS 32,
 - jusqu'à 10 kg pour les axes CAS 33,
 - jusqu'à 18 kg pour les axes CAS 34.

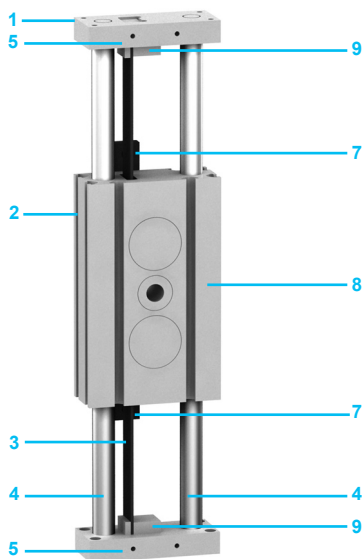
(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 3 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Le choix de l'élément moteur doit toujours prendre en compte le couple d'entraînement maximal admissible sur l'arbre d'entraînement de l'axe.

Description (1) (2)



Lexium CAS 30R, CAS 31B



Lexium CAS 32B, CAS 33B, CAS 34B

- 1 Axe Cantilever Lexium CAS 3●●
- 2 Trous taraudés ou rainures de type T pour fixation de l'axe
- 3 Crémaillère ou courroie crantée
- 4 Tubes constituant la structure mobile et le mode de guidage
- 5 Blocs d'extrémité pour fixation de la charge. Ces blocs servent également de plaques de détection pour les capteurs
- 6 Butées
- 7 Capteurs
- 8 Bloc d'entraînement
- 9 Fixations de la courroie crantée

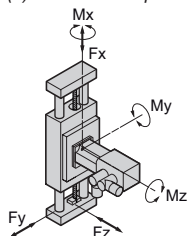
Caractéristiques mécaniques (1)

Type d'axe Cantilever	Lexium	CAS 30RC	CAS 31BC	CAS 32BC	CAS 33BC	CAS 34BC
Type d'entraînement du support de la charge		A crémaillère	A courroie crantée			
Type de guidage du support de la charge		A billes				
Charge utile typique	kg	1	3	5	10	18
Force d'entraînement maximale axe X (Fx) (3)	N	80	125	435	535	705
Vitesse maximale	m/s	3				
Accélération maximale	m/s ²	20				
Couple d'entraînement maximal	Nm	0,6	1,5	7	8,5	11,5
Force maximale axe Y (Fy) (3)	N	160	210	290	460	950
Force maximale axe Z (Fz) (3)	N	130	180	250	400	820
Couple maximal axe X (Mx) (3)	Nm	1,9	5,1	9	16	45
Couple maximal axe Y (My) (3)	Nm	2,8	6,7	21	34	85
Couple maximal axe Z (Mz) (3)	Nm	3,5	7,8	25	39	100
Course de déplacement maximale du chariot	mm	150	200	300	400	500
Répétabilité	mm	± 0,05				
Durée de vie	km	15 000				

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 3 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Description des axes Cantilever Lexium CAS 30R type et CAS 3●B type : la présence de certains éléments dépend des options de configuration choisies.

(3) Forces et couples exercés sur l'axe Cantilever Lexium CAS 3 :



Références (1)

Pour commander un axe Cantilever Lexium CAS 3, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :

Exemple : CAS 3 1 B C M 0200 A 1 C R/... suite de la référence page 27

		CAS 3	●	●	C	M	●●●●	●	1	●	R	/(2)
Taille (section du profilé)	66 x 28 mm	0										/
	80 x 30 mm	1										/
	100 x 40 mm	2										/
	120 x 50 mm	3										/
	160 x 50 mm	4										/
Type d'entraînement de la structure d'axe mobile	Par crémaillère (pour CAS 30)			R								/
	Par courroie crantée (pour CAS 31, 32, 33, 34)			B								/
Type de guidage de la structure d'axe mobile	A billes			C								/
Avance par tour	50 mm/tour pour CAS 30)				M							/
	75 mm/tour (pour CAS 31)				M							/
	100 mm/tour (pour CAS 32, 33, 34)				M							/
Course de déplacement	Maxi 150 mm (pour CAS 30)					●●●●						/
	Maxi 200 mm (pour CAS 31)					●●●●						/
	Maxi 300 mm (pour CAS 32)					●●●●						/
	Maxi 400 mm (pour CAS 33)					●●●●						/
	Maxi 500 mm (pour CAS 34)					●●●●						/
Interrupteurs de fin de course	2 capteurs à sortie PNP, contact NF, non raccordés (3)							A				/
	2 capteurs à sortie PNP, contact NF, non raccordés (4)							B				/
	Sans capteurs							N				/
Type de support de fixation (5)	Type 1							1				/
Options	Version anticorrosion (uniquement pour CAS 31, 32, 33, 34)									C		/
	Avec courroie crantée antistatique									A		/
	version anticorrosion/avec courroie crantée antistatique (uniquement pour CAS 31, 32, 33, 34)									E		/
	Sans option									N		/
Interface pour l'élément moteur (6)	Fixation élément moteur à droite										R	/

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 3 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 2^e partie de la référence, voir page 27.

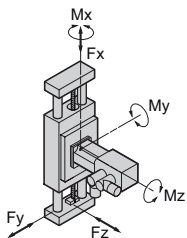
(3) Livré avec un cordon de 0,2 m équipé d'un connecteur M8.

(4) Livré avec un cordon de 5 m avec une extrémité fils libres.

(5) Consulter notre site internet www.schneider-electric.com ou le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(6) Fixation élément moteur à droite :

CAS 3●●CM●●●●●1●R/...(2)



