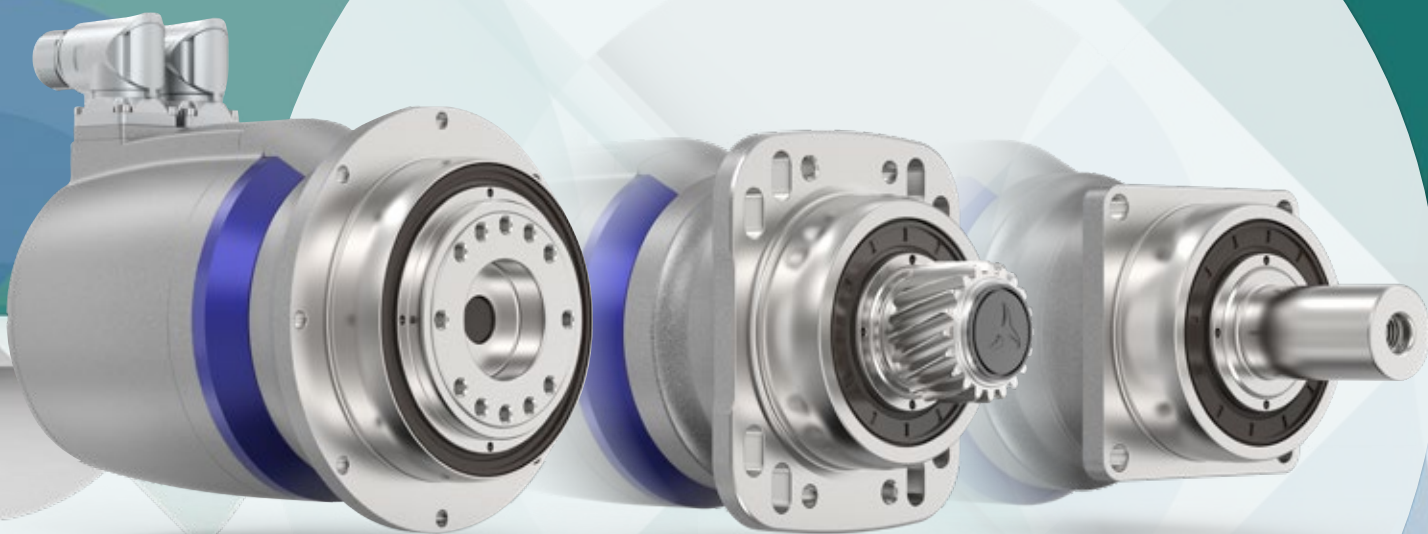


alpha Mechatronic Systems

Catalogo prodotti

Affidabili
Flessibili
Convenienti



© 2025 by WITTENSTEIN alpha GmbH

Tutti i dati tecnici sono aggiornati al momento della stampa. I nostri prodotti vengono costantemente migliorati, si riserva pertanto il diritto di modifiche tecniche. Non è purtroppo possibile escludere eventuali errori ed omissioni. Non è consentito riprodurre in qualsiasi forma, tradurre, rielaborare, trasporre su microfilm o salvare su supporti elettronici o magnetici il presente catalogo senza l'esplicita autorizzazione di WITTENSTEIN alpha GmbH. I testi, le foto, i disegni tecnici e ogni altra forma di rappresentazione contenuta in questa pubblicazione sono di proprietà di WITTENSTEIN alpha GmbH.

Per ogni eventuale riutilizzo a mezzo stampa o su supporto elettronico deve essere richiesta l'autorizzazione di WITTENSTEIN alpha GmbH.

Qualsiasi forma di duplicazione, traduzione, elaborazione, registrazione su microfilm o memorizzazione in sistemi elettronici è vietata senza l'espressa autorizzazione di WITTENSTEIN alpha GmbH.

Prefazione	6
WITTENSTEIN alpha	8
Oltre 40 anni di innovazione	8
Viviamo la mecatronica	12
Strumenti di progettazione	18
premo®	20
premo® SP Line	28
premo® TP Line	36
premo® XP Line	44
TPM ⁺	58
TPM ⁺ DYNAMIC	62
TPM ⁺ HIGH TORQUE	74
TPM ⁺ POWER	82
Combinazioni	108
Informazioni	116
Glossario	118
Progettazione	126
Compendio	130
Portafoglio prodotti e azienda	136
Panoramica riduttori	138
SPM ⁺ / TPM ⁺	146
Premium Linear System con RPM ⁺	148
axenia value	150
Galaxie®	152
cynapse®	154
Accessori	156
Servizi	158
Gruppo WITTENSTEIN	160



Cari clienti,

il mondo industriale oggi è tanto complesso quanto ricco di opportunità come mai prima d'ora. La produttività che i nostri clienti vogliono raggiungere richiede macchine flessibili, affidabili e ad alta efficienza energetica. Sono necessarie macchine modulari per una produzione efficiente, che permettano rapidi cambi formato, offrano la massima flessibilità e adattabilità.

I nostri sistemi mecatronici sono in grado di migliorare sensibilmente le prestazioni dei vostri assi, 24/7 in tutto il mondo e sono ben più della somma dei singoli componenti. Grazie al loro design compatto, possono essere utilizzati anche in spazi ridotti. Il momento di inerzia ridotto aumenta la produttività e il risparmio energetico.

Grazie alla nostra vasta esperienza, il know-how acquisito nel tempo e alla conoscenza approfondita delle esigenze dei diversi settori applicativi, offriamo sistemi di altissima qualità.

Qualsiasi soluzione alpha scegliate raggiungerete i vostri obiettivi. Vi offriamo soluzioni di trasmissione complete per tutti gli assi. Tutto da un unico fornitore: servoattuatori che possono essere combinati anche con i nostri sistemi lineari a pignone e cremagliera.

Miniaturizzazione, integrazione, networking e intelligenza sono al centro dello sviluppo del nostro prodotto perchè la nostra priorità è il successo dei nostri clienti.

Norbert Pastoors
Amministratori delegati di Wittenstein alpha GmbH

alpha Mechatronic Systems – PANORAMICA



MASSIMA DENSITÀ DI POTENZA

L'unità integrata composta da motore e riduttore consente massime performance in pochissimo spazio.



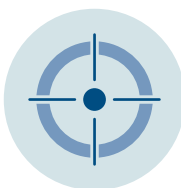
MOMENTO DI INERZIA RIDOTTO

Il momento di inerzia ridotto aumenta la produttività e il risparmio energetico.



RIGIDEZZA ELEVATA

La maggiore rigidità torsionale e la rigidità di ribaltamento nel cuscinetto di trasmissione garantiscono prestazioni di controllo migliori del servoattuatore.



MASSIMO GIOCO TORSIONALE

Il gioco torsionale estremamente ridotto può aumentare effettivamente la precisione del sistema.



SCALABILITÀ ASSOLUTA

Le proprietà tecniche delle diverse serie possono essere configurate in base ai requisiti dell'applicazione.

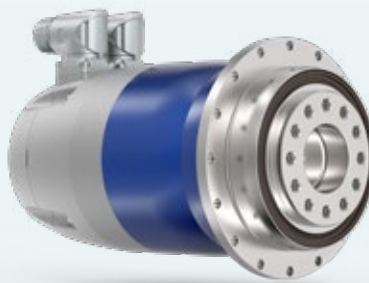


ELEVATA CONNETTIVITÀ

L'interfaccia elettrica consente un'elevata connettività con numerosi servoazionamenti.



premo®



TPM+

premo® – precisione assoluta abbinata a una perfetta trasmissione del moto. Questa piattaforma, modulare e scalabile, può essere utilizzata in modo flessibile, è integrabile con tutte le interfacce e può essere adattata alle esigenze del cliente.

Dalla robotica alle macchine utensili, dalle applicazioni più dinamiche a quelle gravose, la serie di servoattuatori TPM+ offre maggiore produttività, efficienza, precisione.

LE VOSTRE ESIGENZE SONO IL NOSTRO MOTORE. DA OLTRE 40 ANNI.



SP



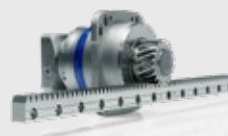
LP



Sistemi lineari a pignone
e cremagliera



TPM⁺



High Performance
Linear System



alpha Value Line

1983

1994

1996

1999

2002

2004

2006

2007

2011

2013

2015

TP



Software per il dimensionamento
cymex®



XP⁺ / TP⁺ / SP⁺ / LP⁺



TPK⁺ / SPK⁺ /
HG⁺ / SK⁺ / TK⁺



HDV
Hygienic Design



PERFORMANCE

Tutta la potenza dove vi serve:
coppie elevate, eccellente precisione
e alta densità di potenza –
caratteristiche essenziali per tutti
i nostri prodotti e servizi.

SOSTENIBILITÀ

Noi viviamo i processi:
solo coloro che comprendono a
fondo i bisogni e le richieste dei clienti
possono sviluppare soluzioni che
diano un valore aggiunto nel breve e nel
lungo termine.

SCALABILITÀ

Nessun compromesso:
qualsiasi sia il livello di
prestazioni richiesto, vi
forniamo soluzioni adatte
alle vostre esigenze.



WITTENSTEIN

alpha

Capire e anticipare i bisogni del mercato
è indispensabile per sviluppare soluzioni
e tecnologie innovative.
ENGINEERING FUTURE SOLUTIONS.

EFFICIENZA

A noi piace “lean”:
offriamo prodotti e sistemi
efficienti dal punto di vista
energetico e che richiedono
uno spazio di installazione
ridotto sulle macchine.

DISPONIBILITÀ

L'affidabilità che vi serve:
abbiamo la più ampia gamma
di prodotti sul mercato con cui
potete implementare la
vostra applicazione.

CONNETTIVITÀ

Pensiamo in termini di interfacce:
tutti i nostri sistemi possono essere
integrati in periferiche di ogni tipo.



DP+ per robot
Delta



INIRA®



alpha Linear
Systems



alpha Basic Line



cynapse®



cymex® select



NTP

2016

2017

2018

2019

2022

2023

cymex® 5

SIZING
ASSISTANT

Serie V-Drive

premo®

CAD POINT

WITTENSTEIN
Service Portal

axenia value



WITTENSTEIN alpha su tutti gli assi

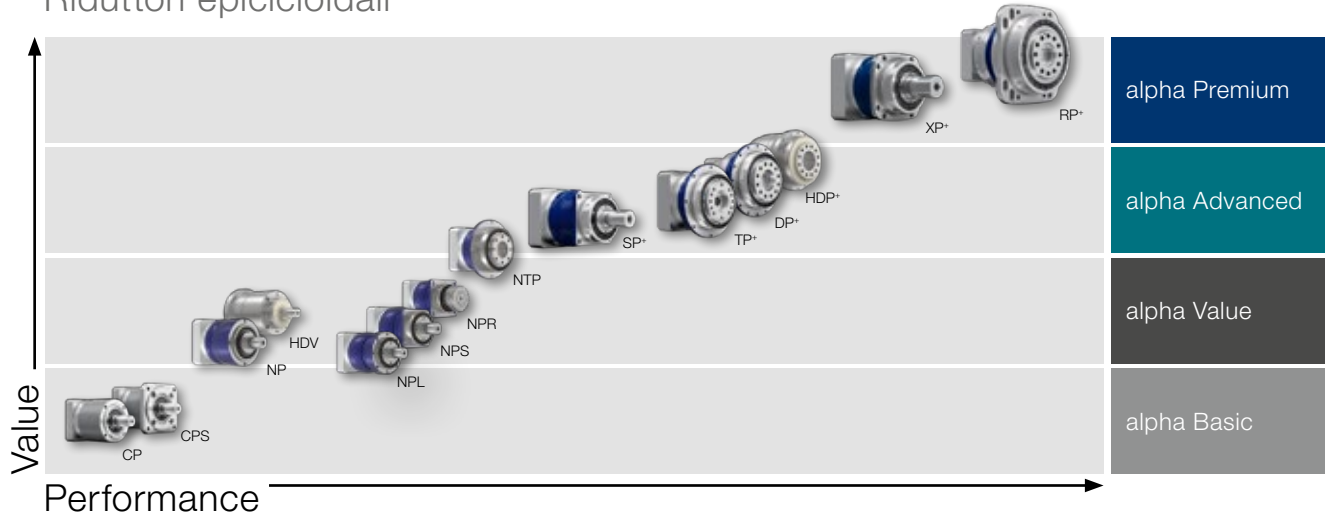
Soluzioni di trasmissione complete da un unico fornitore

Offriamo soluzioni ottimali per le più svariate applicazioni. Oltre ai riduttori, il nostro portafoglio comprende un ampio spettro di combinazioni con sistemi lineari a pignone e cremagliera e servoattuatori. Una gamma corredata anche da accessori, come giunti e calettatori.

In base alle prestazioni che possono raggiungere, i nostri prodotti si suddividono in quattro segmenti: Basic, Value, Advanced e Premium. Le tabelle qui di seguito, ne forniscono un'immediata panoramica:

Il nostro portafoglio prodotti in breve:

Riduttori epicycloidali



Riduttori ipoidi, a coppia conica e a vite senza fine

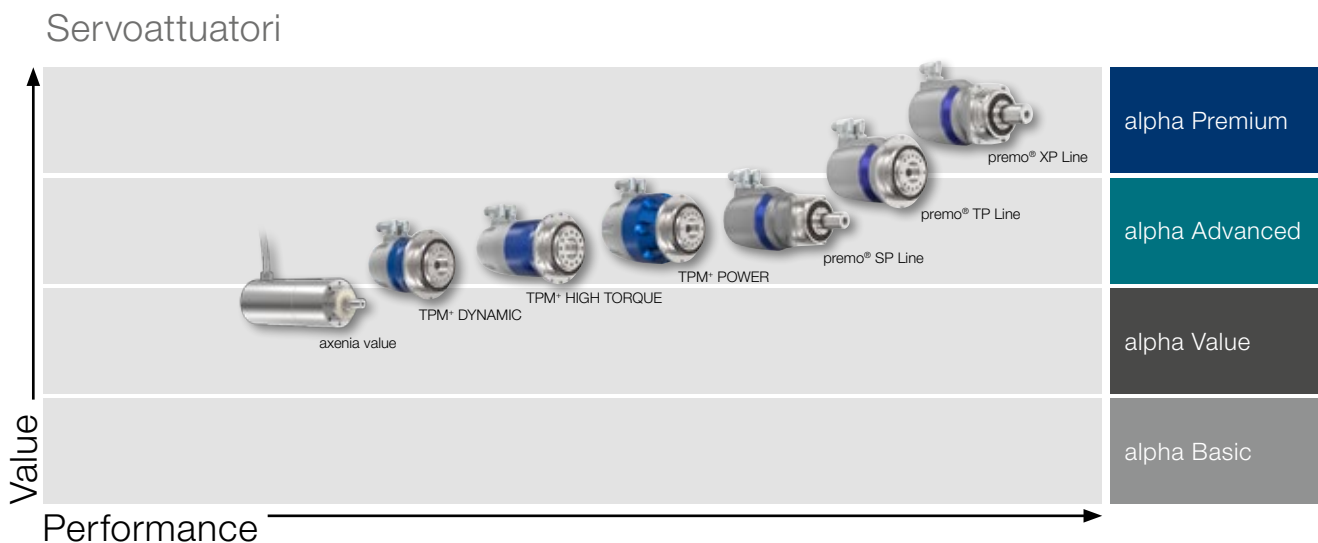
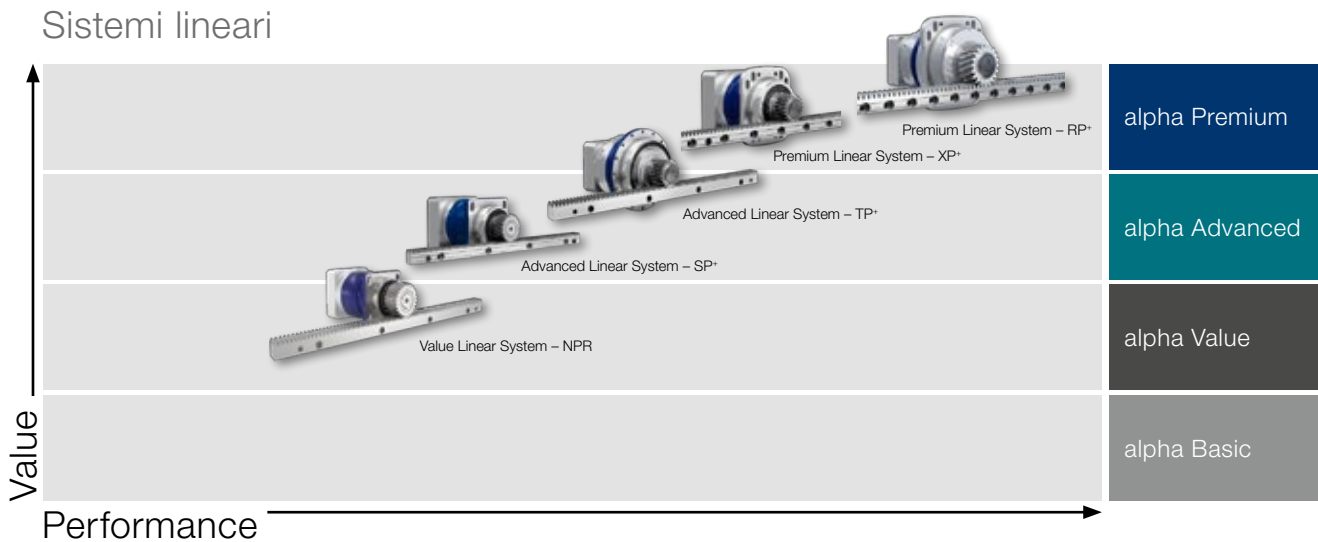


Competenza in ogni settore

Le nostre soluzioni spaziano dagli assi ad alta precisione nei sistemi di produzione, fino alle macchine di confezionamento, sulle quali è richiesta la massima produttività con il minimo ingombro.

Panoramica:

- Macchine utensili e impianti di produzione
- Macchine per l'industria alimentare e per l'imballaggio
- Macchine per la lavorazione del legno
- Macchine da stampa e per lavorazione carta
- Robotica e automazione



Viviamo la meccatronica

Servoattuatori per un'efficienza e una precisione maggiori

Le esigenze dei nostri clienti sono il nostro motore. Ecco perché la meccatronica ha anche una valenza creativa per noi. Creiamo sistemi di trasmissione intelligenti, altamente efficienti e controllabili, anche in condizioni ambientali estreme. Soluzioni personalizzate e integrate con sensori, software, ingranaggi, motori ed elettronica **che guardano al futuro.**

L'obiettivo che ci poniamo quando sviluppiamo i nostri servoattuatori è quello di **ridurre la complessità** per il cliente, mantenendo **un ottimo livello di efficienza, sicurezza, connettività e innovazione.** Questo è il valore aggiunto che diamo.



premo®

TPM+

Alte prestazioni per settori specifici



Grazie alla dinamica elevata, i nostri servoattuatori garantiscono un'alta produttività. Massima efficienza, sicurezza e compatibilità per un'ampia varietà di applicazioni. La straordinaria densità di potenza aumenta l'efficienza energetica e gli ingombri ridotti ne semplifica-

no considerevolmente l'integrazione anche in spazi di montaggio ristretti.

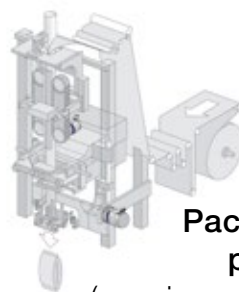
Indipendentemente dalle esigenze WITTENSTEIN alpha offre soluzioni personalizzate altamente prestanti, sia di fascia high-end che con requisiti meno elevati.

Diversi campi di applicazione

I servoattuatori di WITTENSTEIN alpha possono essere utilizzati in diverse applicazioni.
Ecco alcuni esempi:

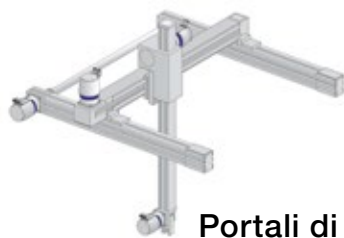
Packaging - cartonatrici

(es. asse di assemblaggio/piegatura,
valvola di riempimento)



Packaging - confezionatrici per sacchetti tubolari

(es. pinze di chiusura e sigillatura, taglierina)

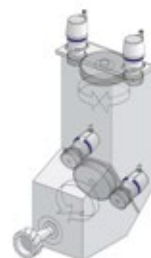


Portali di manipolazione

(asse Z, assi di brandeggio / rotazione)

Robot Delta

(assi 1-3, asse di brandeggio)



Macchine utensili (fresatrici)

(assi di rotazione A-C, cambio utensili)

Termoformatura di materie plastiche

(asse utensile)

Intralogistica

(veicoli a guida automatica)

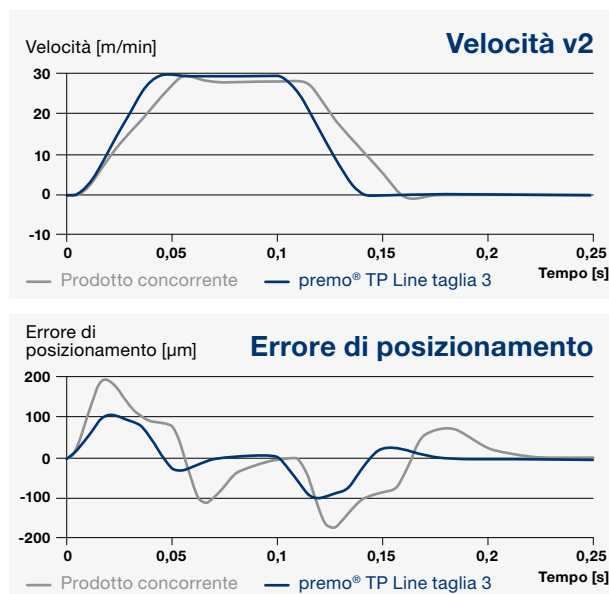
Maggiore efficienza nell'applicazione

L'alta densità di potenza, il basso momento di inerzia, l'elevata rigidezza e il gioco torsionale ridotto dei servoattuatori di WITTENSTEIN alpha permettono di raggiungere due obiettivi importanti:

1. Aumento della produttività a parità di consumo energetico

Per aumentare la produttività di un impianto è necessario soprattutto ridurre il tempo di ciclo dell'asse critico. Questo obiettivo si raggiunge non solo aumentando la coppia erogabile per ridurre le accelerazioni, ma anche aumentando la rigidezza torsionale per conseguire una miglior risposta al transitorio.

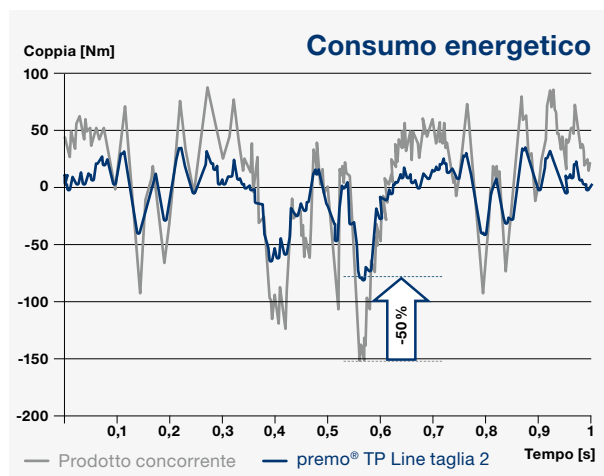
Il seguente esempio su una macchina confezionatrice mostra come premo® TP Line, taglia 3 abbia il 20 % in più di coppia di accelerazione e il 30 % in più di rigidezza torsionale con consumo di energia paragonabile, il che riflette un significativo aumento della produttività. La corsa di 50 mm sull'asse critico viene compiuta più velocemente, con un guadagno di 50 ms, pari ad un incremento di produttività del 29 %.



2. Minore consumo energetico a parità di produttività

I costi di investimento per la catena cinematica e i costi operativi possono migliorare grazie a un cosiddetto down-sizing. L'obiettivo è mantenere inalterata la produttività passando ad un servomotore, e di conseguenza anche un azionamento, di taglia inferiore ottenendo un minor fabbisogno energetico. Per conseguire questo obiettivo si ricorre ad un basso momento di inerzia, unitamente ad una rigidità più elevata.

Esempio su robot Delta: Con l'utilizzo di premo® TP Line, taglia 2, è possibile conseguire lo stesso risultato raggiunto con un motore concorrente di dimensioni notevolmente maggiori. La più alta rigidità dell'attuatore unita a un più basso momento d'inerzia permettono l'uso di un motore più piccolo. Il consumo di corrente di premo® nella taglia 2 è pari a 6,5 A, circa il 50 % in meno rispetto al consumo di corrente di prodotti simili. In tal modo è possibile impiegare un azionamento e un modulo di alimentazione di taglia inferiore che, in un sistema a 3 assi, rappresenta un indubbio risparmio energetico.



Strumenti di progettazione WITTENSTEIN alpha – diversi percorsi per raggiungere il vostro traguardo

I nostri software vi aiutano a individuare la soluzione migliore

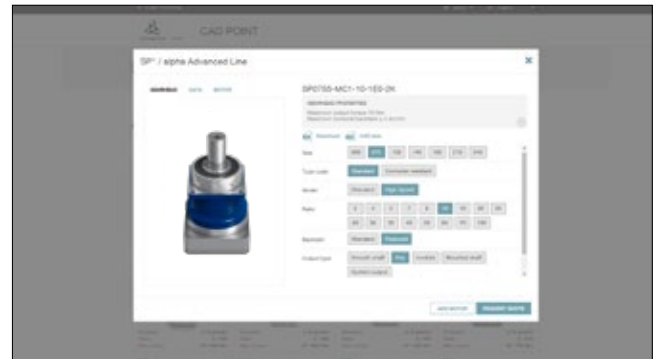
Potete scaricare facilmente disegni tecnici e dati CAD, selezionare il riduttore più adatto in modo semplice e rapido e ottenere i dati dettagliati anche delle catene cinematiche più complesse. I nostri strumenti vi offrono la possibilità di selezionare la migliore configurazione per i vostri assi.



CAD POINT – Your smart catalog

- Prestazioni, disegni tecnici e dati CAD per tutti i riduttori
- Disponibile online, senza bisogno di login
- Documentazione completa della selezione

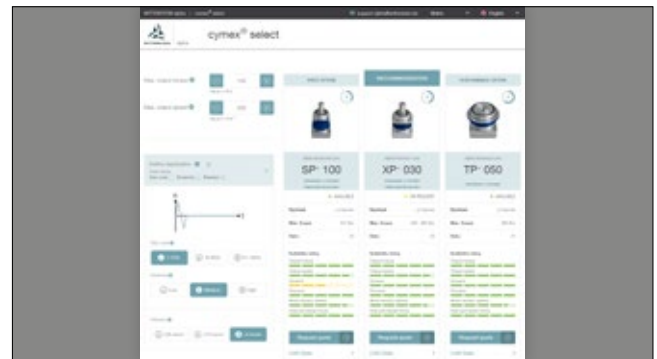
cad-point.wittenstein-group.com/it



cymex® select – Best solution within seconds

- Selezione del prodotto efficiente e personalizzabile in soli pochi secondi
- Tre migliori prodotti consigliati per le vostre esigenze
- Logica di calcolo innovativa che si basa sulle prestazioni richieste e sulla convenienza
- Disponibile online, senza bisogno di login
- Possibilità di richiedere un'offerta in modo semplice e immediato

cymex-select.wittenstein-group.com



cymex® 5 – Calculate on the Best

- Calcolo dettagliato dell'intera catena cinematica
- Simulazione precisa dei profili di moto e di carico
- Software scaricabile per dimensionamenti complessi

www.wittenstein-cymex.de





Servoattuatori premo®



premo® – la piattaforma di servoattuatori ad alte prestazioni

Precisione assoluta abbinata ad una perfetta trasmissione del moto: premo® combina precisione e moto, con un'efficienza mai vista prima.

L'idea centrale alla base della prima piattaforma di servoattuatori interamente scalabile di WITTENSTEIN alpha è una flessibilità senza compromessi per l'utilizzatore: motori e riduttori con prestazioni commisurate all'applicazione possono essere configurati individualmente in unità integrate motore-riduttore. Il risultato è un sistema di gran lunga più versatile, in grado di competere in tutte le sfide dell'automazione e soddisfare requisiti di elevata integrazione, nonché differenti specifiche di settore. **Grazie alla loro modularità**, i servoattuatori premo® possono essere rapidamente configurati in base alle performance richieste dall'applicazione.

Il cuore dell'unità motore-riduttore è costituito da un riduttore di precisione ad elevata rigidità torsionale con gioco ridotto ed eccellente densità di potenza, combinato a un efficiente servomotore sincrono ad alte prestazioni, **dotato di avvolgimento distribuito** che garantisce un cogging ridotto e una velocità costante.

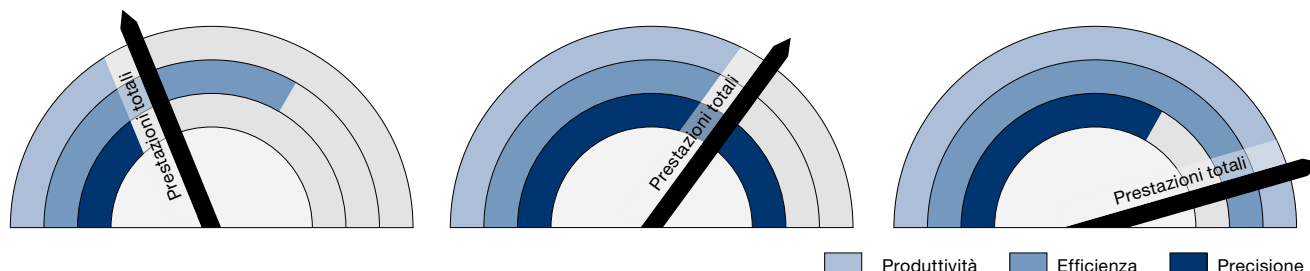
Grazie a questo principio costruttivo intelligente, premo® non solo stabilisce nuovi standard in termini di flessibilità e capacità di soddisfare esigenze future, ma raggiunge nuove dimensioni anche in termini di prestazioni: **densità di potenza raddoppiata con un ingombro minimo**, maggiore produttività ed efficienza energetica ottimizzata grazie alla tecnologia monocavo digitale. Tutto questo si traduce in una più grande libertà di progettazione, di produzione, di gestione magazzino e in minori investimenti.

Le tre serie di servoattuatori di nuova generazione sono dotate della tecnologia encoder digitale più all'avanguardia e si contraddistinguono per il design privo di viti, che facilita pulizia e manutenzione.

premo® SP Line

premo® TP Line

premo® XP Line



Interfacce meccaniche ed elettriche per un'elevata scalabilità

premo® SP Line – Serie base

Prestazioni ottimali per tutte le applicazioni di posizionamento

- Brevi tempi di ciclo grazie al gioco angolare ridotto e all'elevata rigidezza
- Ottima precisione di posizionamento
- Esecuzione base con albero di uscita liscio e resolver

premo® TP Line – La serie ad alta dinamica

Precisione per applicazioni di posizionamento e di lavorazione

- Elevata rigidezza torsionale e gioco torsionale ridotto permettono grandi accelerazioni e ottima controllabilità
- Esecuzione base con flangia in uscita e encoder assoluto HIPERFACE® singleturn, SIL 2

premo® XP Line – Serie dalle prestazioni estreme

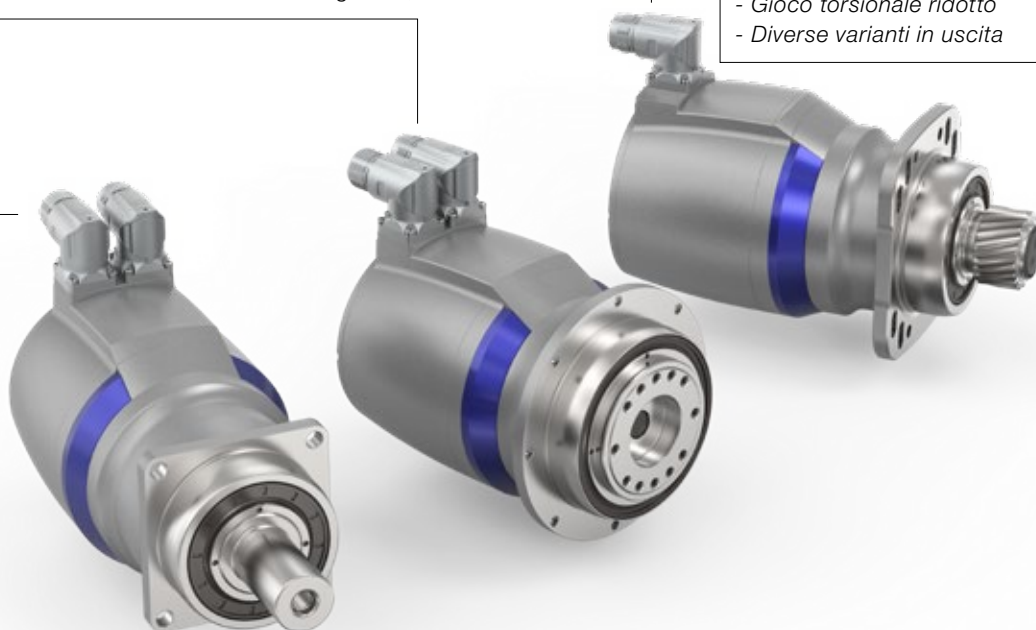
Grande versatilità in tutti i settori

- Densità di potenza massima con maggiore rigidezza torsionale e forze radiali elevate
- Esecuzione base con albero di uscita liscio ed encoder assoluto HIPERFACE DSL® singleturn, SIL 2

Possibilità di equipaggiamento

di tutte le serie con numerose opzioni:

- Sistemi di feedback analogici e digitali ed encoder secondo SIL 2
- Versione a uno o due connettori
- Freno di stazionamento a magneti permanenti
- Gioco torsionale ridotto
- Diverse varianti in uscita



premo® – Prestazioni nettamente superiori

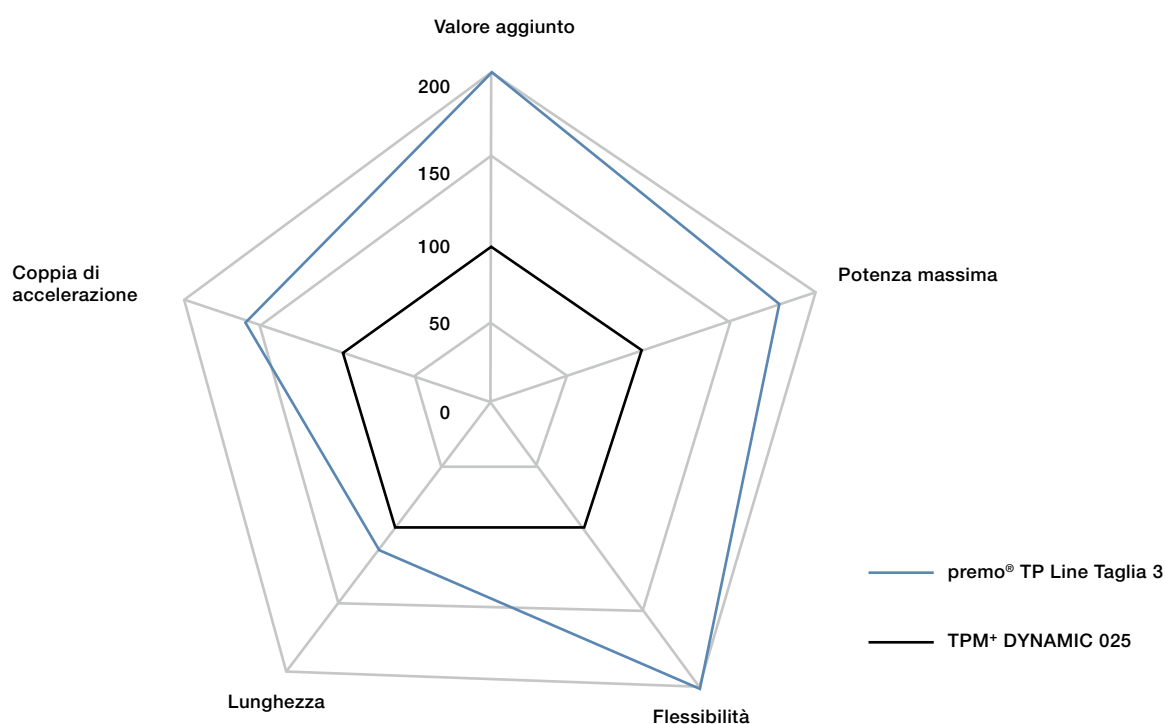
- **Aumento delle prestazioni di macchine e impianti** grazie alla coppia di accelerazione più elevata.
- Possibilità di realizzare **macchine notevolmente più compatte e potenti** grazie all'alta densità di potenza.
- **Connettività con i controlli di nuova generazione** dei principali costruttori grazie all'impiego di encoder di feedback digitali (EnDat 2.2, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ) e alla gamma di tensioni DC busfino a 750 V DC.
- **Cablaggio ridotto**, grazie alla tecnologia a 1 connettore.
- **Maggiore affidabilità e sicurezza**, grazie all'impiego di freni più robusti ed encoder SIL 2.
- **Impiego in applicazioni wash-down e food** grazie alla carcassa hygienic design con superfici lisce.

premo® – La nuova classe di efficienza energetica

Riduttori epicicloidali **in grado di raggiungere il 97%** di efficienza, con servomotori che raggiungono **un rendimento del 92%** – La piattaforma premo® sfrutta tutta l'esperienza di WITTENSTEIN alpha nel dimensionamento di servoattuatori ad elevata efficienza energetica. La tecnologia monocavo digitale per alimentazione e trasmissione dei dati tra motore e controllo richiede un solo connettore e solo un cavo di collegamento. Inoltre, la tecnologia di cablaggio digitale per l'approvvigionamento energetico e la trasmissione di

dati tra motore e sistema di controllo **prevede soltanto un** unico connettore e un cavo di collegamento. Ciò **contribuisce a dimezzare il cablaggio necessario**, con conseguente possibile riduzione della massa, ovvero del peso, in azionamenti mobili, ad esempio quando premo® è integrato in robot o strutture mobili della macchina. Il risultato è un risparmio di energia cinetica e una maggiore efficienza energetica per l'intera linea di azionamento.

premo® – Flessibilità assoluta per tutte le applicazioni



Rispetto alla comprovata serie TPM+, i nuovi servoattuatori premo® offrono una flessibilità e un potenziale prestazionale significativamente maggiori. L'interfaccia geometrica di montaggio sulla macchina può essere realizzata in

diverse varianti e l'interfaccia elettrica offre un numero ancora maggiore di opzioni, grazie ad una gamma di tensioni fino a 750 V DC e all'ampia disponibilità di encoder analogici e digitali.

Il nostro know-how – I vantaggi per voi

Interfaccia riduttore flessibile,
adatta a qualsiasi applicazione

B

Tutte le superfici esterne presentano
una finitura liscia, conforme ai più
alti requisiti igienici

A

Connettori ad innesto rapido
per una facile installazione

A

Cablaggio ridotto, grazie
alla tecnologia monocavo con
encoder digitale

B

C

D

Cuscinetti robusti,
di lunga durata

A

C

Freno con coppia
di bloccaggio
rinforzata

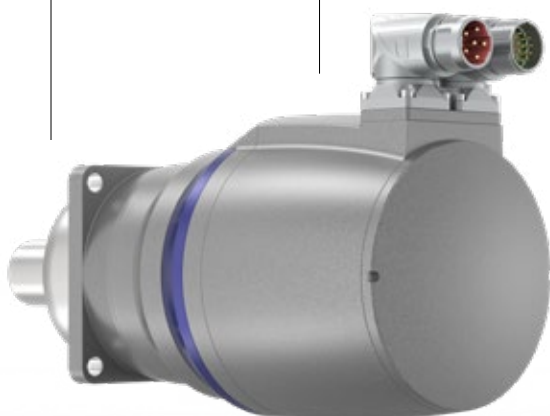
C

D

Coperchio conico
privo di viti

A

C



La vostra esigenza	La nostra soluzione
Superficie degli attuatori resistente e facile da pulire	Design ottimizzato privo di viti per una pulizia accurata e un'alta stabilità del valore nel tempo.
Elevata tensione DC bus e connettività con i più diffusi sistemi di controllo	Aumento delle prestazioni, grazie a una gamma di tensione DC bus fino a 750 V, interfacce per EnDat 2.2, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ, anche con tecnologia monocavo per la massima flessibilità di adattamento a controlli di terze parti e la più alta produttività.
Massima libertà individuale in fase di progettazione	Configurazione modulare intelligente con una varietà di opzioni di uscita per il riduttore, ingombri ridotti per un'integrazione ottimale anche in spazi di montaggio ristretti, design semplificato per un profilo d'interferenza minimo anche in macchine più piccole, risparmio nella catena cinematica grazie alla migliore efficienza energetica e collegamento monocavo, massima libertà progettuale grazie alla ampia scelta di encoder di diverse applicazioni.
Massima sicurezza della macchina e dell'investimento	Principio costruttivo intelligente ed efficienza energetica: ad es. riduzione del numero di componenti con eliminazione del giunto, minore investimento grazie a sistemi di controllo più piccoli con un minore fabbisogno di corrente, riduzione del numero di cablaggi e catene portacavo più piccole grazie al collegamento monocavo, coppia renante maggiorata per tempi di arresto più brevi e una maggiore sicurezza negli assi verticali, minore rischio di malfunzionamenti grazie alla sicurezza funzionale integrata nell'encoder.