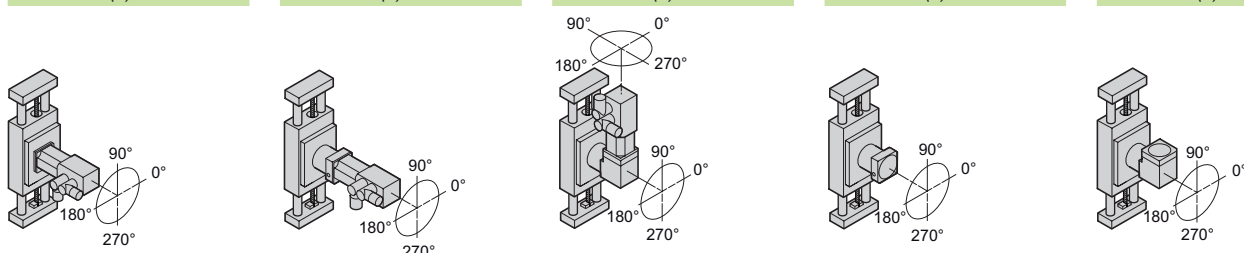
Références (suite) (1)									
Pour commander un axe Cantilever Lexium CAS 3, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :									
Exemple : CAS 3 1 B C M 0200 A 1 C R (2) /2 1G 0 H7 0		CAS 3 ● ● C M ● ● ● ● 1 ● R (2) / ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● + ...							
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A									
Configuration de l'entraînement moteur (3)	Moteur seul	/	1						
	Moteur + réducteur	/	2						
	Réducteur seul	/	3						
Interface réducteur	Réducteurs PLE 40	/		0G					
	Réducteurs PLE 60	/		1G					
	Réducteurs PLE 80	/		3G					
	Réducteurs PLE 120	/		5G					
	Réducteurs WPLE 40	/		0A					
	Réducteurs WPLE 60	/		1A					
	Réducteurs WPLE 80	/		3A					
	Réducteurs WPLE 120	/		5A					
	Autres réducteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du réducteur requis)	/		YY					
	Autres réducteurs tiers avec montage par Schneider Electric (réducteur et plans requis)	/		ZZ					
Sans réducteur	/		XX						
Orientation du réducteur (3)	0°	/				3			
	90°	/				0			
	180°	/				9			
	270°	/				6			
	Sans réducteur	/				X			
Interface moteur	Servo moteurs BSH 055●	/					H5		
	Servo moteurs BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/					H7		
	Servo moteurs BSH 0703/BMH 0703	/					H8		
	Servo moteurs BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/					H1		
	Servo moteurs BSH 1004	/					H4		
	Servo moteurs BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/					H2		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●571, 572 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I6		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●573 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I7		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●851, 852 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I9		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●853 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I8		
	Entraînements intégrés Lexium ILA●●57 avec servo moteur synchrone ac	/					A6		
	Entraînements intégrés Lexium ILE●●66 avec moteur brushless dc et réducteur à dents droites	/					E7		
	Moteurs pas à pas BRS 368	/					V8		
	Moteurs pas à pas BRS 397, 39A	/					V9		
	Moteurs pas à pas BRS 39B	/					V0		
	Moteurs pas à pas BRS 3AC, 3AD	/					V1		
	Moteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du moteur requis)	/					YY		
Moteurs tiers avec montage par Schneider Electric (moteur et plans requis)	/					ZZ			
Sans moteur	/					XX			
Orientation du moteur (3)	0°	/						3	
	90°	/						0	
	180°	/						9	
	270°	/						6	
	Sans moteur	/						X	
Taux de réduction du réducteur planétaire + référence du moteur	Indiquer en clair, en fin de référence, le taux de réduction du réducteur planétaire et la référence complète du moteur. Exemple : PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A								+ ...

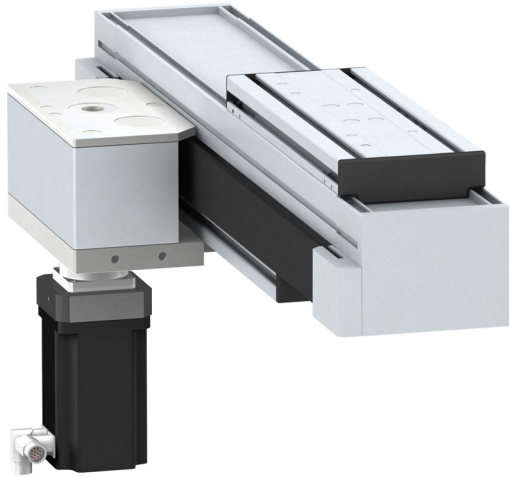
(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Cantilever Lexium CAS 3 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 1^{re} partie de la référence, voir page 26.

(3) Configurations de l'entraînement moteur et orientations possibles (vue du moteur/réducteur vers l'axe ou du moteur vers le réducteur) :

CAS 3●●... (2) /1XX●●● CAS 3●●... (2) /2●G●●●● CAS 3●●... (2) /2●A●●●● CAS 3●●... (2) /3●G●●XX CAS 3●●... (2) /3●A●●XX





Axe télescopique Lexium CAS 2 avec moteur et réducteur montés

Présentation (1)

Les axes télescopiques Lexium CAS 2 sont des axes à déplacement linéaire. Ces axes sont constitués d'une structure d'axe mobile, d'un chariot mobile et d'un élément moteur fixe.

Cette technologie permet d'obtenir une course de déplacement maximale supérieure à la propre longueur de l'axe. L'axe peut se déplacer à l'intérieur d'une zone de travail puis en ressortir complètement.

Le chariot mobile sert de support à la charge. Il est entraîné par une courroie crantée avec un guidage à galets ou à billes. La structure mobile est conçue sur la base d'un profilé en aluminium anodisé offrant une importante rigidité. Ce profilé peut supporter des charges allant jusqu'à 35 kg, selon le modèle. La structure mobile est entraînée par une courroie crantée.

Les axes télescopiques Lexium CAS 2 sont destinés aux applications nécessitant le chargement et le déchargement des zones de travail avec des contraintes d'accès telles que des périodes de travail déterminées ou des espaces réduits.

Les axes Lexium CAS 24BB, avec un guidage à billes, sont particulièrement dédiés aux applications exigeant des forces et des couples importants.

Pour les autres applications, le guidage à galets des axes Lexium CAS 24BR offre une solution simple et économique.

Les axes télescopiques Lexium CAS 2 offrent différentes options de configuration dont : la longueur de l'axe, différents types de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course, le choix entre 2 types de chariots offrant des dimensions différentes, ... (voir page 30).

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des axes télescopiques Lexium CAS 2 (2) (voir pages 6 et 31).

Des éléments moteurs tiers peuvent également être utilisés sous certaines conditions ; dans ce cas, consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant un positionnement sur de longues distances avec un faible encombrement :

- manutention,
- transstockeurs,
- machines de transfert,
- ...

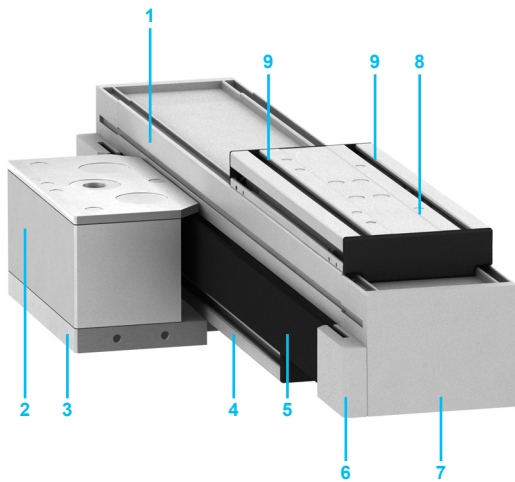
Spécificités produit

- Forte rigidité avec une faible masse de déplacement
- Chariot avec rainures afin de faciliter le montage des charges
- Encombrement réduit
- Longueur de course disponible avec une précision millimétrique
- Charge utile allant jusqu'à 25 kg pour les axes Lexium CAS 24BR et jusqu'à 35 kg pour les axes Lexium CAS 24BB.

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes télescopiques Lexium CAS 2 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Le choix de l'élément moteur doit toujours prendre en compte le couple d'entraînement maximal admissible sur l'arbre d'entraînement de l'axe.

Description (1) (2)



- 1 Axe télescopique Lexium CAS 24B
- 2 Bloc d'entraînement
- 3 Plaque d'adaptation élément moteur
- 4 Support pour fixation de l'axe
- 5 Courroie crantée pour l'entraînement de la structure d'axe mobile
- 6 Fixation de la courroie crantée entraînant la structure d'axe mobile
- 7 Blocs d'extrémité
- 8 Chariot pour supporter la charge
- 9 Rainures pour le montage de la charge

Lexium CAS 24B

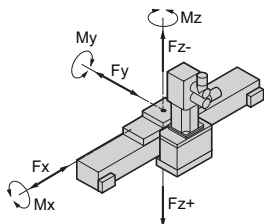
Caractéristiques mécaniques (1)

Type d'axe télescopique	Lexium	CAS 24BR	CAS 24BB
Type d'entraînement	du support de la charge		A courroie crantée
	de la structure d'axe		A courroie crantée
Type de guidage du support de la charge		A galets	A billes
Charge utile typique	kg	25	35
Force d'entraînement maximale axe X (Fx) (3)	N	1500	
Vitesse maximale	m/s	3	
Accélération maximale	m/s ²	20	
Couple d'entraînement maximal	Nm	36	
Force maximale axe Y (FY) (3)	N	1810	2460
Force maximale axe Z (Fz-, Fz+) (3)		N	1070
		N	1070
Couple maximal axe X (Mx) (3)	Nm	52	70
Couple maximal axe Y (My) (3)	avec chariot type 1	Nm	106
	avec chariot type 2	Nm	148
Couple maximal axe Z (Mz) (3)	avec chariot type 1	Nm	219
	avec chariot type 2	Nm	308
Course de déplacement maximale du chariot	mm	2400	
Répétabilité	mm	± 0,1	
Section du profilé	largeur x hauteur	mm	120 x 95
Durée de vie	km	30 000	

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes télescopiques Lexium CAS 2 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Description d'un axe télescopique Lexium CAS 2 type ; la présence de certains éléments dépend des options de configuration choisies.

(3) Forces et couples exercés sur un axe télescopique Lexium CAS 2 :



Références (1)

Pour commander un axe télescopique Lexium CAS 2, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :

Exemple : CAS 2 4 B R M 2000 A 1 N R (2) /... suite de la référence page 31

		CAS	2	4	B	●	M	●●●●	●	●	N	R	/ (2)
Taille (section du profilé)	120 (section 120 x 95 mm)			4									/
Type d'entraînement du chariot et de la structure d'axe	2 courroies crantées : 1 pour le chariot et 1 pour la structure d'axe				B								/
Type de guidage du chariot	A galets					R							/
	A billes					B							/
Avance par tour	Structure d'axe : 150 mm/tour Chariot : 300 mm/tour						M						/
Course de déplacement	Maxi 2400 mm							●●●●					/
Interrupteurs de fin de course	2 capteurs à sortie PNP, contact NF, non raccordés (3)									A			/
	2 capteurs à sortie PNP, contact NF, non raccordés (4)									B			/
	Sans capteurs/sans plaque de détection									N			/
Type de chariot (5)	Type 1										1		/
	Type 2										2		/
Options	Sans option										N		/
Interface pour l'élément moteur (6)	Fixation élément moteur à droite											R	/

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes télescopiques Lexium CAS 2 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 2^e partie de la référence, voir page 31.

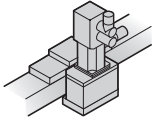
(3) Livré avec un cordon de 0,2 m équipé d'un connecteur M8.

(4) Livré avec un cordon de 5 m avec une extrémité fils libres.

(5) Voir caractéristiques et encombrements sur notre site internet www.schneider-electric.com ou consulter le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(6) Fixation élément moteur à droite :

CAS 24B●M●●●●●NR/...(2)



Références (suite) (1)									
Pour commander un axe télescopique Lexium CAS 2, compléter chaque référence en remplaçant les "●" (2) :									
Exemple : CAS 2 4 B R M 2000 A 1 N R (2) /2 3G 0 H7 0		CAS 2 4 B ● M ●●●●●● N R (2)/ ● ● ● ● ● + ...							
+ PLE80 3:1 + BMH 0702P01A2A									
Configuration de l'entraînement moteur (3)	Moteur seul	/	1						
	Moteur + réducteur	/	2						
	Réducteur seul	/	3						
Interface réducteur	Réducteurs PLE 40	/		0G					
	Réducteurs PLE 60	/		1G					
	Réducteurs PLE 80	/		3G					
	Réducteurs PLE 120	/		5G					
	Réducteurs WPLE 40	/		0A					
	Réducteurs WPLE 60	/		1A					
	Réducteurs WPLE 80	/		3A					
	Réducteurs WPLE 120	/		5A					
	Autres réducteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du réducteur requis)	/		YY					
	Autres réducteurs tiers avec montage par Schneider Electric (réducteur et plans requis)	/		ZZ					
	Sans réducteur	/		XX					
Orientation du réducteur (3)	0°	/				3			
	90°	/				0			
	180°	/				9			
	270°	/				6			
	Sans réducteur	/				X			
Interface moteur	Servo moteurs BSH 055●	/					H5		
	Servo moteurs BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/					H7		
	Servo moteurs BSH 0703/BMH 0703	/					H8		
	Servo moteurs BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/					H1		
	Servo moteurs BSH 1004	/					H4		
	Servo moteurs BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/					H2		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●571, 572 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I6		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●573 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I7		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●851, 852 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I9		
	Entraînements intégrés Lexium ILS●●853 avec moteur pas à pas 3 phases	/					I8		
	Entraînements intégrés Lexium ILA●●57 avec servo moteur synchrone ac	/					A6		
	Entraînements intégrés Lexium ILE●●66 avec moteur brushless dc et réducteur à dents droites	/					E7		
	Moteurs pas à pas BRS 368	/					V8		
	Moteurs pas à pas BRS 397, 39A	/					V9		
	Moteurs pas à pas BRS 39B	/					V0		
	Moteurs pas à pas BRS 3AC, 3AD	/					V1		
	Moteurs tiers sans montage par Schneider Electric (plans du moteur requis)	/					YY		
Moteurs tiers avec montage par Schneider Electric (moteur et plans requis)	/					ZZ			
Sans moteur	/					XX			
Orientation du moteur (3)	0°	/						3	
	90°	/						0	
	180°	/						9	
	270°	/						6	
	Sans moteur	/						X	
Taux de réduction du réducteur planétaire + référence du moteur	Indiquer en clair, en fin de référence, le taux de réduction du réducteur planétaire et la référence complète du moteur. Exemple : PLE80 3:1 + BMH 0702P01A2A								+ ...