A Maggiore produttività / più alto OEE*

B Design semplificato

C Affidabilità / Durata

D Sicurezza

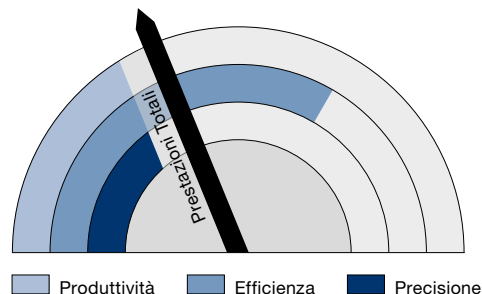
* Overall Equipment Effectiveness (efficienza totale di un impianto)

premo[®] SP Line



La serie base

- Indicata soprattutto per applicazioni di posizionamento
- Tempi di ciclo minimizzati
- Peso e ingombro ridotti – un vantaggio importante con assi in movimento
- Interfaccia meccanica con albero in uscita
- Ideale per la connessione di giunti, pulegge o pignoni
- Oltre all'albero liscio sono disponibili anche le varianti con linguetta e con albero scanalato
- Interfaccia elettrica dotata di resolver di serie

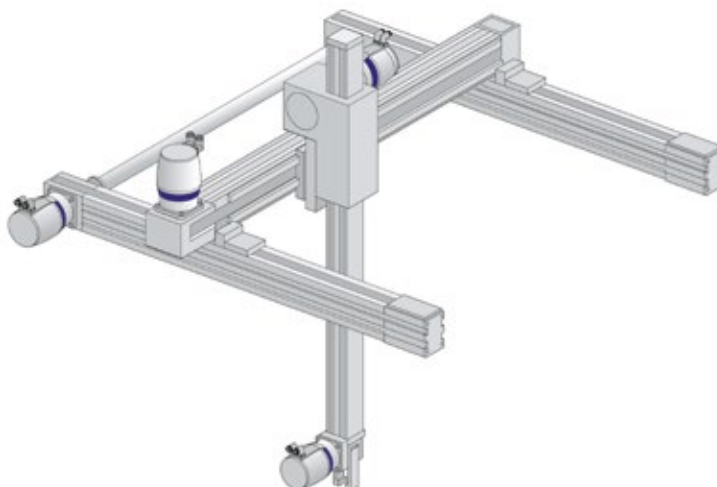


- Livello di precisione adeguato per la maggior parte delle applicazioni
- Possibilità di estensione con tutti gli encoder e le varianti di connettore disponibili

Esempio applicativo

I portali di manipolazione sono di grande aiuto quando occorre trasportare da un punto all'altro pallet, scatole, lamiere e altro ancora con la maggiore rapidità possibile.

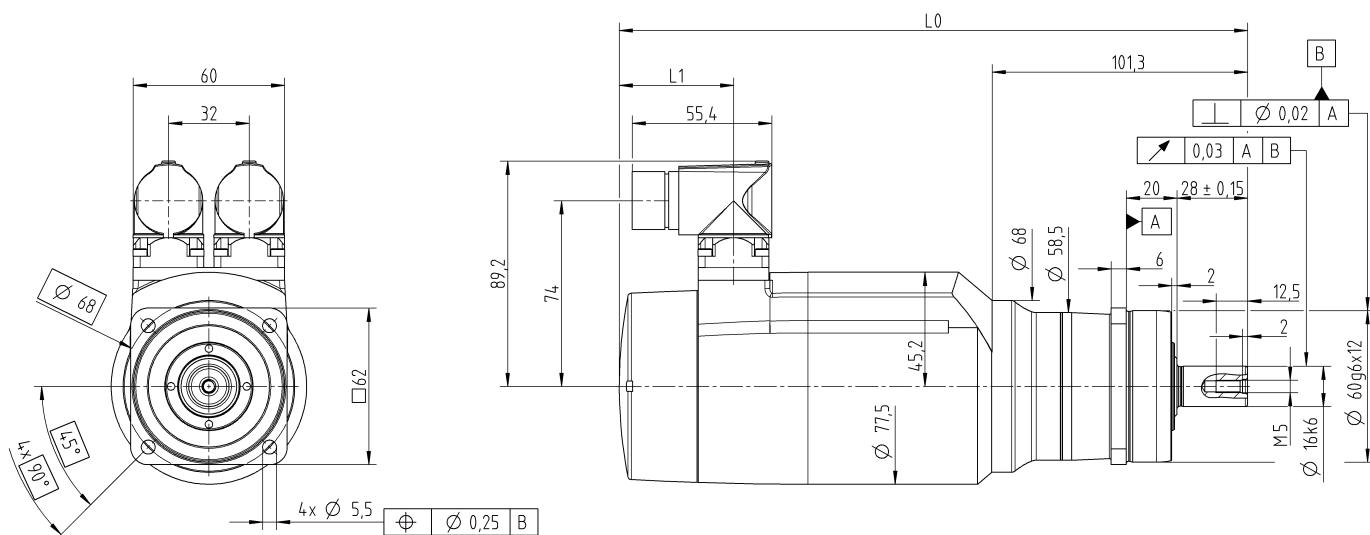
premo® SP Line assolve questo compito, grazie al suo elevato rapporto peso/potenza e all'eccellente dinamica.



			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	41,6	42	42	42	42	42	42	42	32
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	16,5	20,8	26	26	26	19,9	25	26	17
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	20,8	26	32,5	36,4	45,5	20,8	26	36,4	52
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	2,84	2,84	2,84	2,84	2,84	1,4	1,4	1,4	1,4
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	4,47	4,47	4,47	4,47	4,47	2,52	2,52	2,52	2,52
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	1,71	1,71	1,71	1,71	1,71	1	1	1	1
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 6 Ridotto ≤ 4								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	3,5								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	2400								
Forza radiale max. ^{a)}	F_{2QMax}	N	2800								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	152								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 3,2 a 3,6								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BC2-00060AA016,000-X								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 012,000 - 035,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	0,37	0,37	0,36	0,36	0,36	0,22	0,22	0,22	0,22

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	226,6	22,8
	HIPERFACE®	249,1	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	279,5	75,7
i = 40 – 100	Resolver	211,6	22,8
	HIPERFACE®	234,1	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	264,5	75,7

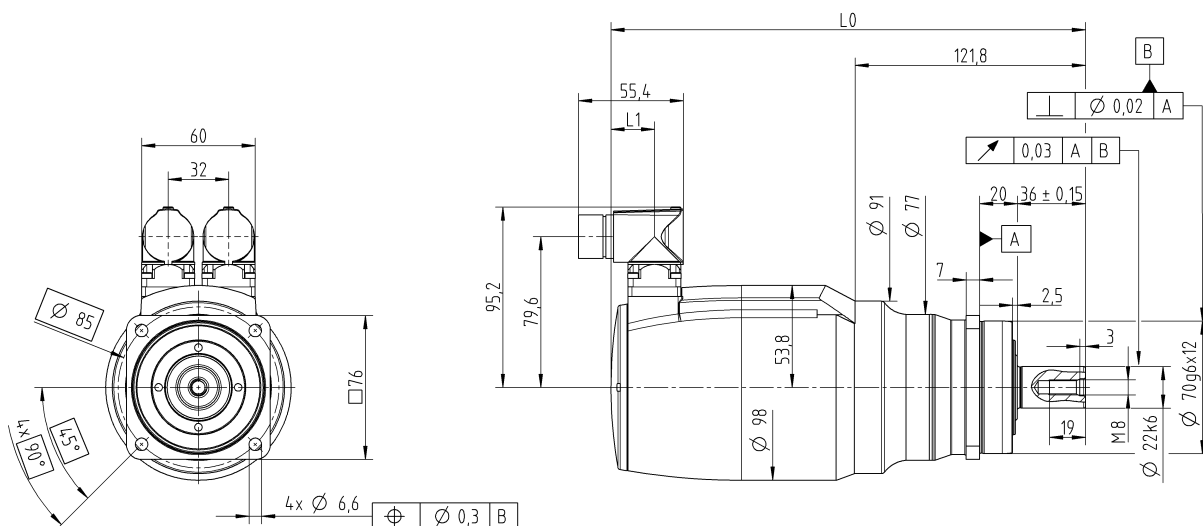
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	262,6	22,8
	HIPERFACE®	285,1	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	315,5	75,7
i = 40 – 100	Resolver	239,1	22,8
	HIPERFACE®	261,6	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	292	75,7

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	81,5	102	110	110	110	102	110	110	90
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	30	37,9	47,8	53,7	67,3	39,1	49,2	69,2	52
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	37,4	46,8	58,5	65,5	81,9	52	65	91	130
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	269	215	184	176	155	119	104	85,7	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	5,53	5,53	5,53	5,53	5,53	2,76	2,76	2,76	2,76
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A _{eff}	6,94	6,94	6,94	6,94	6,94	4,45	4,45	4,45	4,45
Corrente di stallo motore	I_0	A _{eff}	2,33	2,33	2,33	2,33	2,33	1,58	1,58	1,58	1,58
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 6 Ridotto ≤ 4								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	10								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	3350								
Forza radiale max. ^{a)}	F_{2QMax}	N	4200								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	236								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 5,1 a 5,6								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BC2-00150AA022,000-X								
	Diametro foro del giunto – lato applicazione	mm	X = 019,000 - 042,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	0,9	0,87	0,87	0,85	0,85	0,47	0,47	0,47	0,47

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	250,8	23
	HIPERFACE®	273,1	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	303,3	75,5
i = 40 – 100	Resolver	235,8	23
	HIPERFACE®	258,1	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	288,3	75,5

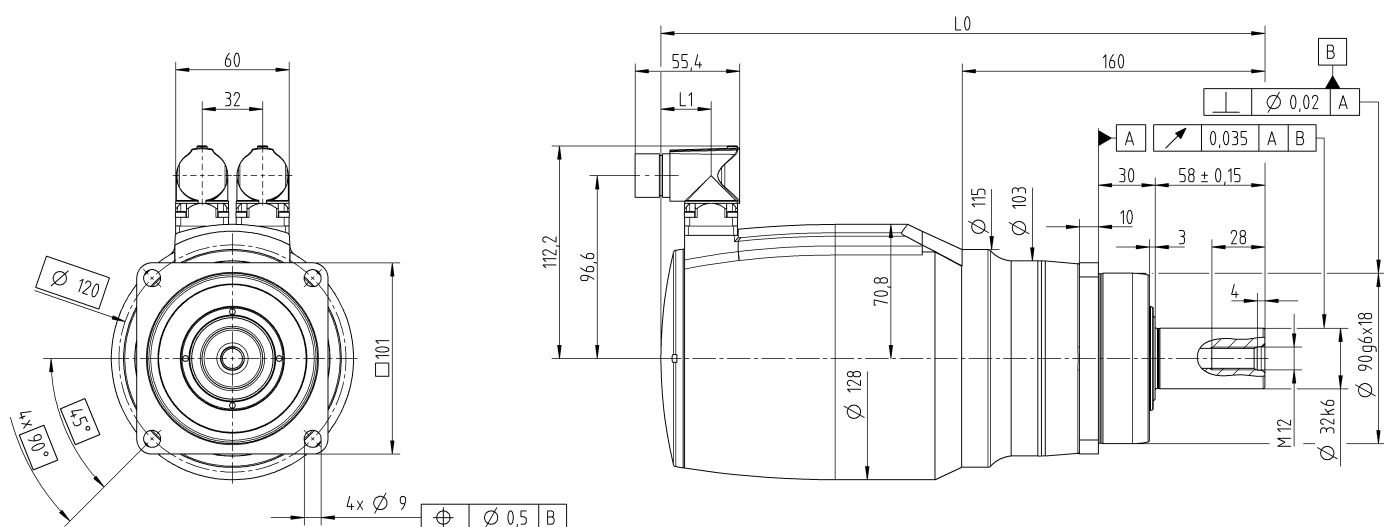
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	289,8	23
	HIPERFACE®	312,1	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	342,3	75,5
i = 40 – 100	Resolver	251,6	23
	HIPERFACE®	273,9	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	304,1	75,5

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	248	310	315	315	315	226	283	315	235
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	93	117	146	164	175	89,4	112	158	120
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	116	146	182	204	255	93,6	117	164	234
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	322	257	220	205	171	108	86,4	70	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	16,7	16,7	16,7	16,7	16,7	6,09	6,09	6,09	6,09
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	19,8	19,8	19,8	19,8	19,8	7,7	7,7	7,7	7,7
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	7,05	7,05	7,05	7,05	7,05	2,77	2,77	2,77	2,77
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 5 Ridotto ≤ 3								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	31								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	5650								
Forza radiale max. ^{a)}	F_{2QMax}	N	6600								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	487								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 10 a 11,7								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BC2-00300AA032,000-X								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 024,000 - 060,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	4,42	4,32	4,31	4,23	4,22	1,62	1,61	1,61	1,61

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	319,2	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	351,2	58,5
	DRIVE-CLiQ		
i = 40 – 100	Resolver	295,1	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	327,1	58,5
	DRIVE-CLiQ		

Con freno

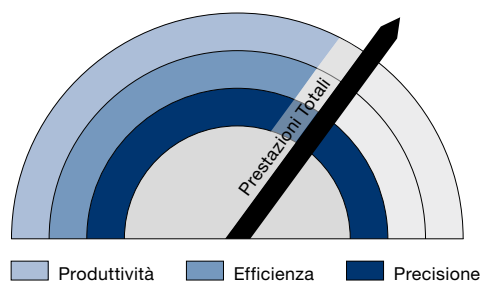
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	364,7	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	396,7	58,5
	DRIVE-CLiQ		
i = 40 – 100	Resolver	319,1	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	351,1	58,5
	DRIVE-CLiQ		

premo[®] TP Line



La serie ad alta dinamica

- Soluzione ottimale per applicazioni di posizionamento e lavorazione avanzate
- Gioco torsionale ridotto e massima rigidezza torsionale per tempi di ciclo minimi e un'elevata qualità delle lavorazioni
- Interfaccia meccanica con flangia in uscita
- Ideale per la connessione di braccio di leva o pignone
- Interfaccia elettrica con encoder assoluto di serie HIPERFACE® singleturn per un'elevata precisione di posizionamento
- Possibilità di estensione con tutti gli encoder e le varianti di connettore disponibili

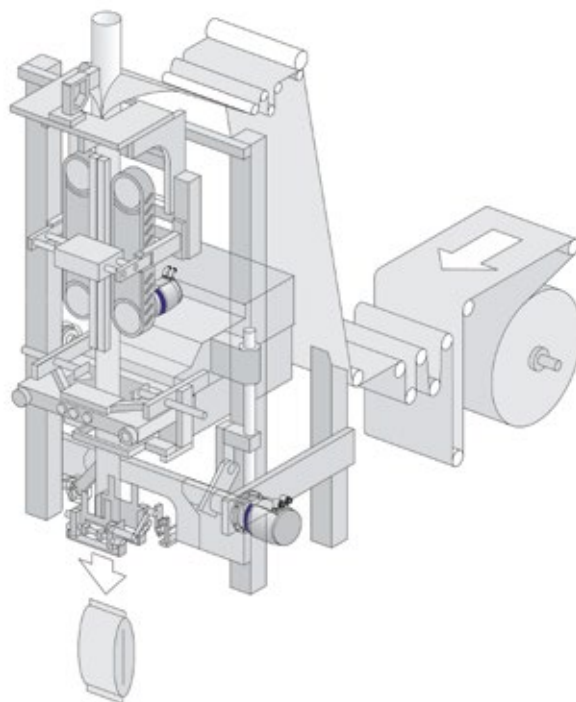


Produttività Efficienza Precisione

Esempio applicativo

Le macchine flow pack confezionano ininterrottamente in buste o sacchetti materiale sfuso di qualsiasi tipo, compresi generi alimentari, quali patatine o caramelle gommose. In queste applicazioni si deve raggiungere la più alta velocità di produzione possibile. Un aspetto particolarmente importante è che tutti i sacchetti siano puliti e ben sigillati.

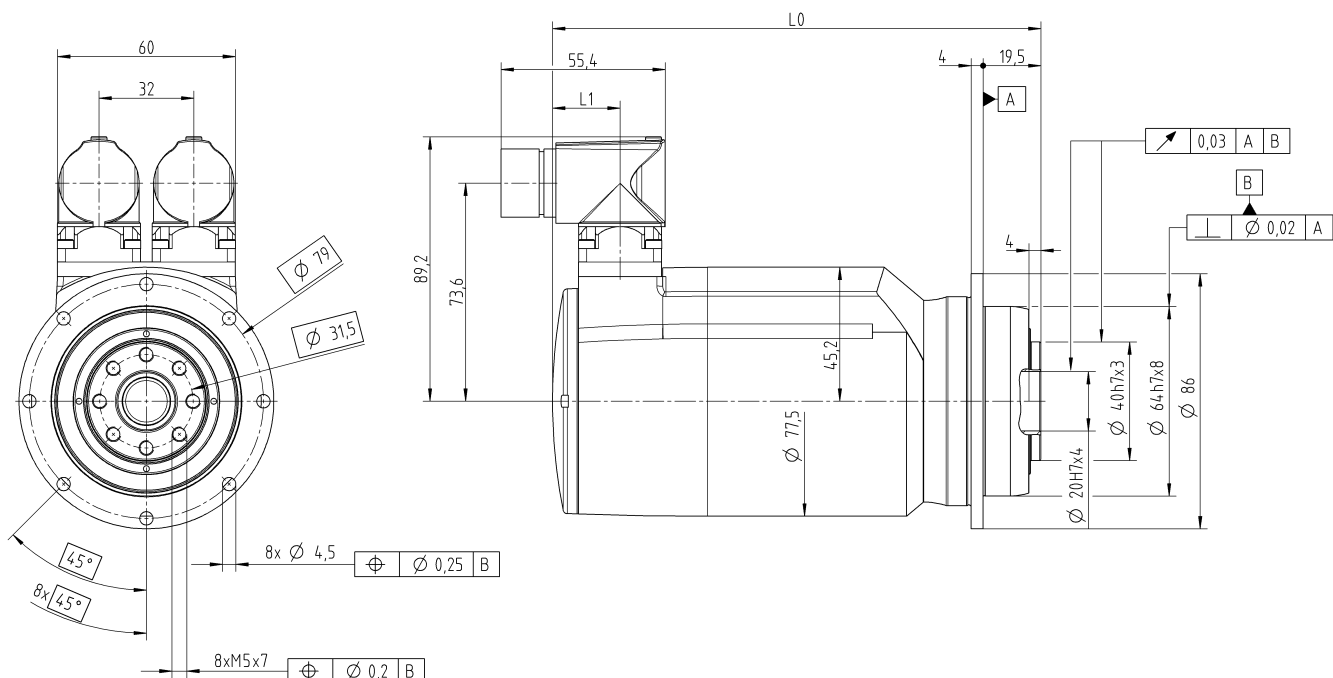
premo® TP Line supera questa sfida grazie alla sua straordinaria precisione e densità di potenza.



			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	41,6	52,3	55	55	55	50,2	55	55	35
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	16,5	20,9	26,2	29,3	37	20,1	25,3	35,5	18
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	20,8	26	32,5	36,4	45,5	20,8	26	36,4	52
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	2,84	2,84	2,84	2,84	2,84	1,4	1,4	1,4	1,4
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	4,47	4,47	4,47	4,47	4,47	2,52	2,52	2,52	2,52
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	1,71	1,71	1,71	1,71	1,71	1	1	1	1
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 4 Ridotto ≤ 2								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	$C_{\theta 1}$	Nm/arcmin	12	12	12	12	12	11	12	11	8
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	85								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	1630								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	110								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 2,7 a 3,1								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00015AAX-031,500								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 012,000 - 028,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	0,37	0,37	0,36	0,36	0,36	0,22	0,22	0,22	0,22

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	164,8	22,8
	HIPERFACE®	187,3	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	217,7	75,7
i = 40 – 100	Resolver	149,8	22,8
	HIPERFACE®	172,3	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	202,7	75,7

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	200,8	22,8
	HIPERFACE®	223,3	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	253,7	75,7
i = 40 – 100	Resolver	177,3	22,8
	HIPERFACE®	199,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	230,2	75,7

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	81,3	102	128	143	143	102	127	143	105
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	29,9	37,7	47,3	53,2	67,3	38,7	48,4	68,8	60
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	37,4	46,8	58,5	65,5	81,9	52	65	91	130
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	269	215	172	154	138	119	95,2	78	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	5,53	5,53	5,53	5,53	5,53	2,76	2,76	2,76	2,76
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	6,94	6,94	6,94	6,94	6,94	4,45	4,45	4,45	4,45
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	2,33	2,33	2,33	2,33	2,33	1,58	1,58	1,58	1,58
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	$C_{\theta 1}$	Nm/arcmin	32	32	32	31	32	30	30	28	22
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	225								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	2150								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	270								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 5,1 a 5,6								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00060AAX-050,000								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 014,000 - 035,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	0,91	0,88	0,87	0,85	0,85	0,48	0,47	0,47	0,47

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita

Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	189,5	23
	HIPERFACE®	211,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	242	75,5
i = 40 – 100	Resolver	174,5	23
	HIPERFACE®	196,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	227	75,5

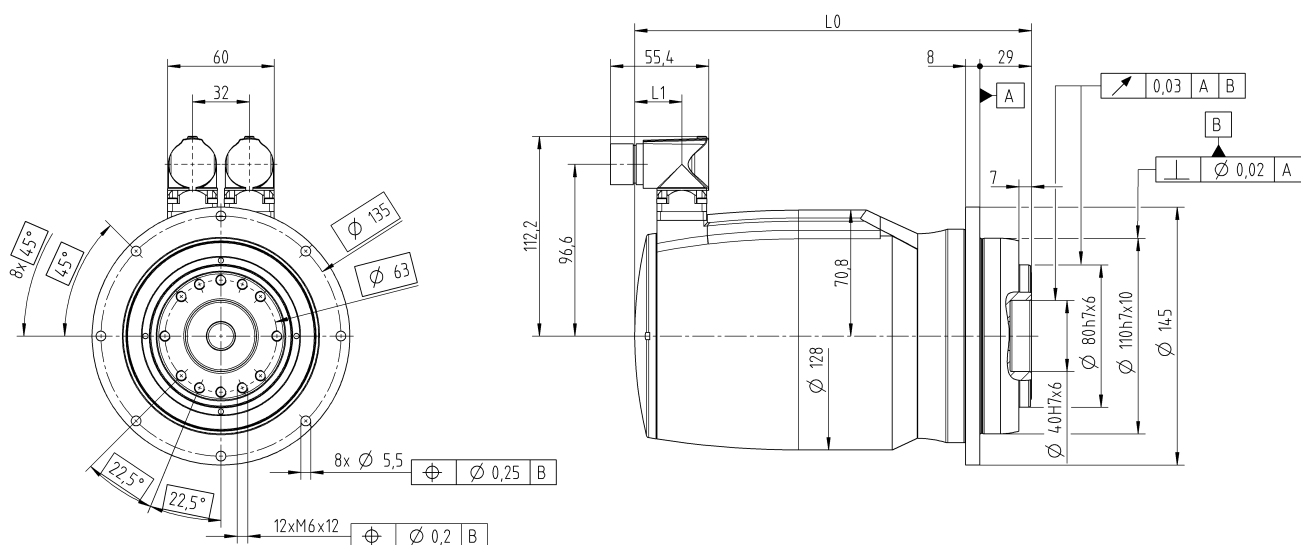
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	228,5	23
	HIPERFACE®	250,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	281	75,5
i = 40 – 100	Resolver	190,3	23
	HIPERFACE®	212,6	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	242,8	75,5

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	247	310	380	350	380	226	283	330	265
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	92,6	116	146	164	206	89,1	112	158	120
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	116	146	182	204	255	93,6	117	164	234
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	322	257	206	197	166	108	86,4	68	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	16,7	16,7	16,7	16,7	16,7	6,09	6,09	6,09	6,09
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	19,8	19,8	19,8	19,8	19,8	7,7	7,7	7,7	7,7
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	7,05	7,05	7,05	7,05	7,05	2,77	2,77	2,77	2,77
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	$C_{\theta 1}$	Nm/arcmin	81	81	83	80	82	76	80	71	60
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	550								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	4150								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	440								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 8,8 a 10,5								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00150AAX-063,000								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 019,000 - 042,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	4,46	4,35	4,33	4,24	4,23	1,62	1,62	1,61	1,61

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	223,2	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	255,2	58,5
	DRIVE-CLiQ		
i = 40 – 100	Resolver	199,1	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	231,1	58,5
	DRIVE-CLiQ		

Con freno

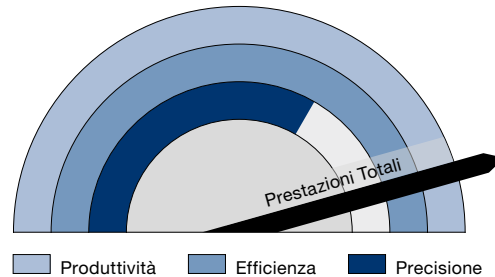
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	268,7	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	300,7	58,5
	DRIVE-CLiQ		
i = 40 – 100	Resolver	223,1	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	255,1	58,5
	DRIVE-CLiQ		

premo[®] XP Line



La serie dalle prestazioni estreme

- Densità di potenza e capacità di carico particolarmente elevate
- Gioco torsionale estremamente ridotto, elevata rigidità torsionale e massima capacità di carico dei cuscinetti in uscita permettono di avere servoattuatori molto compatti che aumentino le prestazioni della vostra macchina
- Interfaccia meccanica con albero in uscita, ideale per la connessione con giunti e pignoni
- Oltre all'albero liscio è disponibile anche una variante ad evolvente
- Interfaccia elettrica con encoder assoluto HIPERFACE singleturn con sicurezza funzionale e collegamento monocavo

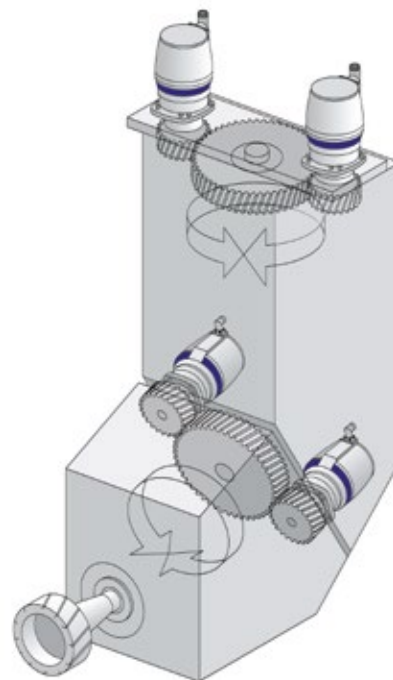


- Conformità a requisiti di sicurezza elevati unita alla più avanzata tecnologia di connessione
- Possibilità di comunicazione con tutti gli encoder e le varianti di connettore disponibili

Esempio applicativo

Nei centri di lavoro CNC, la testa di fresatura è sottoposta a forze di disturbo particolarmente elevate durante i processi di lavorazione dei materiali.

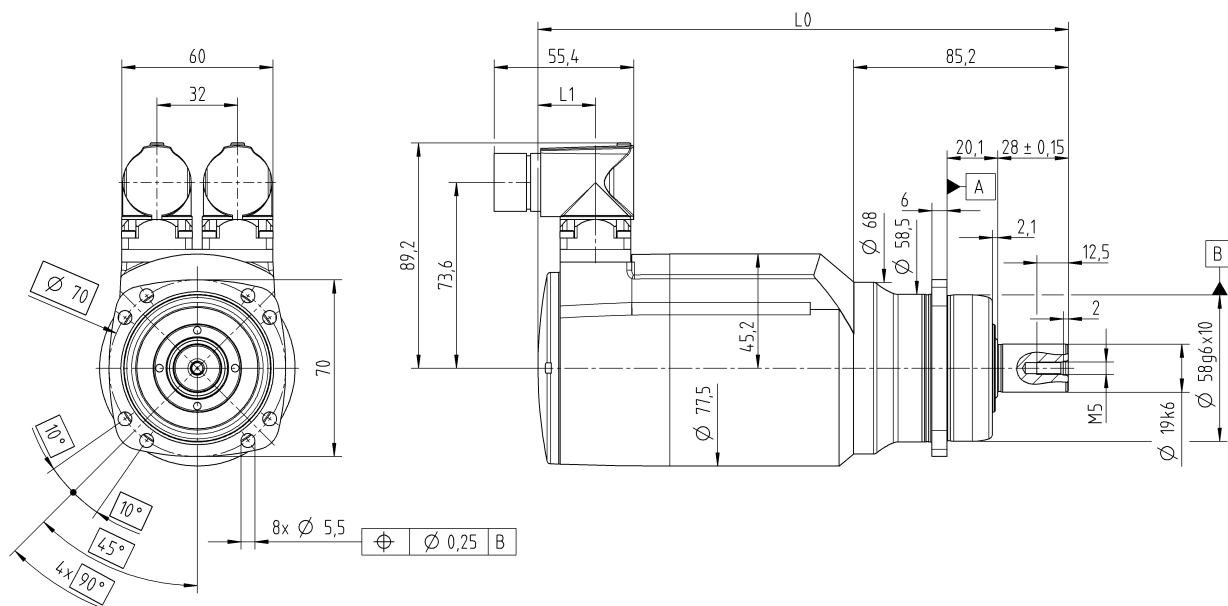
Per queste applicazioni sono richiesti attuatori con il minimo ingombro e con la massima densità di potenza e capacità di carico. premo® XP Line è la soluzione ottimale.



			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	41,8	52,3	65,3	73,4	80	50,3	62,9	60	35
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	16,6	20,9	26	29,4	36,9	20,3	25,3	35,5	20
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	20,8	26	32,5	36,4	45,5	20,8	26	36,4	52
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	2,84	2,84	2,84	2,84	2,84	1,4	1,4	1,4	1,4
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	4,47	4,47	4,47	4,47	4,47	2,52	2,52	2,52	2,52
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	1,71	1,71	1,71	1,71	1,71	1	1	1	1
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 5 Ridotto ≤ 3								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	6,5	6,5	6,5	6,5	6,5	6,5	6,5	6,5	5
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	3925								
Forza radiale max. ^{a)}	F_{2QMax}	N	3800								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	339								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 2,9 a 3,3								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BC3-00150AA019,000-X								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 015,000 - 038,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_1	kgcm²	0,38	0,37	0,37	0,36	0,36	0,22	0,22	0,22	0,22

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	210,3	22,8
	HIPERFACE®	232,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	263,2	75,7
i = 40 – 100	Resolver	195,3	22,8
	HIPERFACE®	217,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	248,2	75,7

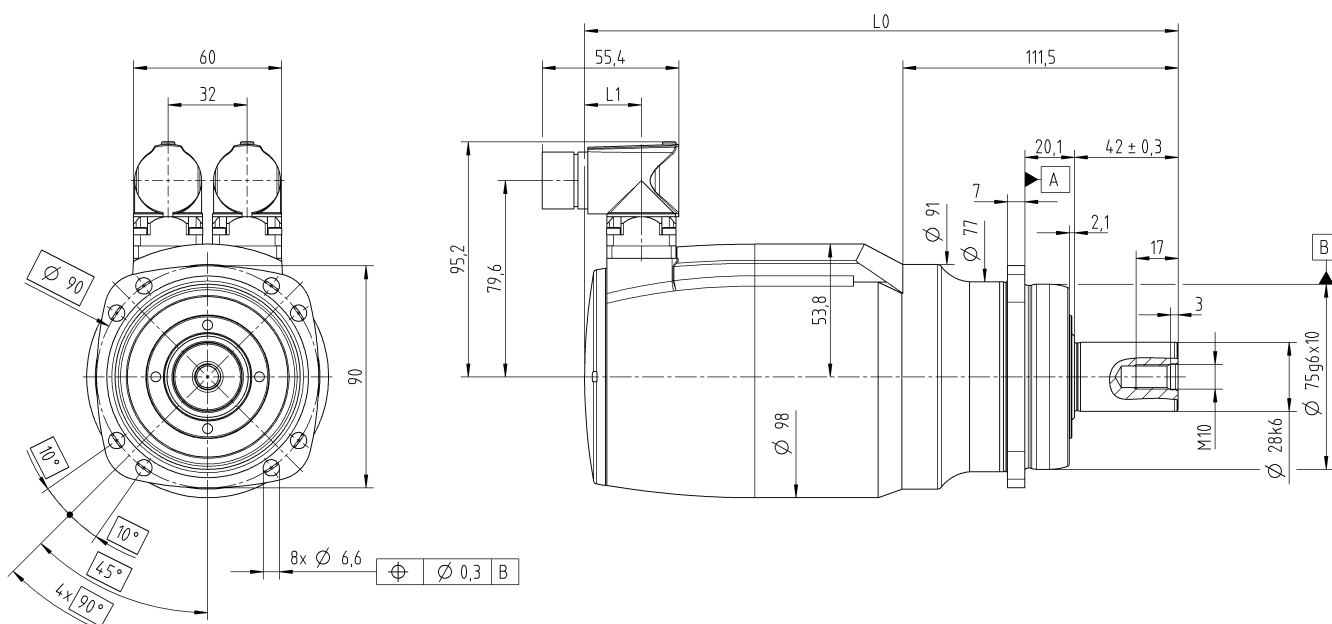
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	246,3	22,8
	HIPERFACE®	268,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	299,2	75,7
i = 40 – 100	Resolver	222,8	22,8
	HIPERFACE®	245,3	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	275,7	75,7

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	81,9	103	128	144	180	102	128	165	105
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	30,5	38,4	47,8	54	67,5	39,1	49	68,8	60
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	37,4	46,8	58,5	65,5	81,9	52	65	91	130
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	269	215	172	154	123	119	95,2	70,1	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	5,53	5,53	5,53	5,53	5,53	2,76	2,76	2,76	2,76
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	6,94	6,94	6,94	6,94	6,94	4,45	4,45	4,45	4,45
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	2,33	2,33	2,33	2,33	2,33	1,58	1,58	1,58	1,58
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 4 Ridotto ≤ 2								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	$C_{\theta 1}$	Nm/arcmin	19,5	19,5	19,5	19,5	19,5	19,5	19,5	18	15
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	4840								
Forza radiale max. ^{a)}	F_{2QMax}	N	6000								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	675								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 5 a 5,5								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BC3-00300AA028,000-X								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 024,000 - 056,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	0,91	0,88	0,87	0,85	0,85	0,48	0,47	0,47	0,47

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	240,5	23
	HIPERFACE®	262,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	293	75,5
i = 40 – 100	Resolver	225,5	23
	HIPERFACE®	247,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	278	75,5

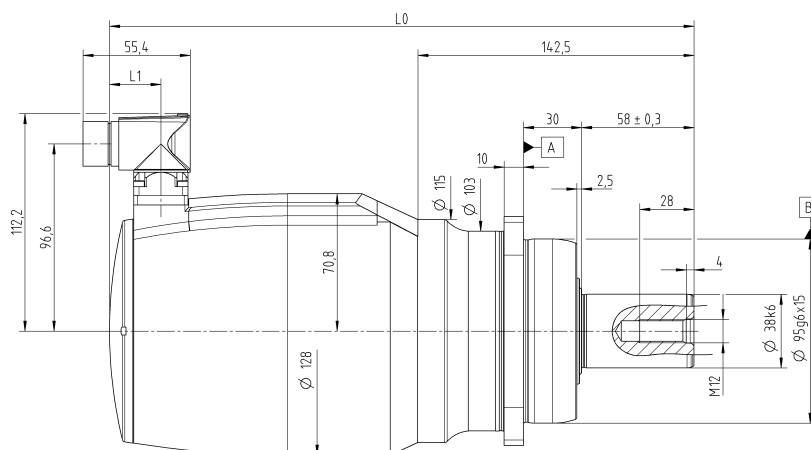
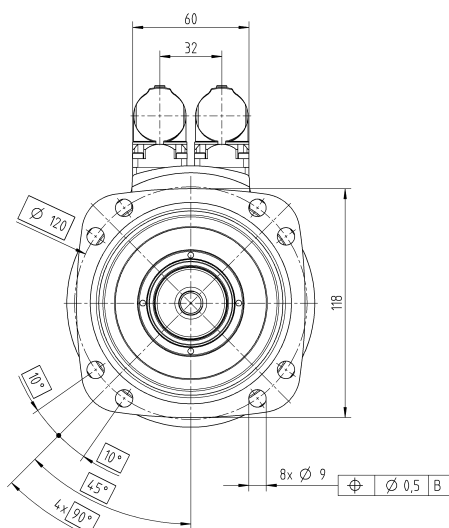
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	279,5	23
	HIPERFACE®	301,8	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	332	75,5
i = 40 – 100	Resolver	241,3	23
	HIPERFACE®	263,6	45,3
	EnDat		
	DRIVE-CLiQ	293,8	75,5

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	248	310	388	435	450	226	283	350	275
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	93,3	117	147	164	206	89,3	112	158	130
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	116	146	182	204	255	93,6	117	164	234
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	85,7	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	322	257	206	184	157	108	86,4	65,7	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	16,7	16,7	16,7	16,7	16,7	6,09	6,09	6,09	6,09
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	19,8	19,8	19,8	19,8	19,8	7,7	7,7	7,7	7,7
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	7,05	7,05	7,05	7,05	7,05	2,77	2,77	2,77	2,77
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 4 Ridotto ≤ 2								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	45	45	45	45	45	45	45	42	35
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	6700								
Forza radiale max. ^{a)}	F_{2QMax}	N	9000								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	1296								
Durata	L_h	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 9,7 a 11,4								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Grigio scuro perlato e Innovation blue								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BC3-00500AA038,000-X								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 024,000 - 056,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm²	4,46	4,35	4,33	4,24	4,23	1,62	1,62	1,61	1,61

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	301,7	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	333,7	58,5
	DRIVE-CLiQ		
i = 40 – 100	Resolver	277,6	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	309,6	58,5
	DRIVE-CLiQ		

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16 – 35	Resolver	347,2	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	379,2	58,5
	DRIVE-CLiQ		
i = 40 – 100	Resolver	301,6	26,5
	HIPERFACE®		
	EnDat	333,6	58,5
	DRIVE-CLiQ		



Opzioni premo[®]

Collegamento elettrico

Sono disponibili connettori dritti o angolari orientabili rispetto alla flangia del riduttore (solo per versione XP Line) e collegamento monocavo per protocollo DSL o EnDAT 2.2.

Encoder

Oltre alla versione standard inclusa nella rispettiva serie, sono disponibili sistemi encoder opzionali con i protocolli EnDat 2.1, EnDat 2.2, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, DRIVE-CLiQ.

Piedinatura

Per numerosi servocontrolli offriamo piedinature speciali per potenza e segnale.

Sensore di temperatura

PTC / PT1000

Tensione di esercizio

In base all'applicazione e all'azionamento sono disponibili avvolgimenti per 320 e 560 V DC.

Freno di stazionamento

Freno di stazionamento a magneti permanenti, commisurato alla potenza del motore.

Lubrificazione

Sono disponibili diverse opzioni, dalla lubrificazione standard con olio a quella a grasso, fino alla lubrificazione con olio o grasso specifici per il settore alimentare.

Gioco torsionale

Per aumentare la precisione è possibile richiedere l'opzione a gioco ridotto.

Grande flessibilità grazie alle differenti configurazioni in uscita

Albero liscio, Albero con linguetta, Albero scanalato (DIN 5480), Flangia, Predisposizione per pignone saldato



Versione riduttore

Per l'interfaccia meccanica sono disponibili diverse versioni:

Versione	SP Line	TP Line	XP Line
Uscita	<ul style="list-style-type: none"> - Albero liscio (standard) - Linguetta (opzionale) - Albero scanalato (opzionale) 	<ul style="list-style-type: none"> - Flangia (standard) - Predisposizione per pignone saldato (opzionale) 	<ul style="list-style-type: none"> - Albero liscio (standard) - Linguetta (opzionale) - Albero scanalato (opzionale) - Predisposizione per pignone saldato (opzionale)
Carcassa	Foro passante tondo (standard)	Foro passante tondo (standard)	<ul style="list-style-type: none"> - Foro passante tondo (standard) - Foro passante ad asola (opzionale)

Lubrificazione

In base all'applicazione variano anche i requisiti relativi al lubrificante nel riduttore.

Per i nostri servoattuatori sono a disposizione i seguenti lubrificanti:

- Lubrificazione con olio (standard)
- Lubrificazione con grasso (fino al 20% di riduzione delle coppie in uscita)
- Lubrificazione con olio per settore alimentare (fino al 20% di riduzione delle coppie in uscita)
- Lubrificazione con grasso per settore alimentare (fino al 40% di riduzione delle coppie in uscita)

Tensione di esercizio

I servoattuatori premo® sono disponibili per tensioni di esercizio di 320 V e 560 V. In applicazioni con moduli alimentatori per DC bus regolato con un più alto livello di tensione è possibile un funzionamento fino a 750 V DC.

Sensore di temperatura

Per la protezione da sovratemperatura dell'avvolgimento del motore sono disponibili diversi sensori.

- Resistenza PTC, tipo STM 160 secondo DIN 44081/82
- PT1000

Encoder

Per quanto riguarda la connettività WITTENSTEIN alpha offre ai propri clienti una grande flessibilità.

Per la determinazione di posizione e velocità è disponibile un'ampia scelta di trasduttori ed encoder:

Resolver

- a 2 poli, un periodo seno / coseno per giro, (standard SP Line)

Encoder assoluto HIPERFACE®, Safety secondo SIL 2

- singleturn, risoluzione di 4096 posizioni per giro, 128 seno / coseno (standard TP Line)
- multiturn, risoluzione 4096 posizioni per giro 128 seno / coseno, 4096 giri

Encoder assoluto HIPERFACE DSL®, Safety secondo SIL 2

- singleturn, risoluzione di 20 Bit per giro (standard XP Line)
- multiturn, risoluzione di 20 Bit per giro, 4096 giri

Encoder assoluto EnDat 2.1

- singleturn, risoluzione 8.192 posizioni per giro, 512 seno / coseno
- multiturn, risoluzione 8192 posizioni per giro, 512 seno / coseno 4096 giri Encoder assoluto EnDat

Encoder assoluto EnDat 2.2, Safety secondo SIL 2

- singleturn, risoluzione 23 bit per giro
- multiturn, risoluzione 23 bit per giro, 4096 giri

Encoder assoluto DRIVE-CLiQ, Safety secondo SIL 2

- singleturn, risoluzione 24 bit per giro
- multiturn, risoluzione 24 bit per giro, 4096 giri

Freno di stazionamento

Per mantenere bloccato l'albero motore in assenza di corrente è disponibile un freno compatto a magneti permanenti. Il freno si caratterizza per assenza di gioco torsionale, assenza di magnetismo residuo, durata illimitata in utilizzo a motore fermo e coppia costante ad elevate temperature d'esercizio.

		Taglia 1		Taglia 2		Taglia 3	
Rapporto di riduzione		16 – 35	40 – 100	16 – 35	40 – 100	16 – 35	40 – 100
Coppia di stazionamento statica a 120 °C ¹⁾	Nm	1,3	0,52	2,34	1,3	7,28	2,34
Tensione di alimentazione	V DC	24	24	24	24	24	24
Corrente con tensione nominale e a 20 °C	A DC	0,46	0,42	0,5	0,46	0,71	0,5
Tempo di innesto	ms	≤ 8	≤ 10	≤ 20	≤ 8	–	≤ 20
Tempo di disinnesto	ms	≤ 35	≤ 18	≤ 50	≤ 35	≤ 60	≤ 50

¹⁾ Prestare attenzione alle indicazioni di progettazione del freno.