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes télescopiques Lexium CAS 2 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) 1^{re} partie de la référence, voir page 30.

(3) Configurations de l'entraînement moteur et orientations possibles (vue du moteur/réducteur vers l'axe ou du moteur vers le réducteur) :

CAS 2●B...(2)/1XX●●●	CAS 2●B...(2)/2●G●●●	CAS 2●B...(2)/2●A●●●●	CAS 2●B...(2)/3●G●XXX	CAS 2●B...(2)/3●A●XXX

Type d'axe		Axes portiques doubles	
Mouvement	Nombre de direction	1	
	Type de mouvement	Horizontal : combinaison de deux axes parallèles X et Y	
		Sur deux chariots parallèles	
Type de système multiaxe		Axes PAS 4●B + axe support PAS 4●H (entraînement par la charge)	Axes PAS 4●B + PAS 4●B (entraînement par arbre de transmission)
Entraînement		Par courroie crantée sur un axe	Par courroie crantée sur les deux axes
Type de guidage		A billes ou à galets	A billes ou à galets



Caractéristiques principales		<input type="checkbox"/> Grande longueur de course <input type="checkbox"/> Dynamique élevée <input type="checkbox"/> Haute précision du mouvement (positionnement, guidage)	<input type="checkbox"/> Haute précision du mouvement (positionnement, guidage) <input type="checkbox"/> Forces d'avance élevées
Charge utile maximale		250 kg	300 kg
Course maximale de travail	sur axe X	5500 mm	
	sur axe Y	-	
	sur axe Z	-	
Options		<input type="checkbox"/> Choix du guidage : à billes (applications nécessitant des forces et des couples importants), à galets (solution simple et économique) <input type="checkbox"/> Ruban métallique de protection <input type="checkbox"/> Version anticorrosion <input type="checkbox"/> Courroie antistatique <input type="checkbox"/> Large choix des capteurs assurant la fonction d'interrupteurs de fin de course <input type="checkbox"/> Nombreuses configurations pour le montage du moteur <input type="checkbox"/> Distance variable entre les deux axes	
Référence		MAX H	MAX S
Page		36	

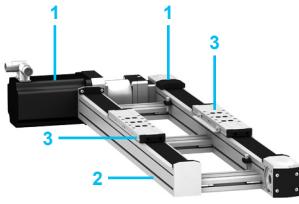


Positionneurs linéaires		Robots portiques
2		3
Horizontal et vertical : combinaison d'un axe X et d'un axe Z		Horizontal : combinaison de deux axes perpendiculaires X et Y Horizontal et vertical : combinaison de deux axes perpendiculaires X et Y, et d'un axe Z
Sur le flanc ou sur les blocs d'extrémité du profilé de l'axe Z		Sur le chariot de l'axe Y Sur le flanc ou sur les blocs d'extrémité du profilé de l'axe Z
<input type="checkbox"/> Axes MAX S + CAS 4 <input type="checkbox"/> Axes MAX S + CAS 3		<input type="checkbox"/> Axes MAX S + MAX H <input type="checkbox"/> Axes MAX S + PAS 4●B <input type="checkbox"/> Axes MAX S + MAX H + CAS 4 <input type="checkbox"/> Axes MAX S + MAX H + CAS 3
Par courroie crantée sur chaque axe		
A billes ou à galets		
		
<input type="checkbox"/> Positionnement dynamique de la charge	<input type="checkbox"/> Grande longueur de course sur deux axes	<input type="checkbox"/> Grande longueur de course sur trois axes
50 kg	130 kg	50 kg
5500 mm	5500 mm	5500 mm
–	1500 mm	1500 mm
1200 mm	–	1200 mm
<input type="checkbox"/> Choix du guidage : à billes (applications nécessitant des forces et des couples importants), à galets (solution simple et économique) <input type="checkbox"/> Large choix de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course		
Fourni de base : <input type="checkbox"/> Ruban métallique de protection <input type="checkbox"/> Version anticorrosion <input type="checkbox"/> Courroie antistatique		
MAX P	MAX R●2	MAX R●3
39	42	43

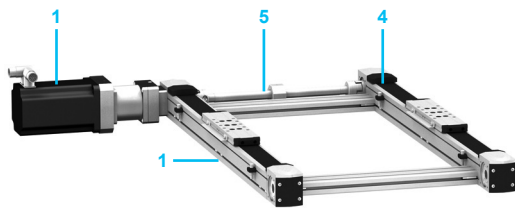


Lexium Linear Motion

Axes portiques doubles Lexium MAX H et Lexium MAX S



Axe portique double Lexium MAX H avec moteur et réducteur montés



Axe portique double Lexium MAX S avec moteur et réducteur montés

Présentation (1)

Les axes portiques doubles Lexium MAX H et Lexium MAX S sont des axes à déplacement linéaire. Ils sont constitués de 2 axes portiques PAS B montés en parallèle avec :

- 1 axe entraîné par un élément moteur 1,
 - 1 axe support 2 (axe Lexium MAX H) ou 4 (axe Lexium MAX S). L'entraînement de l'axe support diffère selon le modèle :
 - axes Lexium MAX H : l'axe support 2 est entraîné par la charge fixée sur les 2 chariots parallèles 3
 - axes Lexium MAX S : l'axe support 4 est entraîné par un arbre de transmission 5.
- L'entraînement des chariots est réalisé par une courroie crantée avec un guidage à galets ou à billes.

Les axes MAX ●2BB, MAX ●3BB et MAX ●4BB, à guidage à billes, sont particulièrement destinés aux applications nécessitant des forces et des couples importants.

Pour les autres applications, le guidage à galets des axes MAX ●1BR, MAX●2BR et MAX ●3BR offre une solution simple et économique.

Les axes portiques doubles Lexium MAX H et Lexium MAX S permettent d'offrir une solution aux applications nécessitant le positionnement de charges lourdes sur une grande longueur de course avec une dynamique élevée.

Les axes portiques doubles Lexium MAX H peuvent supporter des charges allant jusqu'à 250 kg, les axes portiques doubles Lexium MAX S des charges allant jusqu'à 300 kg, suivant le modèle.

Les axes portiques doubles Lexium MAX H et Lexium MAX S offrent différentes options de configuration dont : la longueur de l'axe, différents types de capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course, l'ajout d'un ruban métallique de protection, le choix entre plusieurs types de chariots offrant des dimensions différentes, la possibilité d'avoir jusqu'à 3 chariots, une courroie crantée antistatique, une version anticorrosion, ... (voir page 36).

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des axes Lexium MAX H et Lexium MAX S (2) (voir pages 6 et 37).