Le coppie di stazionamento in uscita sono riportate nelle rispettive tabelle dati dei servoattuatori, ad esempio premo® TP Line Taglia 3. Con rapporti di riduzione in cui la coppia di stazionamento in uscita è superiore alla T_{2B} il freno è utilizzabile per frenate di emergenza dinamiche al massimo 1.000 volte durante la vita del motore.

Collegamento elettrico

Oltre al collegamento classico tramite due connettori per potenza e segnale è disponibile anche una versione per collegamento monocavo in connessione EnDat 2.2 o HIPERFACE®.

Prese di montaggio utilizzate:

Collegamento monocavo	Potenza e segnale	Connettore di potenza M23, chiusura a baionetta, a 13/9 poli
Collegamento a due cavi	Potenza	Connettore di potenza M23, chiusura a baionetta, a 6/9 poli
	Segnale	Connettore di segnale M23, chiusura a baionetta, a 9/12/17 poli

Piedinatura

La grande flessibilità della nuova piattaforma di servoattuatori premo® è evidente anche nelle piedinature. Oltre alle due piedinature WITTENSTEIN standard è disponibile una serie di collegamenti compatibili con i servocontrolli di diversi produttori.

Piedinatura 1	WITTENSTEIN alpha-Standard, sensore di temperatura in cavo segnale Resolver, DRIVE-CLiQ
Piedinatura 2	Compatibile Siemens (eccetto DRIVE-CLiQ), sensore di temperatura in cavo segnale Resolver, EnDat 2.1
Piedinatura 4	WITTENSTEIN alpha-Standard, sensore di temperatura in cavo potenza HIPERFACE®, EnDat 2.2
Piedinatura 5	Compatibile Rockwell, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL® (monocavo)

Piedinatura 6	Compatibile B&R Resolver, EnDat 2.2 (monocavo)
Piedinatura 8	Compatibile Schneider HIPERFACE®
Piedinatura 9	Compatibile Beckhoff HIPERFACE DSL® (monocavo)

premo® Codice d'ordine

P	A	G	1	1C	S	-	025	F	P	0	1	-	6	M	P	G	S	C	W	0	1		
Tipo di prodotto	Taglia 1 2 3		Rapporto di riduzione		Tensione di esercizio 5 = 320 V 6 = 560 V		Piedinatura Per le opzioni vedere pagina successiva		Gioco torsionale 1 = Standard 0 = Ridotto		Allineamento flangia* 0 = 0° 1 = 90° 2 = 180° 3 = 270°		Collegamento elettrico Per le opzioni vedere la pagina successiva		Raffreddamento C = Raffreddamento per convezione naturale		Tipo di freno S = Freno standard i = 40 – 100 T = Freno standard i = 16 – 35 0 = Senza freno		Codice avvolgimento Fornito da WITTENSTEIN		Sensore di temperatura P = PTC T = PT1000		
Pacchetto di settore G = Generale		Esecuzione S = Standard R = Flangia con fori ad asola		Esecuzione uscita 0 = Albero liscio / Flangia 1 = Albero con linguetta / Flangia con foro di riferimento 2 = Albero scanalato (DIN 5480) 3 = Predisposizione per pignone saldato 4 = Altro		Lubrificazione P = Olio G = Grasso F = Olio per settore alimentare H = Grasso per settore alimentare		Versione riduttore F = Standard		Encoder Per le opzioni vedere pagina successiva		Linea di prodotto B = SP Line A = TP Line H = XP Line		Lunghezza e taglia statore Per le opzioni vedere la pagina successiva		Codice avvolgimento Fornito da WITTENSTEIN		Codice avvolgimento Fornito da WITTENSTEIN		Codice avvolgimento Fornito da WITTENSTEIN		Codice avvolgimento Fornito da WITTENSTEIN	

* La fasatura dei connettori elettrici rispetto alla flangia è rilevante per XP Line in esecuzione R (flangia con fori ad asola).
Le indicazioni si riferiscono all'allineamento dei connettori rispetto alle asole guardando il servouatuatore dal lato posteriore (motore).

Opzioni collegamento elettrico

R	Connettore angolare, 1 cavo
W	Connettore angolare, 2 cavi
S	Connettore coassiale, 1 cavo
G	Connettore coassiale, 2 cavi

Opzioni di piedinatura

1	WITTENSTEIN alpha standard con sensore di temperatura in cavo segnale
2	Compatibile Siemens (tranne DRIVE-CLiQ)
4	WITTENSTEIN alpha-Standard con sensore di temperatura in cavo potenza
5	Compatibile Rockwell
6	Compatibile B&R
8	Compatibile Schneider
9	Compatibile Beckhoff

Opzioni Encoder

R	Resolver a 2 poli
S	EnDat 2.1, assoluto, singleturn
M	EnDat 2.1, assoluto, multiturn
F	EnDat 2.2, assoluto, singleturn
W	EnDat 2.2, assoluto, multiturn
N	HIPERFACE® assoluto, singleturn
K	HIPERFACE® assoluto, multiturn
G	HIPERFACE DSL®, assoluto, singleturn
H	HIPERFACE DSL®, assoluto, multiturn
L	DRIVE-CLiQ assoluto, singleturn
D	DRIVE-CLiQ assoluto, multiturn
E	Rockwell assoluto, singleturn
V	Rockwell assoluto, multiturn
J	Rockwell DSL assoluto, singleturn
P	Rockwell DSL assoluto, multiturn

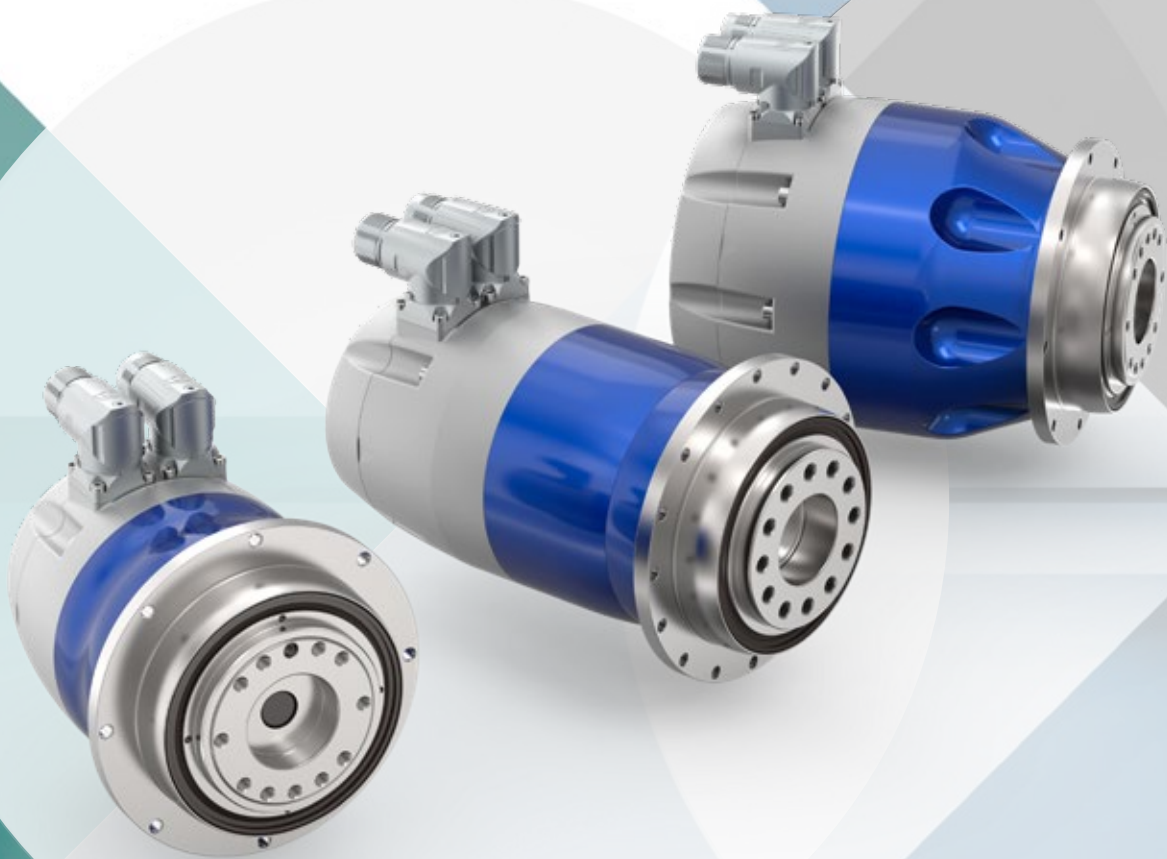
Opzioni lunghezza e taglia dello statore

	Rapporto di riduzione 16 – 35	Rapporto di riduzione 40 – 100
Taglia 1	2C	1C
Taglia 2	2D	1D
Taglia 3	3F	1F

TPM⁺

Servoattuatori





Panoramica famiglia TPM⁺

La famiglia TPM⁺ convince per dinamica, coppie e rigidezza torsionale combinate con una straordinaria compattezza, elevata densità di potenza e silenziosità di funzionamento senza precedenti. Una combinazione che offre al mercato un nuovo livello di scalabilità in termini di performance ed è garanzia di economicità per la vostra produzione.

Descrizione

Servoattuatore

La famiglia TPM⁺ si caratterizza soprattutto per il dinamismo e la compattezza. Servomotore e riduttore si fondono in un'unica unità flessibile e priva di elementi di giunzione. Il vantaggio: massima densità di potenza unita a design funzionale.

Motore

Incremento delle prestazioni: servomotore sincrono a magneti permanenti a terre rare con elevata densità di potenza, alta polarità e fattore di riempimento per minimizzare il cogging.

Riduttore

I riduttori epicicloidali utilizzati hanno un gioco minimo e contemporaneamente rigidezza torsionale e di ribaltamento. La silenziosità durante il funzionamento è garantita dalla dentatura elicoidale.

Più produttivo. più efficiente.
più preciso.

Più produttivo ...

Il vantaggio per le vostre macchine e impianti: ridotta inerzia del servoattuatore ed elevata rigidezza nella trasmissione per precisione e dinamica estreme. Un miglioramento decisivo in termini di produttività.

Più efficiente ...

Gioco angolare ridotto, cuscinetti in uscita rigidi e integrazione del pignone solare sull'albero motore consentono di ottenere motori più piccoli, minimo consumo di energia e minor investimento nella catena cinematica.

Più preciso ...

La rumorosità ridotta grazie alla dentatura elicoidale e una regolazione elevata assicurano maggiore precisione a macchine e impianti. Il risultato: prodotti estremamente convenienti.

Ulteriori caratteristiche

- Diversi encoder e freni di stazionamento a magneti permanenti a disposizione.
- Montaggio diretto dei componenti di trasmissione (pignone, puleggia, tavola rotante) alla flangia di uscita.
- Esecuzione UL standard.
- Cavi preconfezionati per servocontrolli selezionati.
- Messa in funzione semplice grazie alla guida speciale per numerosi servo controller.
- Gioco angolare ridotto possibile su meno di 1 arcmin.
- Collegamenti elettrici con attacchi a baionetta, per velocizzare l'installazione.
- Grazie ai robusti cuscinetti in uscita non è necessario nessun supporto aggiuntivo.

TPM+ DYNAMIC

Più dinamico – più corto – più silenzioso

Il plus determinante: dinamicità, ingombri ridotti ed estrema silenziosità. Servoattuatore con riduttore bi-stadio per applicazioni prevalentemente rotative.

TPM+ HIGH TORQUE

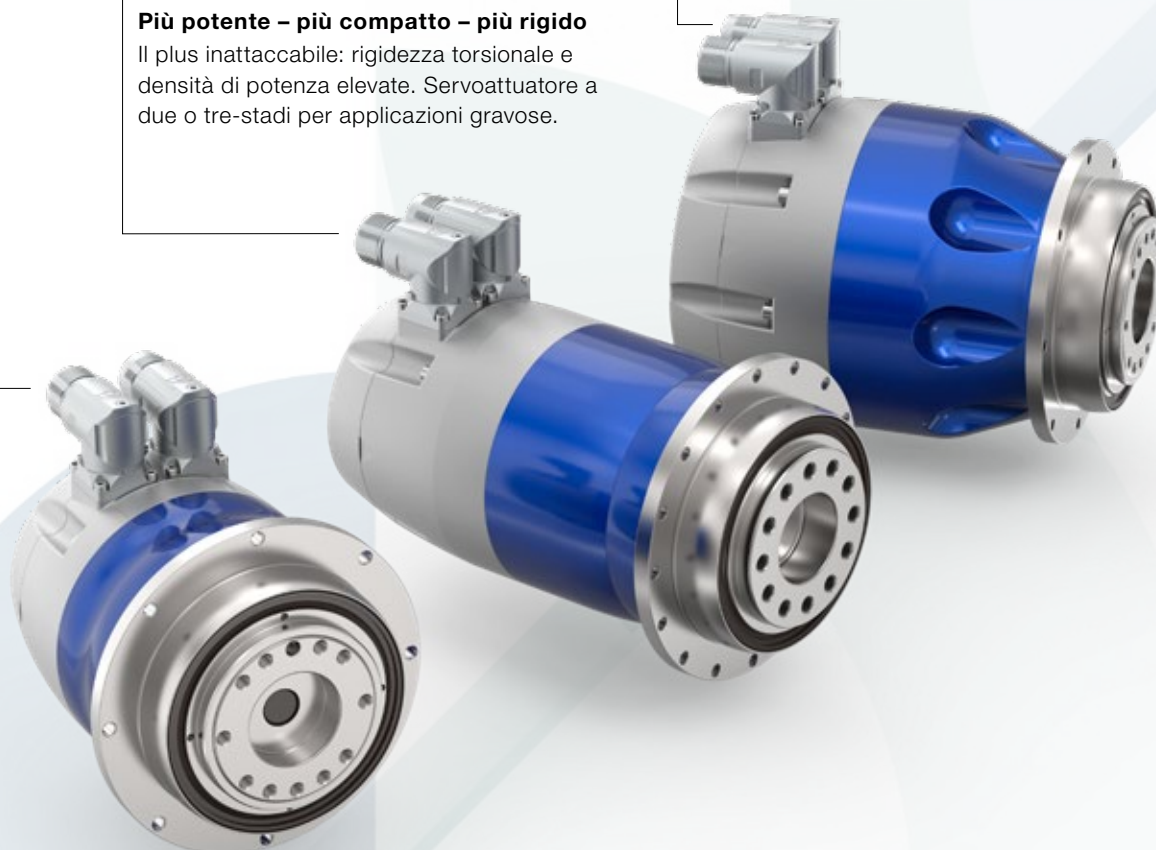
Più potente – più compatto – più rigido

Il plus inattaccabile: rigidità torsionale e densità di potenza elevate. Servoattuatore a due o tre-stadi per applicazioni gravose.

TPM+ POWER

Più potente – più compatto – più silenzioso

Il plus: coppie elevate, ingombri ridotti. Combinazioni servoattuatore-riduttore mono e bi-stadio per applicazioni rotative e lineari.



TPM⁺ DYNAMIC



Più dinamico. Più corto. Più silenzioso.

Scoprite lo straordinario dinamismo ottenuto grazie a un motore tecnologicamente moderno, dall'elevata densità di potenza con coppia inerziale ridotta e rigidità torsionale ottimale. Sfruttate l'ingombro ridotto: grazie all'integrazione di motore e riduttore priva di giunto meccanico TPM+ DYNAMIC consente un risparmio in termini di spazio del 50% rispetto alle soluzioni tradizionali. Il riduttore epicicloidale di precisione con dentatura elicoidale garantisce un funzionamento silenzioso e privo di vibrazioni.

Taglia	Lunghezza in mm	Coppia di accelerazione in Nm	Potenza massima in kW
004	da 113	fino a 40	fino a 1,0
010	da 142	fino a 100	fino a 1,5
025	da 153	fino a 300	fino a 4,7
050	da 187	fino a 650	fino a 10,2
110	da 268	fino a 1.300	fino a 14,2

TPM+

Esempio applicativo

Su assi di impianti di verniciatura, su assi di brandeggio per la produzione di strumenti ottici e semiconduttori, su macchine per il confezionamento per la compressione o come azionamento per sistemi di cambio su macchine utensili e per la lavorazione del legno: TPM+ DYNAMIC è ideale soprattutto nei settori della robotica e automazione.



Fonte: Hastamat Verpackungstechnik

			2-stadi					
Rapporto di riduzione	i		16	21	31	61	64	91
Tensione DC bus	U_D	V DC	560					
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	30	32	40	32	32	32
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	8	11	17	15	15	15
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	18	23	34	67	70	100
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	286	194	98	94	66
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	313	262	189	98	94	66
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	2	2	2	1	1	1
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	3,2	3,2	3,2	2,4	2,4	2,4
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	1,1	1,1	1,1	0,8	0,8	0,8
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 4 Ridotto ≤ 2					
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	–	10	9	9	–	7
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	85					
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	1630					
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	110					
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.					
Peso (senza freno)	m	kg	da 2 a 2,2					
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40					
Lubrificazione			a vita					
Classe di isolamento			F					
Classe di protezione			IP 65					
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo					
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00015AAX-031,500					
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 012,000 - 028,000					
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	0,21	0,2	0,2	0,12	0,11	0,12

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita

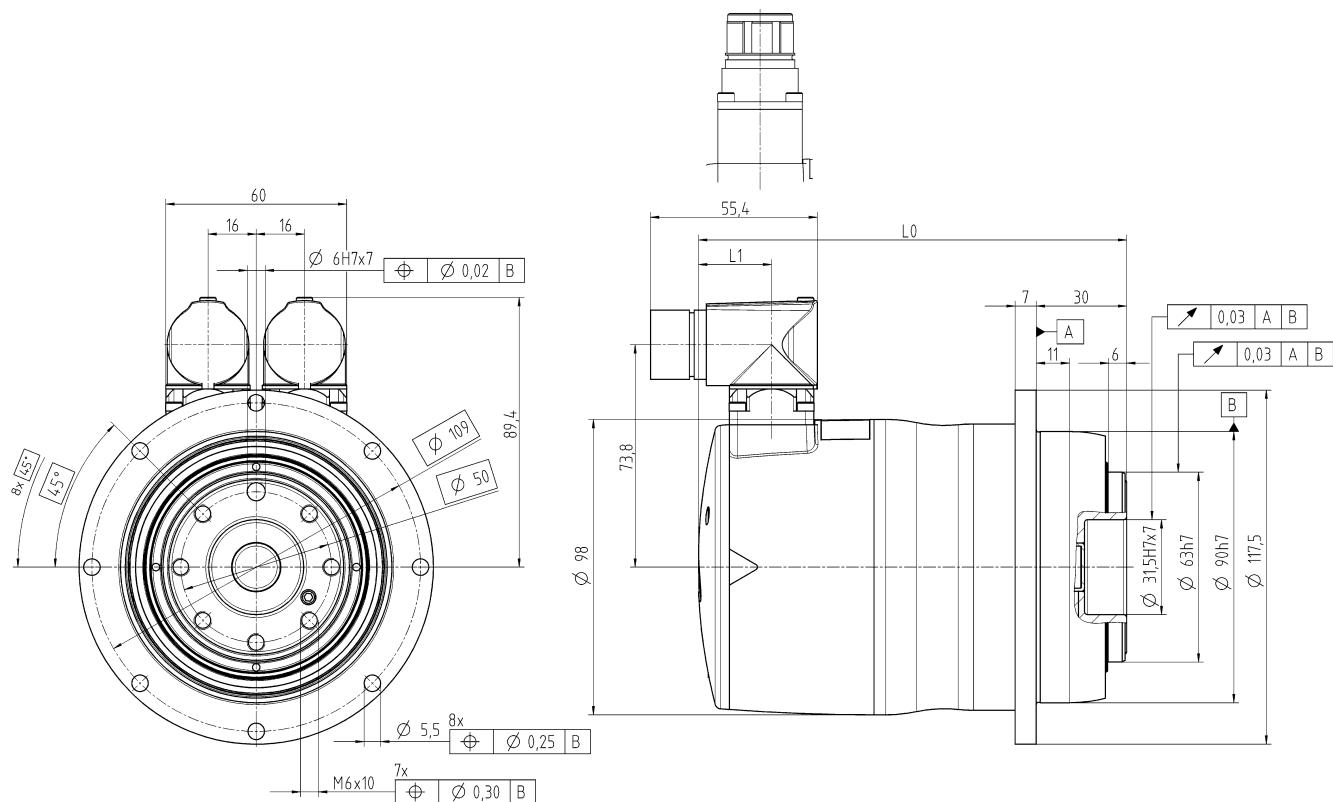
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	128	22
	HIPERFACE®	153	47
	EnDat	157	51
i = 61/64/91	Resolver	113	22
	HIPERFACE®	138	47
	EnDat	142	51

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	165	22
	HIPERFACE®	190	47
	EnDat	194	51
i = 61/64/91	Resolver	150	22
	HIPERFACE®	175	47
	EnDat	179	51