Des éléments moteurs tiers peuvent également être utilisés sous certaines conditions ; dans ce cas, consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant :

- un positionnement de charges lourdes et/ou de surfaces importantes : manutention, ...
- un positionnement sur de longues distances : manutention, Pick & Place, ...

Spécificités produit

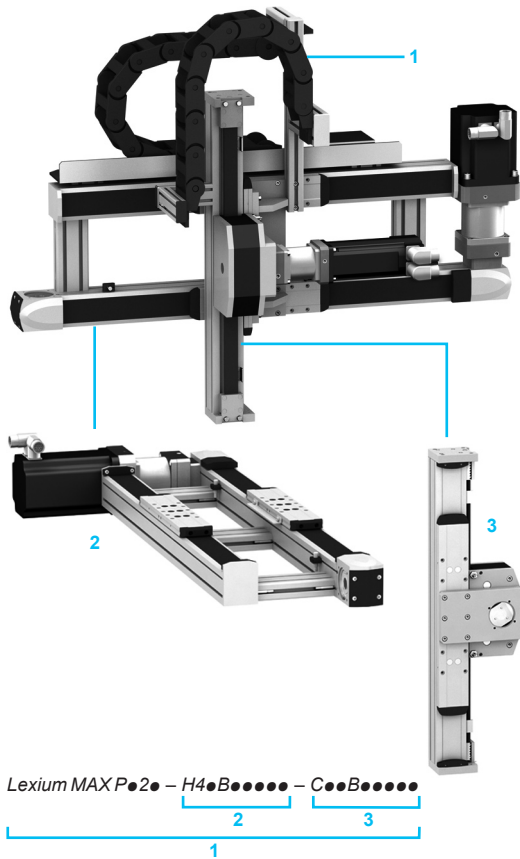
- Profils avec rainures de type T sur 3 faces assurant une intégration simple dans les structures existantes
- Chariot avec perçages afin de faciliter le montage des charges
- Graisseurs accessibles sur chaque côté des chariots pour simplifier les opérations de maintenance périodiques
- Système de couplage rapide pour un assemblage simple du moteur
- Longueur de course disponible avec une précision millimétrique
- Positionnement libre des capteurs le long du profilé à l'aide des rainures de type T
- Charge utile pour les axes portiques :
 - Lexium MAX H : maximum 250 kg,
 - Lexium MAX S : maximum 300 kg.

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Lexium MAX ● est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue. Les données relatives à la charge, aux forces et aux couples indiquées dans l'ensemble des documents concernent les chariots sur la structure mécanique rigide côté client, avec une charge à fixation centrale.

(2) Le choix de l'élément moteur doit toujours prendre en compte le couple d'entraînement maximal admissible sur l'arbre d'entraînement de l'axe.

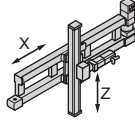
Caractéristiques mécaniques (1)							
Type d'axe portique double	Lexium	MAX H1 BR	MAX H2 BR	BB	MAX H3 BR	BB	MAX H4 BB
Type d'entraînement du support de la charge		Courroie crantée					
Type de guidage du support de la charge		A galets		A billes	A galets	A billes	
Charge utile typique	kg	12	20	65	40	150	250
Course de déplacement maximale du chariot	mm	3000		5500			
Distance entre les 2 axes	minimale...maximale	mm	100...300	110...400		120...500	130...600
Type d'axe portique double	Lexium	MAX S1 BR	MAX S2 BR	BB	MAX S3 BR	BB	MAX S4 BB
Type d'entraînement du support de la charge		Courroie crantée					
Type de guidage du support de la charge		A galets		A billes	A galets	A billes	
Charge utile typique	kg	15	25	75	50	180	300
Course de déplacement maximale du chariot	mm	3000		5500			
Distance entre les 2 axes	minimale...maximale	mm	100...1400	110...1800		120...2300	130...2800

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des axes Lexium MAX H et Lexium MAX S est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.



Présentation (1)

Les positionneurs linéaires Lexium MAX P 1 sont des systèmes multiaxes à déplacements linéaires selon les directions X et Z :



Ils sont constitués de 2 axes avec :

- un axe portique double Lexium MAX H assurant un déplacement selon la direction X 2,
- un axe Cantilever Lexium CAS 4 ou Lexium CAS 3 assurant un déplacement selon la direction Z 3.

L'entraînement de chaque chariot est réalisé par une courroie crantée avec un guidage à galets ou à billes.

Les positionneurs linéaires Lexium MAX P fonctionnent en dessus ou en dessous de la zone de travail. Ils permettent d'apporter une solution fiable pour la manipulation dynamique des charges. Selon le modèle, des charges jusqu'à 50 kg peuvent être déplacées jusqu'à 5500 mm en X et 1200 mm en Z.

Ces positionneurs linéaires offrent différentes options de configuration pour chaque axe dont : la longueur, le choix entre différentes tailles et types de profilés, le choix entre différents types de guidages ... (voir page suivante).

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des positionneurs linéaires Lexium MAX P.

Le choix et l'association de ces éléments moteurs étant spécifiques à chaque application, il est nécessaire de consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant un positionnement dynamique de charges :

- manutention,
- Pick & Place,
- ...

Spécificités produit

- Nombreuses possibilités d'adaptation grâce à la conception modulaire
- Charge utile maximale pour les positionneurs Lexium MAX P : 50 kg

Caractéristiques mécaniques (1)

Type de positionneur linéaire		Lexium	MAX P12 –		MAX P22 –			
			H41BR – C31BC	H41BR – C41BR	H42BR – C32BC	H42BB – C32BC	H42BR – C42BR	H42BB – C42BB
Type d'entraînement	Axes X et Z		Courroie crantée					
Type de guidage	Axe X		A galets			A billes	A galets	A billes
	Axe Z		A billes	A galets	A billes		A galets	A billes
Charge utile typique		kg	2	4		5	6	15
Course de déplacement maximale du chariot	Axe X	mm	3000	4000				
	Axe Z	mm	200	400	300		600	
Type de positionneur linéaire		Lexium	MAX P32 –				MAX P42 –	
			H43BR – C34BC	H43BB – C34BC	H43BR – C43BR	H43BB – C43BB	H44BB – C44BB	
Type d'entraînement	Axes X et Z		Courroie crantée					
Type de guidage	Axe X		A galets	A billes	A galets	A billes		
	Axe Z		A billes		A galets	A billes		
Charge utile typique		kg	14	18	9	25	50	
Course de déplacement maximale du chariot	Axe X	mm	5500					
	Axe Z	mm	500		800		1200	

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des positionneurs linéaires Lexium MAX P est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