			2-stadi					
Rapporto di riduzione	i		16	21	31	61	64	91
Tensione DC bus	U_D	V DC	560					
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	57	75	100	80	80	80
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	13	18	27	29	28	35
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	18	23	34	67	70	100
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	286	194	98	94	66
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	256	195	132	81	78	54
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	3,8	3,8	3,8	1,9	1,9	1,9
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	5,2	5,2	5,2	3	3	3
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	1,3	1,3	1,3	0,9	0,9	0,9
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1					
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	–	26	24	24	–	21
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	225					
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	2150					
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	270					
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.					
Peso (senza freno)	m	kg	da 4,3 a 4,8					
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40					
Lubrificazione			a vita					
Classe di isolamento			F					
Classe di protezione			IP 65					
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo					
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00060AAX-050,000					
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 014,000 - 035,000					
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	0,32	0,32	0,32	0,17	0,17	0,17

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	157	24
	HIPERFACE®	178	45
	EnDat	182	49
i = 61/64/91	Resolver	142	24
	HIPERFACE®	163	45
	EnDat	167	49

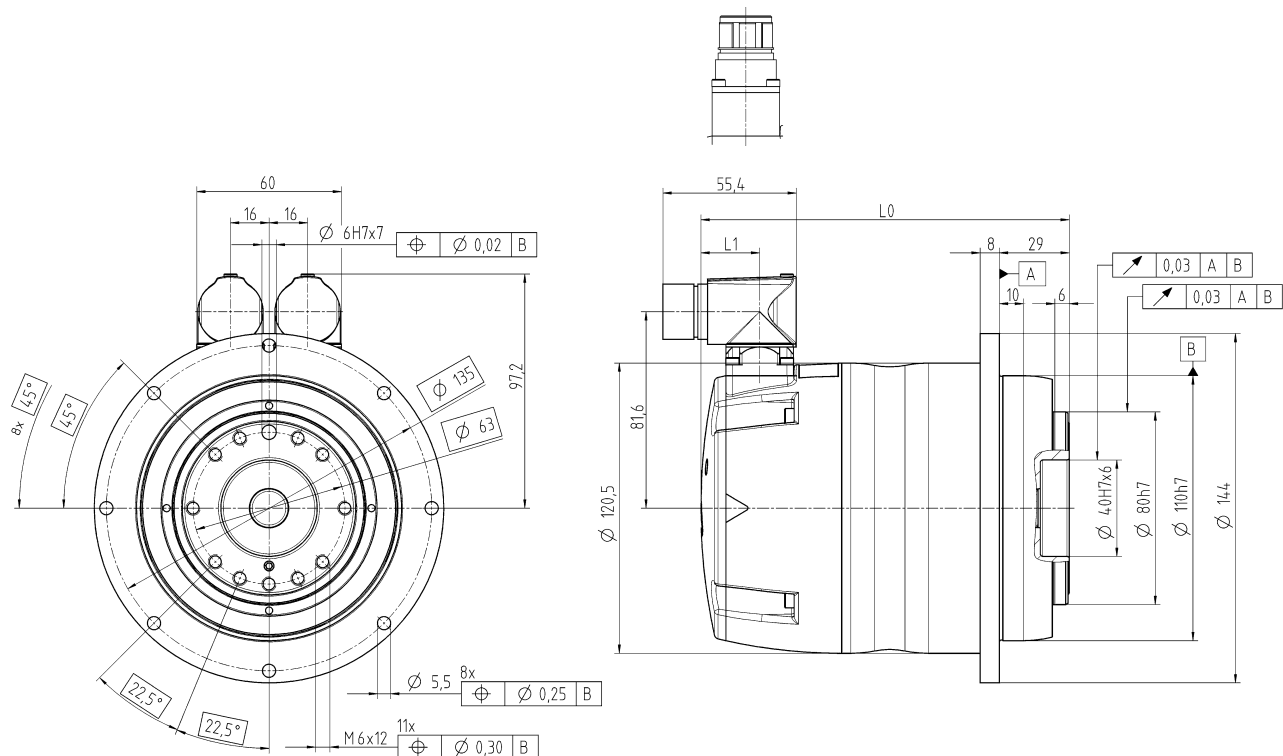
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	178	24
	HIPERFACE®	199	45
	EnDat	202	49
i = 61/64/91	Resolver	163	24
	HIPERFACE®	184	45
	EnDat	187	49

			2-stadi					
Rapporto di riduzione	i		16	21	31	61	64	91
Tensione DC bus	U_D	V DC	560					
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	182	239	300	250	250	250
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	74	97	146	87	83	100
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	72	94	140	274	288	410
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	286	194	98	94	66
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	244	185	125	59	56	39
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	12,1	12,1	12,1	4,4	4,4	4,4
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	17	17	17	6	6	6
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	5,7	5,7	5,7	1,9	1,9	1,9
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1					
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	–	70	54	61	–	55
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	550					
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	4150					
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	440					
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.					
Peso (senza freno)	m	kg	da 7,1 a 8,5					
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40					
Lubrificazione			a vita					
Classe di isolamento			F					
Classe di protezione			IP 65					
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo					
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00150AAX-063,000					
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 019,000 - 042,000					
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	2,16	2,16	2,17	0,77	0,76	0,76

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	183	24
	HIPERFACE®	204	45
	EnDat	208	49
i = 61/64/91	Resolver	153	24
	HIPERFACE®	174	45
	EnDat	178	49

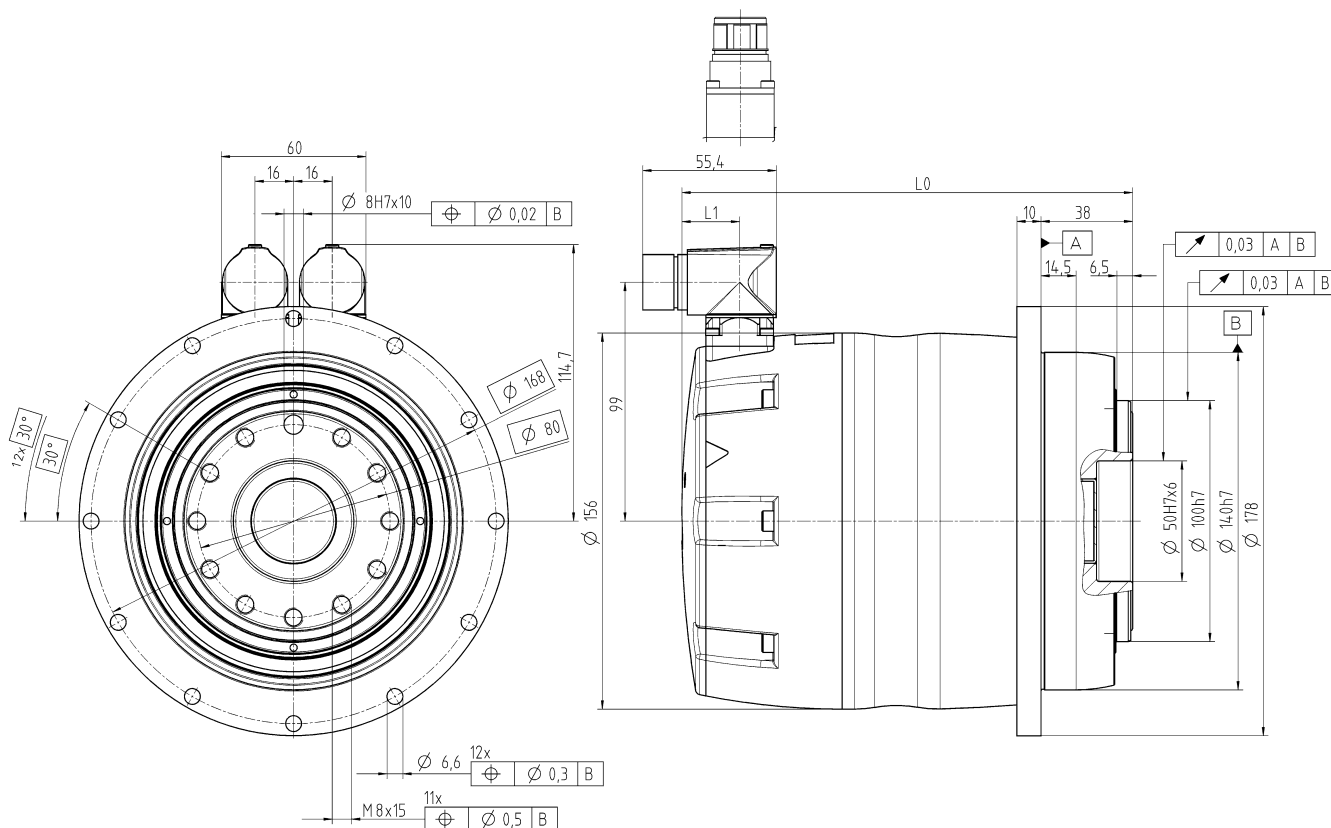
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	202	24
	HIPERFACE®	223	45
	EnDat	227	49
i = 61/64/91	Resolver	172	24
	HIPERFACE®	193	45
	EnDat	197	49

			2-stadi					
Rapporto di riduzione	i		16	21	31	61	64	91
Tensione DC bus	U_D	V DC	560					
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	435	500	650	447	469	500
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	185	220	370	173	166	220
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	208	273	403	793	832	1183
Velocità max.	n_{2max}	rpm	312	238	161	82	78	55
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	225	171	116	59	56	39
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	28,9	28,9	28,9	7,8	7,8	7,8
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A _{eff}	40	40	40	12	12	12
Corrente di stallo motore	I_0	A _{eff}	13,7	13,7	13,7	3,8	3,8	3,8
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1					
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	–	145	130	123	–	100
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	560					
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	6130					
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	1335					
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.					
Peso (senza freno)	m	kg	da 14,7 a 18,5					
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40					
Lubrificazione			a vita					
Classe di isolamento			F					
Classe di protezione			IP 65					
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo					
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00300AAX-080,000					
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 024,000 - 060,000					
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_1	kgcm ²	9,07	9,07	8,94	2,51	2,49	2,49

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	232	24
	HIPERFACE®	253	45
	EnDat	257	49
i = 61/64/91	Resolver	187	24
	HIPERFACE®	208	45
	EnDat	212	49

Con freno

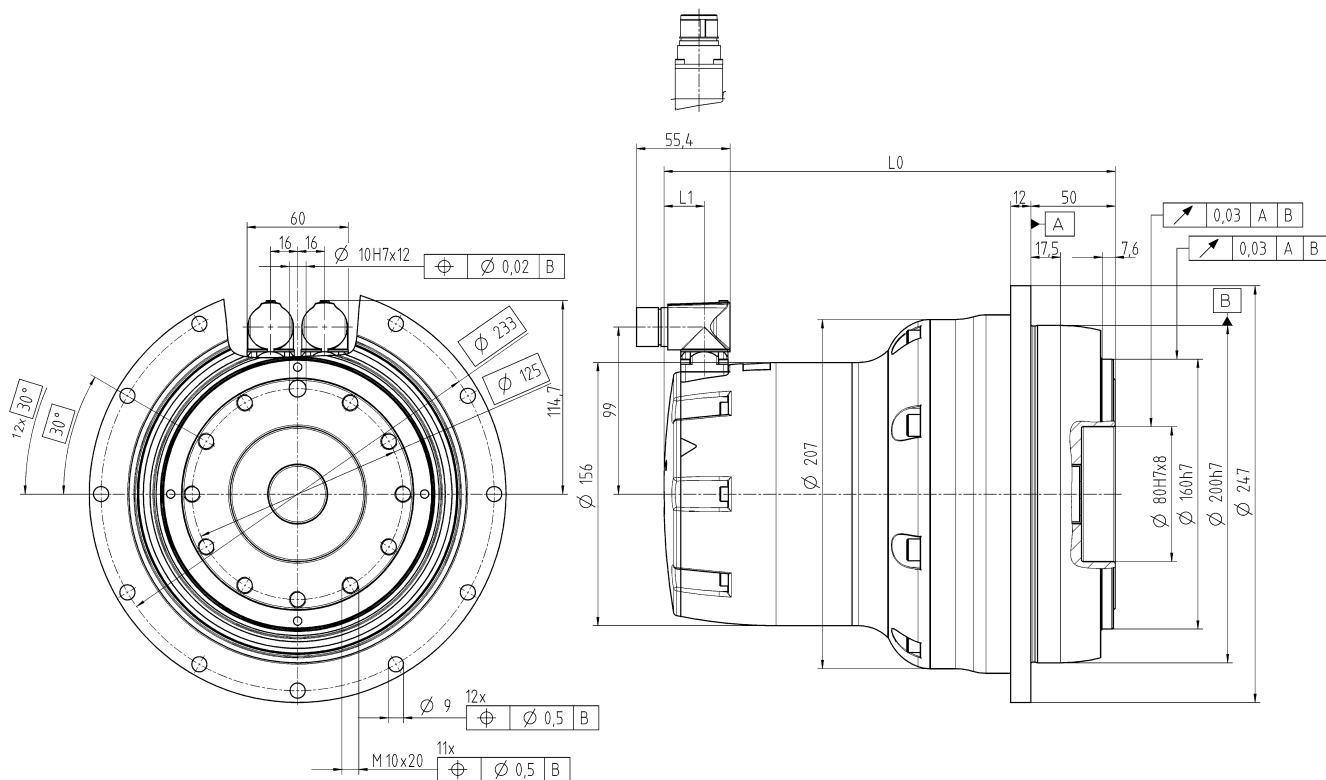
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	256	24
	HIPERFACE®	278	45
	EnDat	281	49
i = 61/64/91	Resolver	211	24
	HIPERFACE®	233	45
	EnDat	236	49

TPM⁺ DYNAMIC 110 2-stadi

			2-stadi					
Rapporto di riduzione	i		16	21	31	61	64	91
Tensione DC bus	U_D	V DC	560					
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	660	867	1279	1300	1300	1300
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	208	278	419	700	700	700
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	208	273	403	793	832	1183
Velocità max.	n_{2max}	rpm	312	238	161	82	78	55
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	206	157	106	59	56	39
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	43,9	43,9	43,9	28,9	28,9	28,9
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	70	70	70	40	40	40
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	16,7	16,7	16,7	13,7	13,7	13,7
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1					
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	–	465	440	415	–	360
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	1452					
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	10050					
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	3280					
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.					
Peso (senza freno)	m	kg	da 35,9 a 37,1					
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40					
Lubrificazione			a vita					
Classe di isolamento			F					
Classe di protezione			IP 65					
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo					
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-01500AAX-125,000					
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 050,000 - 080,000					
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	13,14	13,14	12,84	8,89	8,83	8,83

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

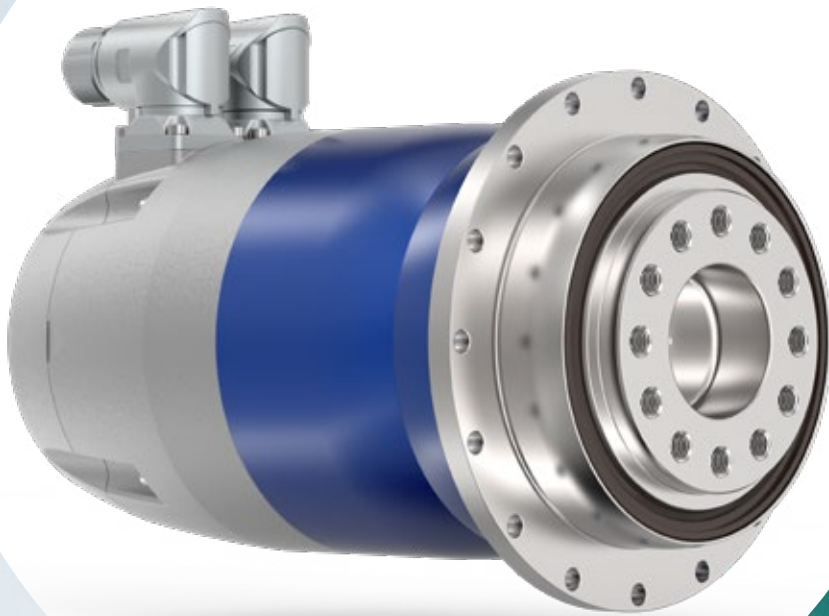
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	283	24
	HIPERFACE®	304	45
	EnDat	308	49
i = 61/64/91	Resolver	268	24
	HIPERFACE®	289	45
	EnDat	293	49

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/21/31	Resolver	307	24
	HIPERFACE®	328	45
	EnDat	332	49
i = 61/64/91	Resolver	292	24
	HIPERFACE®	313	45
	EnDat	317	49

TPM⁺

HIGH TORQUE



Più potente. Più compatto. Più rigido torsionalmente.

Questo servoattuatore vi porterà ancora più lontano: con il 50 % di coppia in più e una maggiore potenza. Una trasmissione della forza ancora migliorata, resa possibile dall'alta rigidezza del sistema di trasmissione, che permette accelerazioni più elevate e tempi di ciclo più brevi. Efficacia e potenza che fanno la differenza. L'inserimento di un pianeta in più nel riduttore aumenta sensibilmente la rigidezza torsionale. In questo modo si ottengono un controllo migliore e una più alta precisione. L'integrazione senza giunto di motore e riduttore e l'efficiente applicazione della strumentazione del motore sono argomenti vincenti.

Taglia	Lunghezza in mm	Coppia di accelerazione in Nm	Potenza massima in kW
010	da 183	fino a 230	fino a 4,5
025	da 219	fino a 530	fino a 9,8
050	da 279	fino a 950	fino a 15,6

TPM+

Esempio applicativo

TPM+ HIGH TORQUE aumenta la produzione e la precisione nei centri di lavoro e negli assi orientabili. Grazie all'alta rigidezza torsionale e a un'ampia riserva di coppia in caso di forze di disturbo, viene comunque garantito un controllo più stabile della trasmissione, con una dinamica elevatissima e durevole per i task più pesanti.

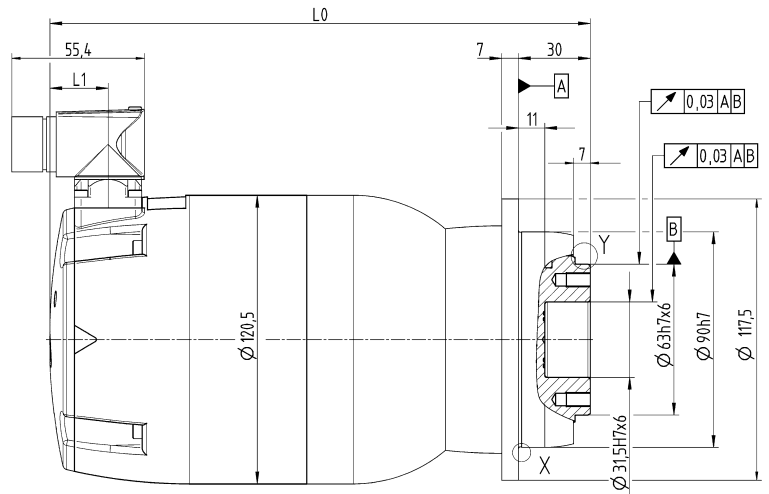


TPM⁺ HIGH TORQUE 010 2-/3-stadi

			2-stadi				3-stadi			
Rapporto di riduzione	i		22	27,5	38,5	55	88	110	154	220
Tensione DC bus	U_D	V DC	560							
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	230	230	230	230	230	230	230	230
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	79	99	139	110	180	180	180	180
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	99	124	173	248	396	495	277	396
Velocità max.	n_{2max}	rpm	220	176	126	88	55	44	31	22
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	187	163	126	88	55	44	31	22
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	12	12	12	12	12	12	4,4	4,4
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	17	17	17	17	17	17	6	6
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	5	5	5	5	5	5	1,9	1,9
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	≤ 1							
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	43	43	43	42	42	42	42	42
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	225							
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	2150							
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	400							
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.							
Peso (senza freno)	m	kg	da 6,5 a 8							
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40							
Lubrificazione			a vita							
Classe di isolamento			F							
Classe di protezione			IP 65							
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo							
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00150AAX-050,00A							
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 016,000 - 038,000							
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	2,06	2,03	2,01	1,99	2,01	2	0,68	0,67

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 22/27,5/38,5/55	Resolver	207	24
	HIPERFACE®	228	45
	EnDat	232	49
i = 88/110	Resolver	213	24
	HIPERFACE®	234	45
	EnDat	238	49
i = 154/220	Resolver	183	24
	HIPERFACE®	204	45
	EnDat	208	49

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 22/27,5/38,5/55	Resolver	226	24
	HIPERFACE®	247	45
	EnDat	251	49
i = 88/110	Resolver	232	24
	HIPERFACE®	253	45
	EnDat	257	49
i = 154/220	Resolver	202	24
	HIPERFACE®	223	45
	EnDat	227	49