Références (1)																
Pour commander un positionneur linéaire Lexium MAX P, compléter chaque référence en remplaçant les "●" :																
Exemple : MAX P 1 2 R – H41 B R 4000 – C41 B R 0400		MAX P	●	2	●	–	●●●	B	●	●●●●	–	●●●	B	●	●●●●	+ ...
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A (pour l'axe X)																+ ...
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A (pour l'axe Z)																+ ...
Taille de l'axe X (section du profilé)	40 (section 40 x 40 mm)	1														
	60 (section 60 x 60 mm)	2														
	80 (section 80 x 80 mm)	3														
	110 (section 110 x 110 mm)	4														
Nombre d'axes indépendants	2 axes : 1 axe X, 1 axe Z	2														
	Interface pour l'élément moteur (3) Fixation élément moteur à droite Fixation élément moteur à gauche		R													
Type d'axe X	MAX H41 (pour MAX P12) (2)							H41								
	MAX H42 (pour MAX P22) (2)							H42								
	MAX H43 (pour MAX P32) (2)							H43								
	MAX H44 (pour MAX P42) (2)							H44								
Type d'entraînement	Par courroie crantée							B								
Type de guidage	A galets (pour MAX P●2● – H41/H42/H43)								R							
	A billes (pour MAX P●2● – H42/H43/H44)								B							
Course de déplacement	Indiquer la longueur en mm (voir la longueur maximale possible selon le modèle page 38)									●●●●						
Type d'axe Z	CAS 41 (pour MAX P12) (2)													C41		
	CAS 42 (pour MAX P22) (2)													C42		
	CAS 43 (pour MAX P32) (2)													C43		
	CAS 44 (pour MAX P42) (2)													C44		
	CAS 31 (pour MAX P12) (2)													C31		
	CAS 32 (pour MAX P22) (2)													C32		
	CAS 34 (pour MAX P32) (2)													C34		
Type d'entraînement	Par courroie crantée													B		
Type de guidage	A galets (pour MAX P●2● – H4●B●●●●● – C41/C42/C43)														R	
	A billes (pour MAX P●2● – H4●B●●●●● – C42/C43/C44)														B	
	A billes (pour MAX P●2● – H4●B●●●●● – C3●)														C	
Course de déplacement	Indiquer la longueur en mm (voir la longueur maximale possible selon le modèle page 38)														●●●●	
Taux de réduction du réducteur planétaire + référence du moteur	Indiquer en clair, en fin de référence, le taux de réduction du réducteur planétaire et la référence complète du moteur choisis pour l'axe X et pour l'axe Z. Exemple : PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A pour chaque axe															+ ... + ...

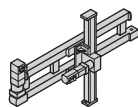
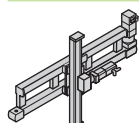
(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des positionneurs linéaires Lexium MAX P est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Livré avec 2 capteurs à sortie PNP, contact NF avec un cordon de 0,1 m équipé d'un connecteur M8.

(3) Types d'interfaces pour l'élément moteur :

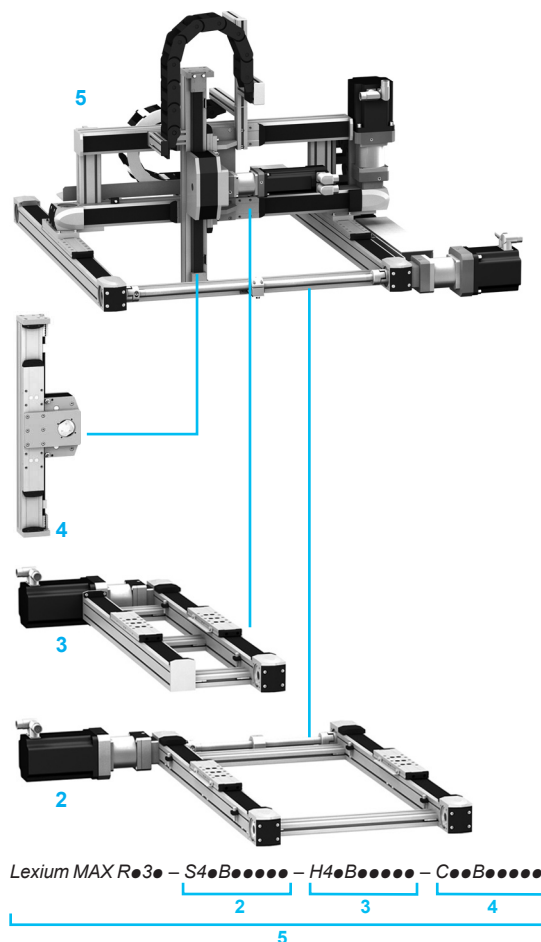
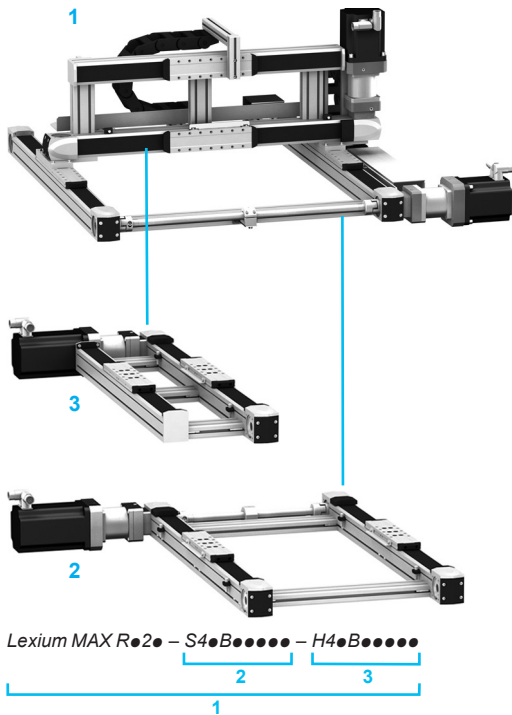
MAX P●2R – ...

MAX P●2L – ...



Lexium Linear Motion

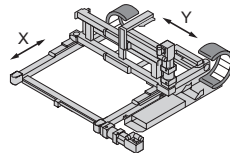
Robots portiques Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3



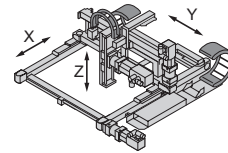
Présentation (1)

Les robots portiques Lexium MAX R●2 1 et Lexium MAX R●3 5 sont des systèmes multiaxes à déplacements linéaires.
 Les robots portiques Lexium MAX R●2 permettent un déplacement selon les directions X et Y.
 Les robots portiques Lexium MAX R●3 offrent un déplacement supplémentaire selon la direction Z.

Robot portique Lexium MAX R●2



Robot portique Lexium MAX R●3



Les robots portiques Lexium MAX R●2 1 sont constitués de deux axes :

- un axe portique double Lexium MAX S assurant un déplacement selon la direction X 2,
- un axe portique double Lexium MAX H ou un axe portique Lexium PAS B assurant un déplacement selon la direction Y 3.

Les robots portiques Lexium MAX R●3 5 sont constitués de trois axes :

- un axe portique double Lexium MAX S assurant un déplacement selon la direction X 2,
- un axe portique double Lexium MAX H assurant un déplacement selon la direction Y 3.
- un axe Cantilever Lexium CAS 4 ou Lexium CAS 3 assurant un déplacement selon la direction Z 4.

L'entraînement des chariots est réalisé par une courroie crantée avec un guidage à galets ou à billes.

Les robots portiques Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3 fonctionnent en dessus de la zone de travail. Ils permettent d'apporter une solution fiable pour la manipulation des charges sur de longues distances :

- robots portiques Lexium MAX R●2 : selon le modèle, des charges jusqu'à 130 kg peuvent être déplacées jusqu'à 5500 mm en X et 1500 mm en Y,
- robots portiques Lexium MAX R●3 : selon le modèle, des charges jusqu'à 50 kg peuvent être déplacées jusqu'à 5500 mm en X, 1500 mm en Y et 1200 mm en Z.

Ces robots portiques offrent différentes options de configuration pour chaque axe dont : la longueur, le choix entre différentes tailles et types de profilés, le choix entre différents types de guidages ... (voir pages 42 et 43).

Schneider Electric propose de nombreux éléments moteurs pour l'entraînement des robots portiques Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3.

Le choix et l'association de ces éléments moteurs étant spécifiques à chaque application, il est nécessaire de consulter notre centre de relation clients.

Applications

Applications nécessitant la manipulation de charges sur de longues distances :

- manutention,
- domaine de l'optique,
- Pick & Place,
- ...

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des robots portiques Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

Caractéristiques mécaniques (1)

Robots portiques Lexium MAX R●2

Type de robot portique		Lexium	MAX R12 –		MAX R22 –			
			S41BR – P41BR	S41BR – H41BR	S42BR – P42BR	S42BB – P42BB	S42BR – H42BR	S42BB – H42BB
Type d'entraînement	Axes X et Y		Courroie crantée					
Type de guidage	Axe X		A galets			A billes	A galets	A billes
	Axe Y		A galets			A billes	A galets	A billes
Charge utile typique		kg	5	8	5	12	15	30
Course de déplacement maximale du chariot	Axe X	mm	3000		5500			
	Axe Y	mm	1200		1500			

Type de robot portique		Lexium	MAX R32 –				MAX R42 –
			S43BR – P43BR	S43BB – P43BB	S43BR – H43BR	S43BB – H43BB	S44BB – H44BB
Type d'entraînement	Axes X et Y		Courroie crantée				
Type de guidage	Axe X		A galets	A billes	A galets	A billes	
	Axe Y		A galets	A billes	A galets	A billes	
Charge utile typique		kg	11	30	40	80	130
Course de déplacement maximale du chariot	Axe X	mm	5500				
	Axe Y	mm	1500				

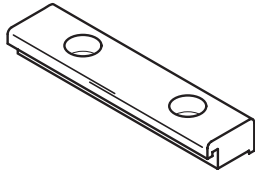
Robots portiques Lexium MAX R●3

Type de robot portique		Lexium	MAX R13 –		MAX R23 –			
			S41BR – H41BR – C31BC	S41BR – H41BR – C41BR	S42BR – H42BR – C32BC	S42BB – H42BB – C32BC	S42BR – H42BR – C42BR	S42BB – H42BB – C42BB
Type d'entraînement	Axes X, Y et Z		Courroie crantée					
Type de guidage	Axe X		A galets			A billes	A galets	A billes
	Axe Y		A galets			A billes	A galets	A billes
	Axe Z		A billes	A galets	A billes		A galets	A billes
Charge utile typique		kg	2	4	4	5	6	15
Course de déplacement maximale du chariot	Axe X	mm	3000			5500		
	Axe Y	mm	1200			1500		
	Axe Z	mm	200	400	300	600		

Type de robot portique		Lexium	MAX R33 –				MAX R43 –
			S43BR – H43BR – C34BC	S43BB – H43BB – C34BC	S43BR – H43BR – C43BR	S43BB – H43BB – C43BB	S44BB – H44BB – C44BB
Type d'entraînement	Axes X, Y et Z		Courroie crantée				
Type de guidage	Axe X		A galets	A billes	A galets	A billes	
	Axe Y		A galets	A billes	A galets	A billes	
	Axe Z		A billes		A galets	A billes	
Charge utile typique		kg	14	18	9	25	50
Course de déplacement maximale du chariot	Axe X	mm	5500				
	Axe Y	mm	1500				
	Axe Z	mm	500	800		1200	

(1) La totalité des données techniques (caractéristiques, encombrements, ...) des robots portiques Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3 est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com et sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

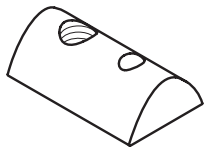
Mâchoires de serrage (1)



VW33MF10●●●

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Référence	Masse
			kg
Mâchoires de serrage Elles permettent le montage des axes portiques sur un support fixe. (vente par lot de 10)	PAS 41B PAS 41S TAS 41	VW33MF10511	–
	PAS 42B PAS 42S	VW33MF10512	–
	PAS 43B PAS 43S	VW33MF10613	–
	PAS 44B PAS 44S TAS 42 TAS 43	VW33MF10814	–

Ecrous rectangulaires de type T (1)



VW33MF010T●●●

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Largeur de la rainure de type T et Ø vis de fixation	Référence	Masse
		mm		kg
Ecrous rectangulaires de type T Ils s'insèrent dans les rainures de type T de l'axe. Ils permettent le montage de l'axe sur un support fixe. (vente par lot de 10)	PAS 41B PAS 41S PAS 42B PAS 42S CAS 41 CAS 42 TAS 41	Largueur : 5 Vis M5	VW33MF010T5N5	–
	PAS 43B PAS 43S CAS 43	Largueur : 6 Vis M6	VW33MF010T6N6	–
	PAS 44B PAS 44S CAS 44 TAS 42 TAS 43	Largueur : 8 Vis M6	VW33MF010T8N6	–
		Largueur : 8 Vis M8	VW33MF010T8N8	–

(1) La totalité des données techniques des accessoires est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com ou sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Egalement disponible pour les systèmes multiaxes Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3 conçus avec les axes linéaires Lexium mentionnés, à taille identique. Exemple : un accessoire disponible pour un axe portique Lexium PAS 41B est également disponible pour un axe portique double Lexium MAX H1.