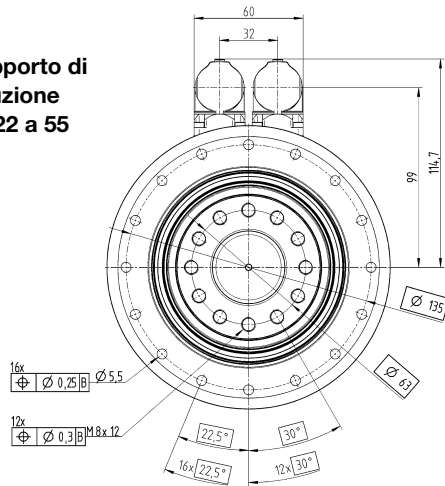
TPM⁺ HIGH TORQUE 025 2-/3-stadi

			2-stadi				3-stadi				
Rapporto di riduzione	i		22	27,5	38,5	55	66	88	110	154	220
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	530	530	530	530	480	480	480	480	480
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	232	291	375	375	260	260	260	260	260
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	286	358	500	715	297	396	495	693	990
Velocità max.	n_{2max}	rpm	220	176	126	88	73	55	44	31	22
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	177	155	122	88	70	55	44	31	22
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	28,9	28,9	28,9	28,9	12	12	12	12	12
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	40	40	40	40	17	17	17	17	17
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	13,1	13,1	13,1	13,1	5,8	5,8	5,8	5,8	5,8
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	≤ 1								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	105	105	105	100	95	95	95	95	95
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	550								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	4150								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	550								
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 10 a 14,8								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00300AAX-063,00A								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 030,000 - 056,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	9,01	8,83	8,74	8,69	2,03	1,96	1,93	1,91	1,89

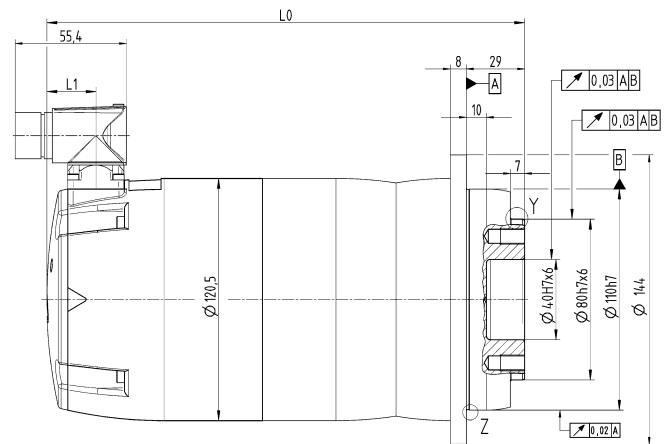
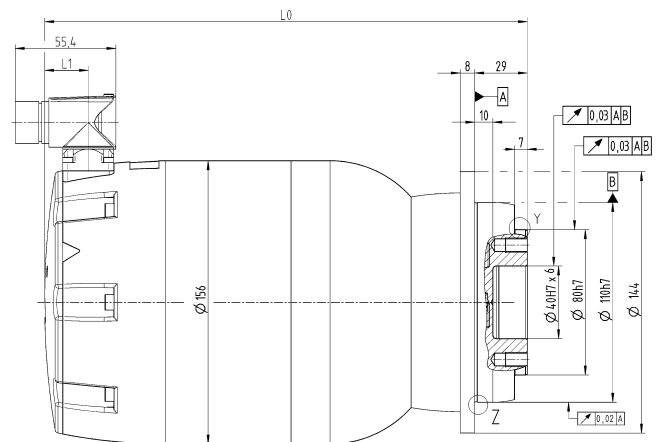
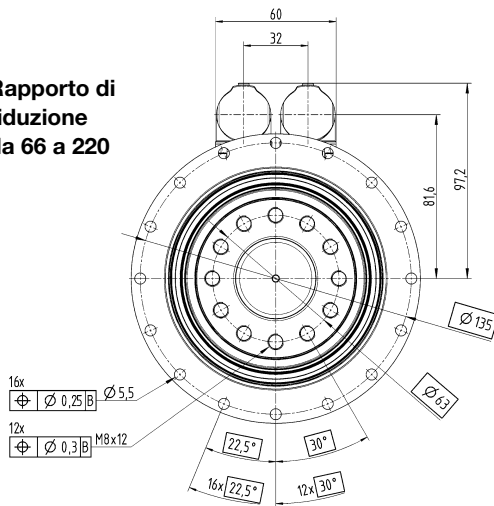
Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita

Rapporto di riduzione da 22 a 55



Rapporto di riduzione da 66 a 220



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 22/27,5/38,5/55	Resolver	242	24
	HIPERFACE®	263	45
	EnDat	267	49
i = 66/88/110/154/220	Resolver	219	24
	HIPERFACE®	240	45
	EnDat	244	49

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 22/27,5/38,5/55	Resolver	266	24
	HIPERFACE®	287	45
	EnDat	291	49
i = 66/88/110/154/220	Resolver	238	24
	HIPERFACE®	259	45
	EnDat	263	49

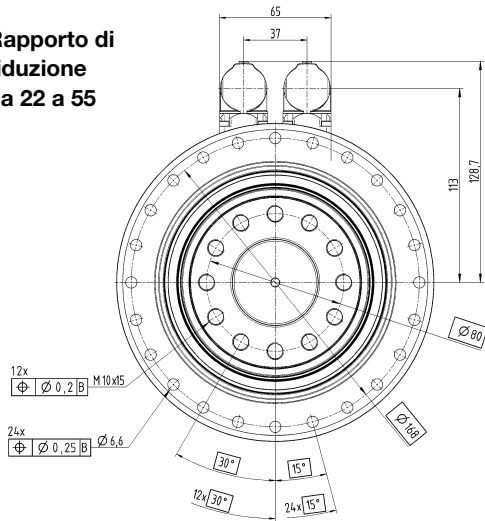
TPM⁺ HIGH TORQUE 050 2-/3-stadi

			2-stadi				3-stadi				
Rapporto di riduzione	i		22	27,5	38,5	55	66	88	110	154	220
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	950	950	950	950	950	950	950	950	950
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	406	513	650	675	675	675	675	675	675
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	506	632	886	1265	858	1144	1430	2002	2375
Velocità max.	n_{2max}	rpm	205	164	117	82	73	55	44	31	22
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	156	136	108	82	69	55	44	31	22
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	56,6	56,6	56,6	56,6	28,9	28,9	28,9	28,9	28,9
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	63,5	63,5	63,5	63,5	40	40	40	40	40
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	17,9	17,9	17,9	17,9	12,6	12,6	12,6	12,6	12,6
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	≤ 1								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	220	220	220	220	205	205	205	205	205
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	560								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	6130								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	1335								
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 21,8 a 25,3								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00300AAX-080,00A								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 045,000 - 056,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_1	kgcm ²	23,8	23,35	22,99	22,81	9,23	9,04	8,84	8,74	8,69

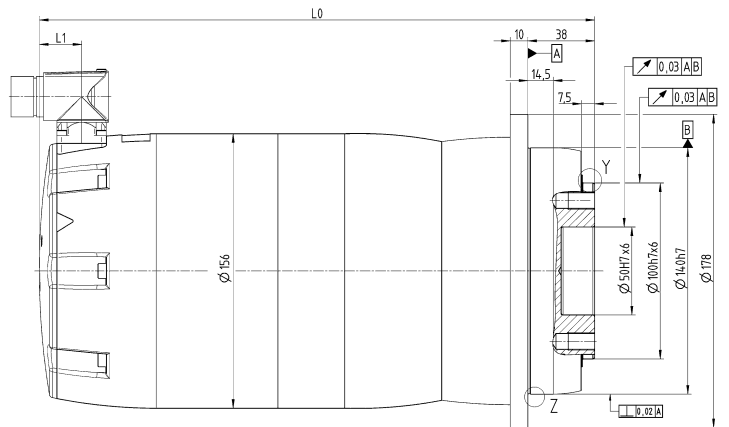
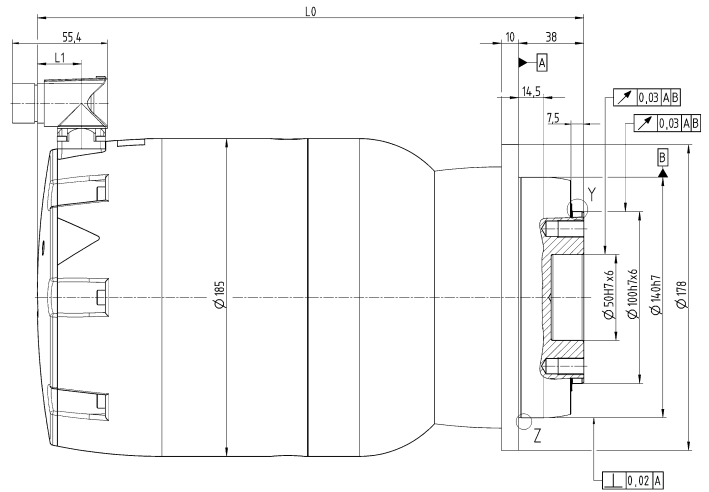
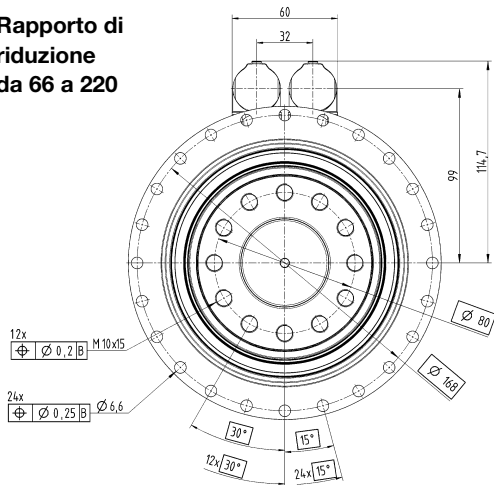
Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita

Rapporto di riduzione da 22 a 55



Rapporto di riduzione da 66 a 220



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 22/27,5/38,5/55	Resolver	279	26
	HIPERFACE®	304	50
	EnDat	304	50
i = 66/88/110/154/220	Resolver	292	24
	HIPERFACE®	313	45
	EnDat	317	49

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 22/27,5/38,5/55	Resolver	319	26
	HIPERFACE®	344	50
	EnDat	344	50
i = 66/88/110/154/220	Resolver	316	24
	HIPERFACE®	337	45
	EnDat	341	49

TPM⁺ POWER



Più potente. Più compatto. Più silenzioso.

Più potenza al vostro servizio: più coppia, elevata efficienza. La perfetta integrazione tra motore e riduttore di precisione rende semplici anche le movimentazioni più difficili. 40% di compattezza in più grazie all'integrazione di motore e riduttore priva di giunto meccanico. Una lunghezza ridotta significa maggiore flessibilità nell'installazione. Il riduttore epicicloidale di precisione con dentatura elicoidale garantisce un funzionamento silenzioso e privo di vibrazioni.

Taglia	Lunghezza in mm	Coppia di accelerazione in Nm	Potenza massima in kW
004	da 149	fino a 50	fino a 1,4
010	da 175	fino a 130	fino a 4,7
025	da 197	fino a 380	fino a 10,6
050	da 236	fino a 750	fino a 16,5

Esempio applicativo

TPM+ POWER trova impiego sia in applicazioni lineari ad alta dinamica come sistemi pignone-cremagliera o vite senza fine, ma anche come attuatore rotativo nei settori dell'automazione e della lavorazione meccanica, in caso di masse e forze di disturbo elevate.

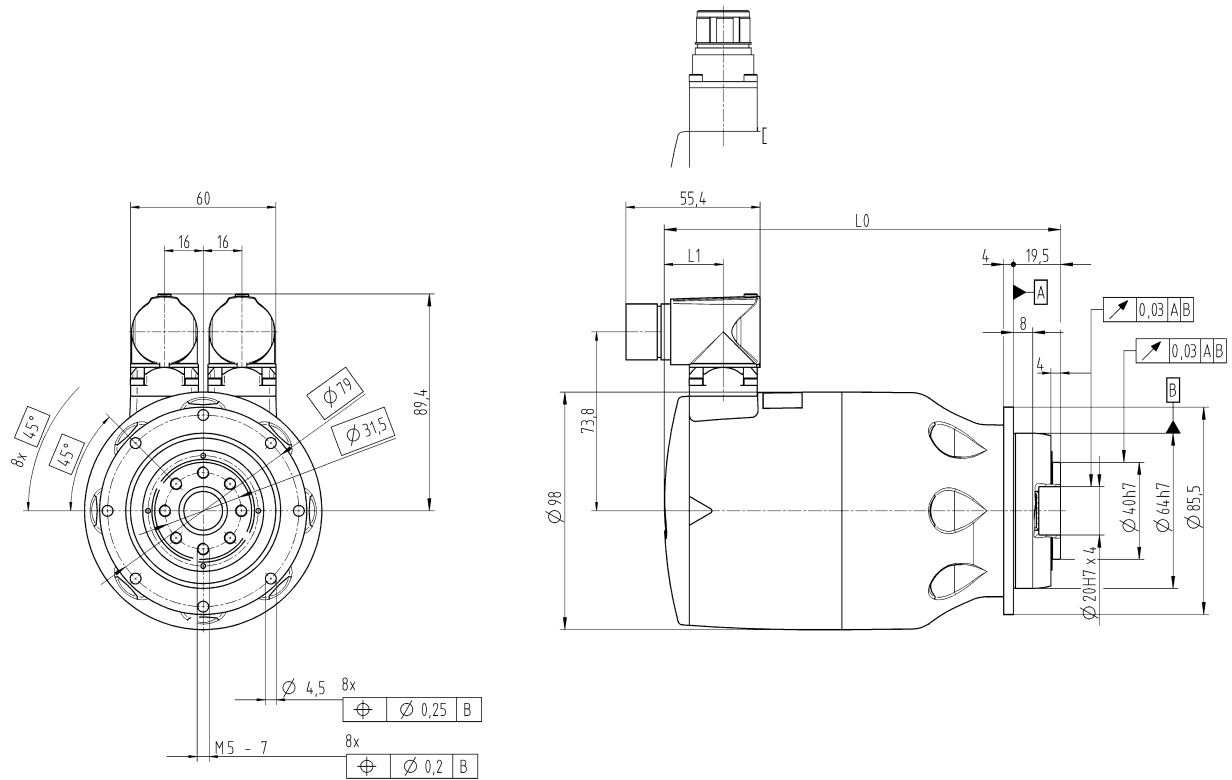


Fonte: Schmale Maschinenbau GmbH

			1-stadi			
Rapporto di riduzione	i		4	5	7	10
Tensione DC bus	U_D	V DC	560			
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	15	18	26	26
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	4	6	8	12
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	4	6	8	11
Velocità max.	n_{2max}	rpm	1500	1200	857	600
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	1040	830	590	460
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	3,8	3,8	3,8	3,8
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A _{eff}	5,2	5,2	5,2	5,2
Corrente di stallo motore	I_0	A _{eff}	1,6	1,6	1,6	1,6
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 4 Ridotto ≤ 2			
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	12	12	11	8
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	85			
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	1630			
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	110			
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.			
Peso (senza freno)	m	kg	3,6			
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40			
Lubrificazione			a vita			
Classe di isolamento			F			
Classe di protezione			IP 65			
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo			
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00015AAX-031,500			
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 012,000 - 028,000			
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_1	kgcm ²	0,39	0,36	0,33	0,31

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	164	24
	HIPERFACE®	185	45
	EnDat	189	49

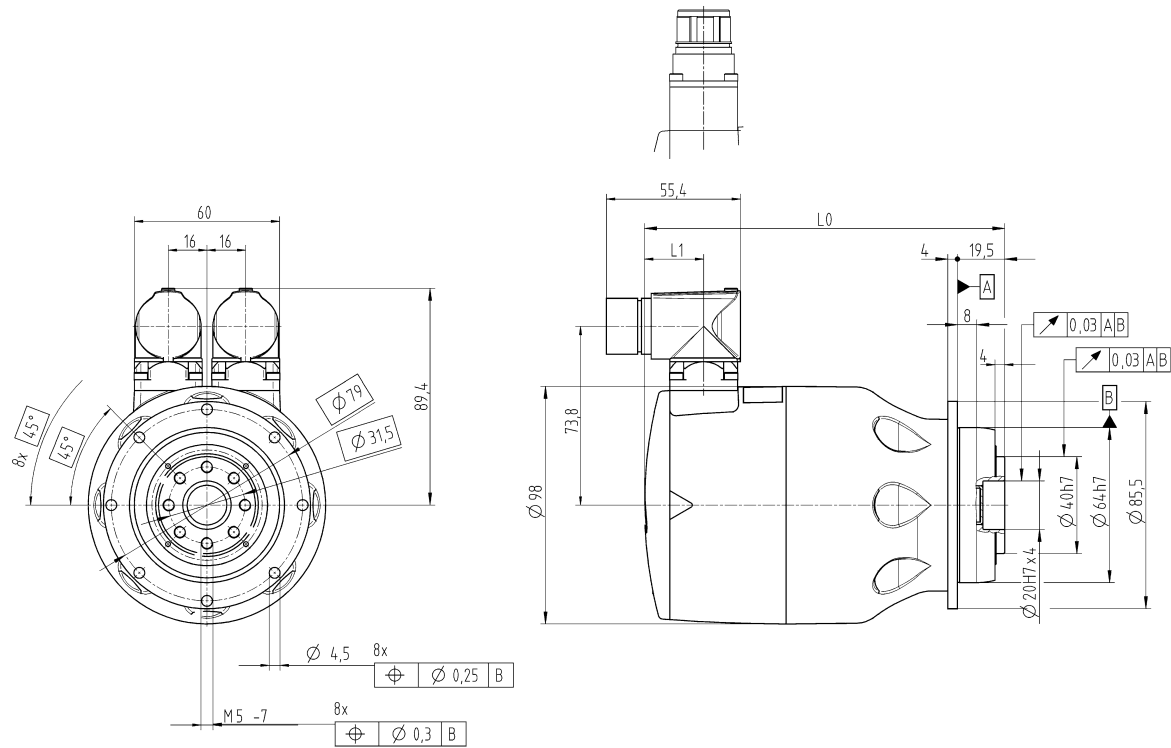
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	184	24
	HIPERFACE®	205	45
	EnDat	209	49

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	50	50	50	50	50	50	50	50	35
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	18	23	28	32	40	24	30	40	18
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	18	22	28	31	38	44	55	77	110
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	86	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	260	230	200	185	158	144	120	86	60
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	3,8	3,8	3,8	3,8	3,8	1,9	1,9	1,9	1,9
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	5,2	5,2	5,2	5,2	5,2	3	3	3	3
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	1,6	1,6	1,6	1,6	1,6	1	1	1	1
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 4 Ridotto ≤ 2								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	12	12	12	12	12	11	12	11	8
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	85								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	1630								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	110								
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 3,3 a 3,7								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00015AAX-031,500								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 012,000 - 028,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	0,32	0,31	0,31	0,31	0,31	0,16	0,16	0,16	0,16

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	164	24
	HIPERFACE®	185	45
	EnDat	189	49
i = 40/50/70/100	Resolver	149	24
	HIPERFACE®	170	45
	EnDat	174	49

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	184	24
	HIPERFACE®	205	45
	EnDat	209	49
i = 40/50/70/100	Resolver	169	24
	HIPERFACE®	190	45
	EnDat	194	49

			1-stadi			
Rapporto di riduzione	i		4	5	7	10
Tensione DC bus	U_D	V DC	560			
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	44	56	80	85
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	14	18	27	40
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	18	22	32	45
Velocità max.	n_{2max}	rpm	1500	1200	857	600
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	980	780	560	440
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	12,1	12,1	12,1	12,1
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	17	17	17	17
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	5,4	5,4	5,4	5,4
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1			
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	32	33	30	23
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	225			
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	2150			
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	270			
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.			
Peso (senza freno)	m	kg	7,2			
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40			
Lubrificazione			a vita			
Classe di isolamento			F			
Classe di protezione			IP 65			
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo			
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00060AAX-050,000			
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 014,000 - 035,000			
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_1	kgcm ²	2,38	2,22	2,08	2

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita

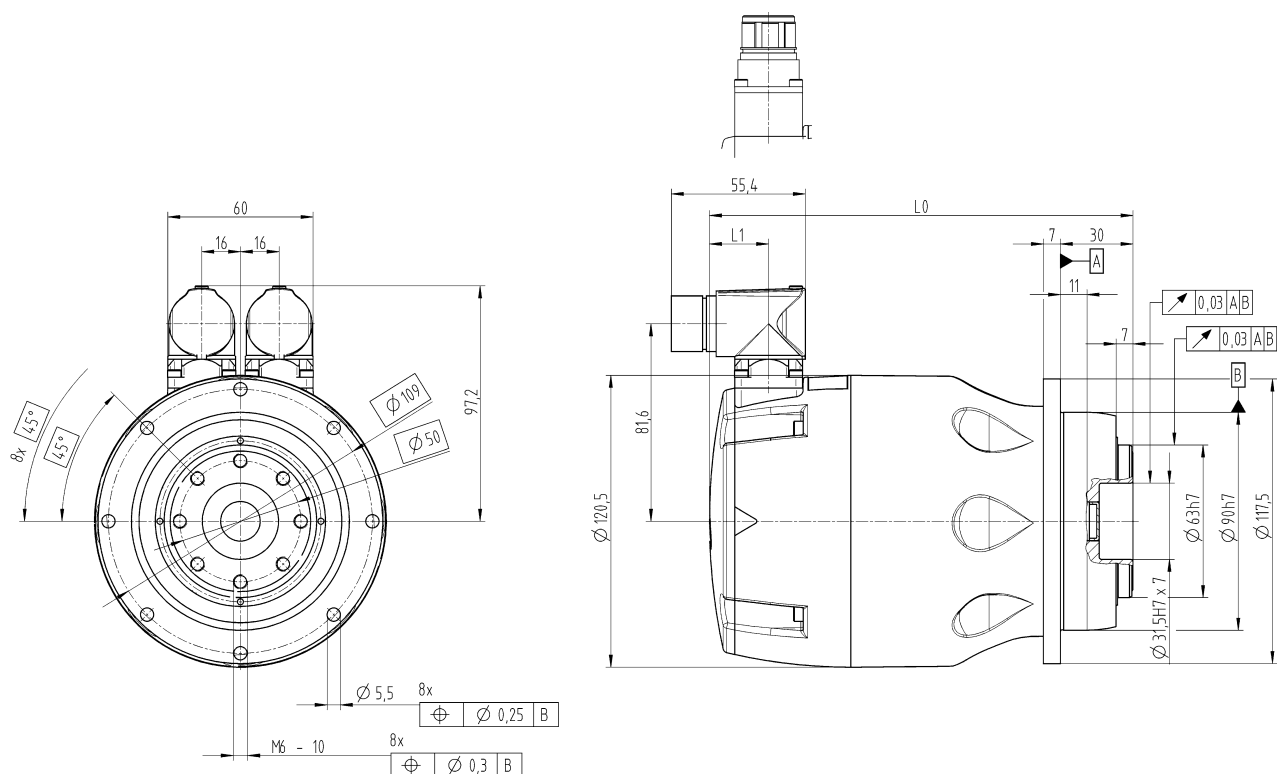
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	205	24
	HIPERFACE®	226	45
	EnDat	230	49