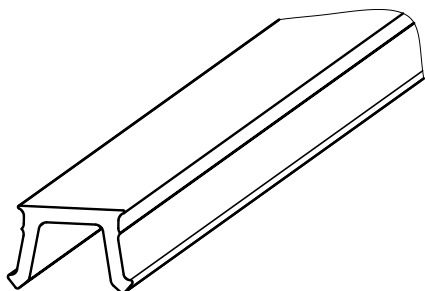
Éléments de centrage (1)



VW33MF020LD0●

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Référence	Masse kg
Éléments de centrage Ils permettent un positionnement précis et reproductible de la charge sur le chariot. Ils s'insèrent dans les trous prévus à cet effet sur le chariot. (vente par lot de 20)	PAS 41B PAS 41S PAS 42B PAS 42S CAS 41 CAS 42	VW33MF020LD01	—
	PAS 43B PAS 43S CAS 43	VW33MF020LD02	—
	PAS 44B PAS 44S CAS 44	VW33MF020LD03	—

Caches de protection pour rainures de type T (1)



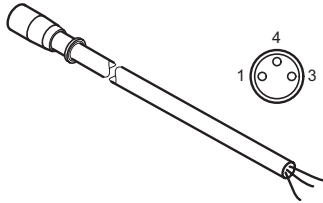
VW33MC05●0●

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Référence	Masse kg
Caches de protection pour rainures de type T Ils permettent de protéger les rainures de type T des profilés. Longueur 2 m (vente par lot de 5)	PAS 41B PAS 41S CAS 41	VW33MC05A05	—
	PAS 42B PAS 42S CAS 42	VW33MC05B05	—
	PAS 43B PAS 43S CAS 43	VW33MC05A06	—
	PAS 44B PAS 44S CAS 44	VW33MC05A08	—

(1) La totalité des données techniques des accessoires est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com ou sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Également disponible pour les systèmes multi-axes Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3 conçus avec les axes linéaires Lexium mentionnés, à taille identique. Exemple : un accessoire disponible pour un axe portique Lexium PAS 41B est également disponible pour un axe portique double Lexium MAX H1.

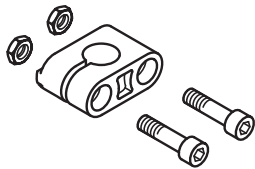
Cordons d'extension pour capteur (1)



VW32SBCBGA●●●

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Longueur	Référence	Masse
		m		kg
Cordons d'extension pour capteur Cordons équipés d'un connecteur M8, 3 contacts, côté capteur, et une extrémité dénudée. Ces cordons se raccordent directement au cordon fourni avec le capteur par le connecteur M8.	PAS 4●B	5	VW32SBCBGA050	–
	PAS 4●S	10	VW32SBCBGA100	–
	CAS 4●	20	VW32SBCBGA200	–

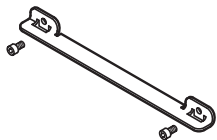
Support capteur (1)



VW33MF010M8

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Référence	Masse
			kg
Support capteur Il permet le maintien d'un capteur standard Ø 8 mm assurant la fonction d'interrupteur de fin de course. Il se monte dans les rainures de type T de l'axe. (vente par lot de 10)	PAS 4●B PAS 4●S	VW33MF010M8	–

Plaque de détection pour capteur (1)



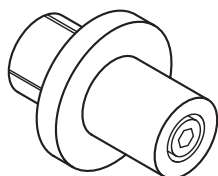
VW33MASP1

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Référence	Masse
			kg
Plaque de détection pour capteur Elle sert de repère physique aux capteurs assurant la fonction d'interrupteur de fin de course pour détecter la présence du chariot. Elle se monte sur le chariot de l'axe ; fournie avec vis de fixation.	PAS 4●B PAS 4●S	VW33MASP1	–

(1) La totalité des données techniques des accessoires est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com ou sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Egalement disponible pour les systèmes multiaxes Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3 conçus avec les axes linéaires Lexium mentionnés, à taille identique. Exemple : un accessoire disponible pour un axe portique Lexium PAS 41B est également disponible pour un axe portique double Lexium MAX H1.

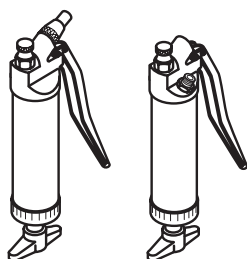
Portées d'arbre (1)



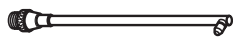
VW33MF1S●●A●●

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Force radiale maximale	Moment d'inertie	Couple d'entraînement maximal	Référence	Masse (3)
		N	kgcm ²	N		kg
Portées d'arbre Couplées à l'axe, elles permettent, via une adaptation mécanique (non fournie), d'associer : ■ un codeur indiquant la position de l'axe, ■ un entraînement tiers spécifique à l'application.	PAS 41B PAS 41S CAS 41	230	0,002	7,7	VW33MF1S12A12	0,012
	PAS 42B PAS 42S CAS 42	400	0,05	35,7	VW33MF1S27A20	0,073
	PAS 43B PAS 43S CAS 43	700	0,16	82	VW33MF1S32A25	0,148
	PAS 44B PAS 44S CAS 44	1300	0,54	182	VW33MF1S37A32	0,311

Accessoires de graissage (1)



VW33MAP01 VW33MAP02



VW33MAT01



VW33MAT02

Description	Pour axes linéaires Lexium (2)	Orientations de l'embout	Référence	Masse (3)
				kg
Pompe haute pression pour graisse (4) Elle permet le graissage des axes avec un guidage à billes : ■ capacité de graisse : 120 cm ³ ■ débit : 0,5 cm ³ /pression	PAS 4●BB PAS 4●SB TAS 4● CAS 4●BB	–	VW33MAP01	–
Pompe haute pression pour huile (4) Elle permet le graissage des axes avec un guidage à galets : ■ capacité d'huile : 120 cm ³ ■ débit : 0,5 cm ³ /pression	PAS 4●BR CAS 4●BR	–	VW33MAP02	–
Embouts rigides de type D6 Ils se montent sur les pompes de graissage haute pression VW33MAP01 et VW33MAP02 pour le graissage des axes Lexium	PAS 4●B● PAS 4●S●	90°	VW33MAT01	–
	TAS 4● CAS 4●B●	20°	VW33MAT02	–
	CAS 2		VW33MAT03	–

(1) La totalité des données techniques des accessoires est disponible sur notre site internet www.schneider-electric.com ou sur le CD-Rom de documentation fourni avec ce catalogue.

(2) Egalement disponible pour les systèmes multiaxes Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 et Lexium MAX R●3 conçus avec les axes linéaires Lexium mentionnés, à taille identique. Exemple : un accessoire disponible pour un axe portique Lexium PAS 41B est également disponible pour un axe portique double Lexium MAX H1.

(3) Masse du produit non emballé.

(4) Nécessite un embout de type D, à commander séparément.



2 rue René Laennec 51500 Taissy France
Fax: 03 26 85 19 08, Tel : 03 26 82 49 29

E-mail: hvssystem@hvssystem.com
Site web : www.hvssystem.com



2 rue René Laennec 51500 Taissy France
Fax: 03 26 85 19 08, Tel : 03 26 82 49 29

E-mail: hvssystem@hvssystem.com
Site web : www.hvssystem.com