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	224	24
	HIPERFACE®	245	45
	EnDat	249	49

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	130	130	130	130	130	130	130	130	100
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	66	84	90	90	90	48	62	86	60
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	72	90	112	126	158	180	225	250	180
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	86	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	280	240	200	185	158	100	88	70	55
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	12,1	12,1	12,1	12,1	12,1	4,4	4,4	4,4	4,4
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	17	17	17	17	17	6	6	6	6
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	5,4	5,4	5,4	5,4	5,4	1,9	1,9	1,9	1,9
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	32	32	32	31	32	30	30	28	22
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	225								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	2150								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	270								
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 6 a 7,4								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00060AAX-050,000								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 014,000 - 035,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	2,02	1,99	1,98	1,96	1,96	0,72	0,72	0,72	0,72

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	205	24
	HIPERFACE®	226	45
	EnDat	230	49
i = 40/50/70/100	Resolver	175	24
	HIPERFACE®	196	45
	EnDat	200	49

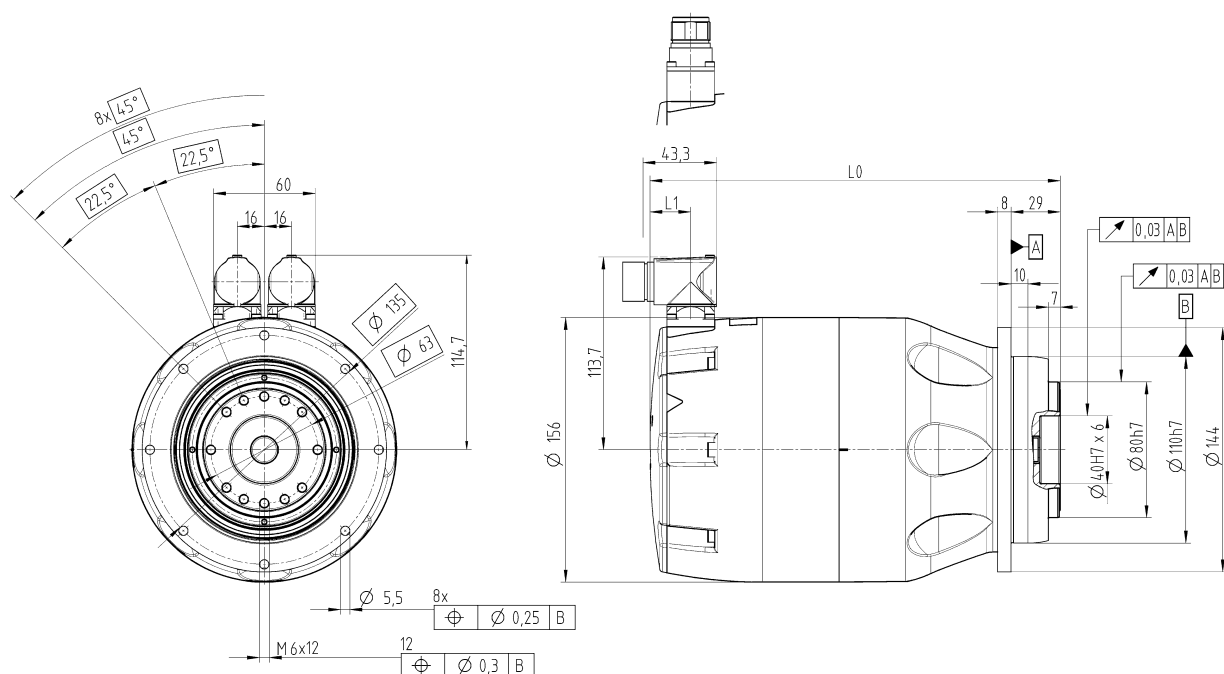
Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	224	24
	HIPERFACE®	245	45
	EnDat	249	49
i = 40/50/70/100	Resolver	194	24
	HIPERFACE®	215	45
	EnDat	219	49

			1-stadi			
Rapporto di riduzione	i		4	5	7	10
Tensione DC bus	U_D	V DC	560			
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	112	141	199	200
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	43	55	78	113
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	52	65	91	130
Velocità max.	n_{2max}	rpm	1500	1200	857	600
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	900	720	520	420
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	28,9	28,9	28,9	28,9
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A _{eff}	40	40	40	40
Corrente di stallo motore	I_0	A _{eff}	13,7	13,7	13,7	13,7
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1			
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	80	86	76	62
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	550			
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	4150			
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	440			
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.			
Peso (senza freno)	m	kg	14			
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40			
Lubrificazione			a vita			
Classe di isolamento			F			
Classe di protezione			IP 65			
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo			
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00150AAX-063,000			
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 019,000 - 042,000			
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_1	kgcm ²	9,98	9,5	9,07	8,84

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	242	24
	HIPERFACE®	263	45
	EnDat	267	49

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	266	24
	HIPERFACE®	287	45
	EnDat	291	49

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	350	350	380	350	380	305	380	330	265
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	181	210	200	210	220	113	142	200	120
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	208	260	325	364	455	520	625	625	600
Velocità max.	n_{2max}	rpm	375	300	240	214	171	150	120	86	60
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	260	220	185	170	140	90	70	65	50
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	28,9	28,9	28,9	28,9	28,9	7,8	7,8	7,8	7,8
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	40	40	40	40	40	12	12	12	12
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	13,7	13,7	13,7	13,7	13,7	4	4	4	4
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	81	81	83	80	82	76	80	71	60
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	550								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	4150								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	440								
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 10,3 a 14,5								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00150AAX-063,000								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 019,000 - 042,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	8,94	8,83	8,81	8,72	8,71	2,48	2,48	2,48	2,47

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita

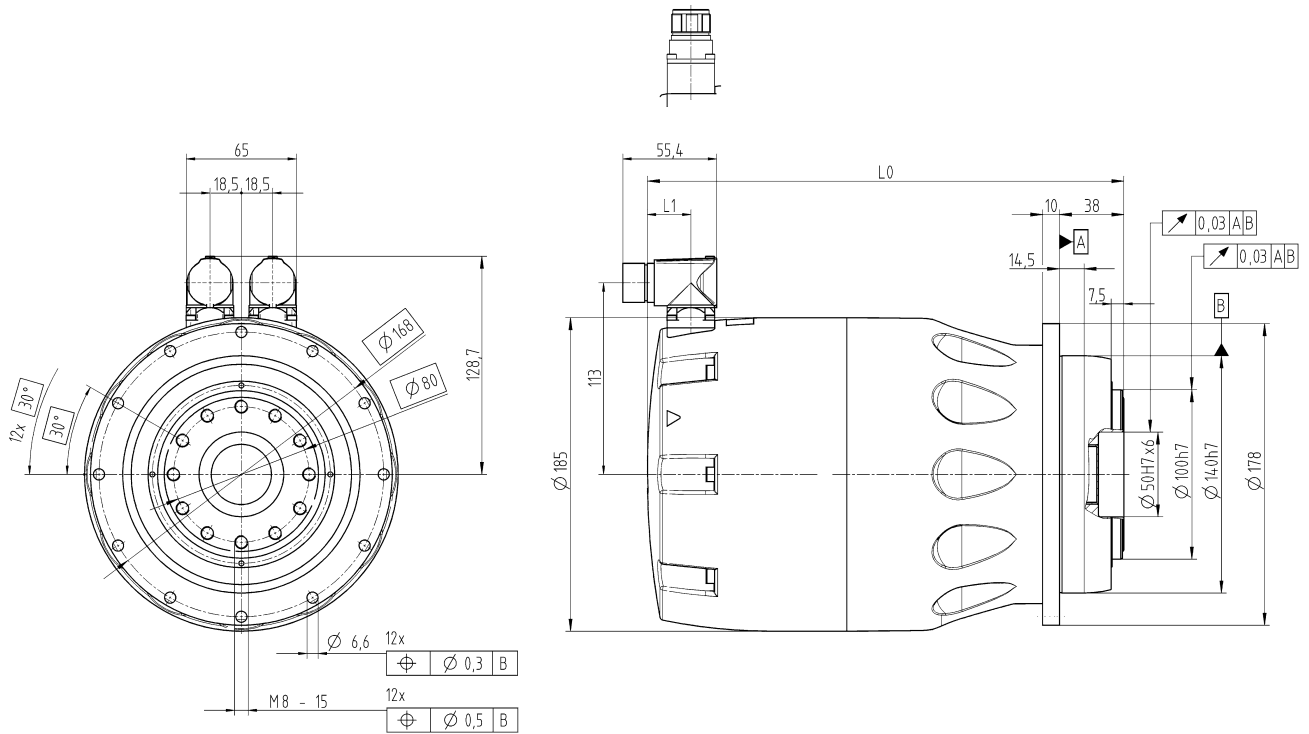
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	242	24
	HIPERFACE®	263	45
	EnDat	267	49
i = 40/50/70/100	Resolver	197	24
	HIPERFACE®	218	45
	EnDat	222	49

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	266	24
	HIPERFACE®	287	45
	EnDat	291	49
i = 40/50/70/100	Resolver	221	24
	HIPERFACE®	242	45
	EnDat	246	49

			1-stadi			
Rapporto di riduzione	i		4	5	7	10
Tensione DC bus	U_D	V DC	560			
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	221	278	340	350
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	72	91	130	188
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	92	115	161	230
Velocità max.	n_{2max}	rpm	1250	1000	714	500
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	780	620	450	370
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	56,6	56,6	56,6	56,6
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A _{eff}	63,5	63,5	63,5	63,5
Corrente di stallo motore	I_0	A _{eff}	19	19	19	19
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1			
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	190	187	159	123
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	560			
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	6130			
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	1335			
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.			
Peso (senza freno)	m	kg	24			
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40			
Lubrificazione			a vita			
Classe di isolamento			F			
Classe di protezione			IP 65			
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo			
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00300AAX-080,000			
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 024,000 - 060,000			
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_1	kgcm ²	26,4	24,8	23,3	22,5

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	281	26
	HIPERFACE®	306	50
	EnDat	306	50

Con freno

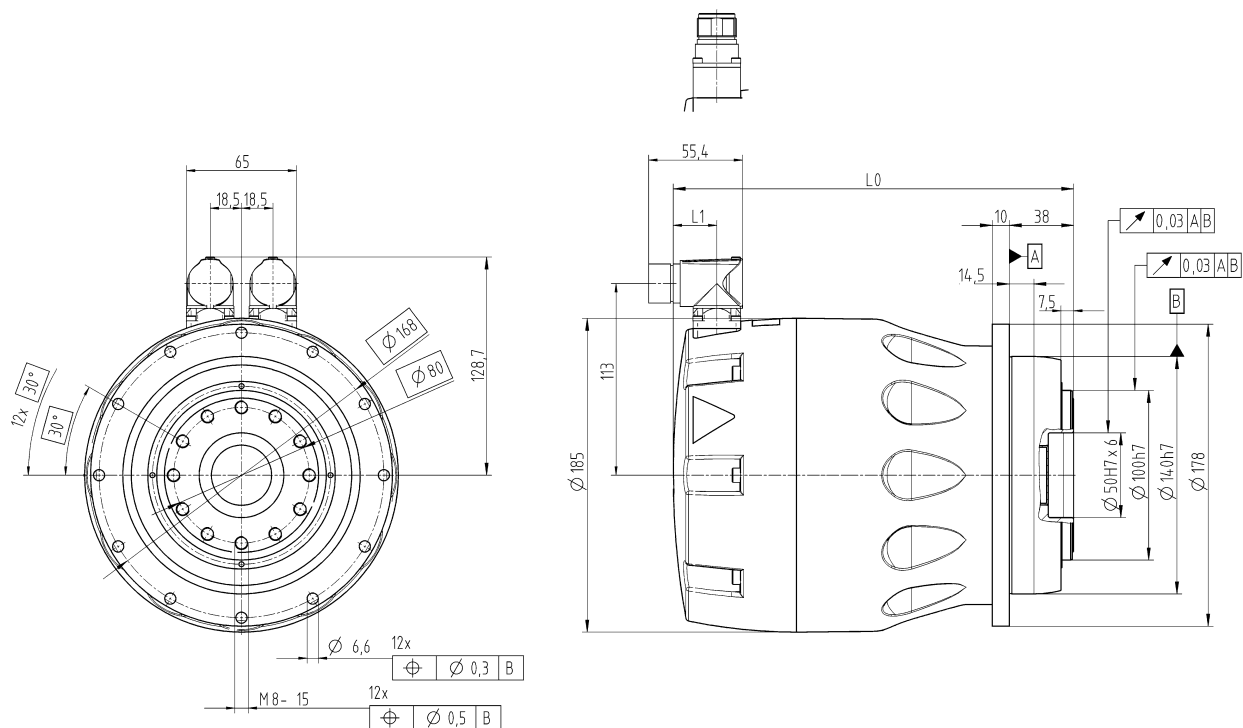
Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 4/5/7/10	Resolver	321	26
	HIPERFACE®	346	50
	EnDat	346	50

TPM+ POWER 050 2-stadi

			2-stadi								
Rapporto di riduzione	i		16	20	25	28	35	40	50	70	100
Tensione DC bus	U_D	V DC	560								
Coppia di accelerazione max. (max. 1000 cicli per ora)	T_{2B}	Nm	750	750	750	750	750	607	750	700	540
Coppia di stallo in uscita	T_{20}	Nm	293	371	400	400	400	199	250	354	240
Coppia frenante in uscita (a 120 °C)	T_{2Br}	Nm	368	460	575	644	805	920	1150	1250	1100
Velocità max.	n_{2max}	rpm	312	250	200	179	143	125	100	71	50
Velocità limite per T_{2B}	n_{2B}	rpm	210	180	155	145	125	90	80	65	50
Coppia di accelerazione max. motore	T_{1max}	Nm	56,6	56,6	56,6	56,6	56,6	15,6	15,6	15,6	15,6
Corrente di accelerazione max. motore	I_{MaxDyn}	A_{eff}	63,5	63,5	63,5	63,5	63,5	33	33	33	33
Corrente di stallo motore	I_0	A_{eff}	19	19	19	19	19	7,5	7,5	7,5	7,5
Gioco torsionale max.	j_t	arcmin	Standard ≤ 3 Ridotto ≤ 1								
Rigidezza torsionale (Riduttore)	C_{t21}	Nm/arcmin	180	185	180	180	175	175	175	145	115
Rigidezza al ribaltamento	C_{2K}	Nm/arcmin	560								
Forza assiale max. ^{a)}	F_{2AMax}	N	6130								
Coppia di ribaltamento max.	M_{2KMax}	Nm	1335								
Durata	L_n	h	La durata è in funzione dell'effettivo utilizzo del riduttore ed è da verificare in fase di dimensionamento con cymex®.								
Peso (senza freno)	m	kg	da 19,4 a 25,1								
Temperatura ambiente		°C	da 0 a +40								
Lubrificazione			a vita								
Classe di isolamento			F								
Classe di protezione			IP 65								
Verniciatura			Blu metallico 250 e alluminio naturale grezzo								
Giunto consigliato in abbinamento: a soffietto in metallo (da ordinare separatamente - consultare cymex®)			BCT-00300AAX-080,000								
Diametro foro del giunto – lato applicazione		mm	X = 024,000 - 060,000								
Momento di inerzia (riferito all'ingresso)	J_i	kgcm ²	23,1	22,6	22,6	22,2	22,2	6,3	6,3	6,3	6,3

Per un dimensionamento più dettagliato, utilizzate il nostro software di calcolo cymex® – www.wittenstein-cymex.com

^{a)} Riferito al centro dell'albero o della flangia sul lato di uscita



Senza freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	281	26
	HIPERFACE®	306	50
	EnDat	306	50
i = 40/50/70/100	Resolver	236	26
	HIPERFACE®	261	50
	EnDat	261	50

Con freno

Rapporto di riduzione	Encoder	Lunghezza L0 in mm	Lunghezza L1 in mm
i = 16/20/25/28/35	Resolver	321	26
	HIPERFACE®	346	50
	EnDat	346	50
i = 40/50/70/100	Resolver	276	26
	HIPERFACE®	301	50
	EnDat	301	50



Opzioni TPM⁺

Collegamento elettrico
Modello diritto o angolare.

Encoder

Oltre alla versione standard inclusa nella rispettiva serie, sono disponibili sistemi encoder opzionali con i protocolli EnDat 2.1 e HIPERFACE®.

Piedinatura

Per numerosi servocontrolli offriamo piedinature speciali per potenza e segnale.

Tensione di esercizio

In base all'applicazione e all'azionamento sono disponibili avvolgimenti per 24, 48, 320 e 560 V DC.

Sensore di temperatura

È possibile scegliere tra PTC e PT1000.

Lubrificazione

Sono disponibili diverse opzioni, dalla lubrificazione standard con olio a quella a grasso, fino alla lubrificazione con olio o grasso specifici per il settore alimentare.

Freno di stazionamento

Freno di stazionamento a magneti permanenti, commisurato alla potenza del motore.

Formati in uscita disponibili

Flangia, Predisposizione per pignone saldato

Gioco torsionale

Per aumentare la precisione è possibile richiedere l'opzione a gioco ridotto.

Maggiore resistenza alla corrosione

Per applicazioni in cui è richiesta una resistenza all'acqua e ai detergenti, è disponibile un modello più resistente alla corrosione e classe di protezione IP 66.



TPM⁺ Opzioni

Lubrificazione

In base all'applicazione variano anche i requisiti relativi al lubrificante nel riduttore.

Per i nostri servoattuatori sono a disposizione i seguenti lubrificanti:

- Olio (standard)
- Grasso
(fino al 20% di riduzione delle coppie in uscita)
- Olio per settore alimentare
(fino al 20% di riduzione delle coppie in uscita)
- Grasso per settore alimentare
(fino al 40% di riduzione delle coppie in uscita)

Tensione di esercizio

I servoattuatori TPM⁺ sono disponibili per le tensioni di esercizio di 48 V (solo TPM⁺ DYNAMIC 004 e 010, TPM⁺ POWER 004), 320 V e 560 V.

Sensore di temperatura

Per la protezione da sovratemperatura dell'avvolgimento del motore sono disponibili diversi sensori.

- Resistenza PTC, tipo STM 160 secondo DIN 44081/82
- PT1000

Encoder

Per la determinazione di posizione e velocità è disponibile un'ampia scelta di trasduttori ed encoder:

Resolver

- a 2 poli, un periodo seno/coseno per giro

Encoder assoluto HIPERFACE®

- singleturn, risoluzione 4096 posizioni per giro 128 seno/coseno
- multiturn, risoluzione 4096 posizioni per giro
128 seno/coseno, 4096 giri

Encoder assoluto EnDat 2.1

- singleturn, risoluzione 8192 posizioni per giro,
512 seno/coseno
- multiturn, risoluzione 8192 posizioni per giro,
512 seno/coseno 4096 giri

HIPERFACE DSL®, EnDat 2.2 o DRIVE-CLiQ su richiesta

Freno di stazionamento

Per mantenere bloccato l'albero motore in assenza di corrente è disponibile un freno integrato a magneti permanenti. Il freno si caratterizza per assenza di gioco torsionale, assenza di magnetismo residuo, durata illimitata in utilizzo a motore fermo e coppia costante ad elevate temperature d'esercizio.

TPM ⁺ DYNAMIC				
Taglia		004 e 010	025	050 e 110
Coppia di stazionamento a 120 °C	Nm	1,1	4,5	13
Tensione di alimentazione	V DC	24 + 6% / -10 %		
Corrente	A	0,42	0,42	0,71

TPM ⁺ POWER					
Taglia		004	010	025	050
Coppia di stazionamento a 120 °C	Nm	1,1	4,5	13	23
Tensione di alimentazione	V DC	24 + 6% / -10 %			
Corrente	A	0,42	0,42	0,51	1

TPM ⁺ HIGH TORQUE							
Taglia		10		25		50	
Rapporti di riduzione		22 – 110	154 – 220	22 – 55	66 – 220	22 – 55	66 – 220
Coppia di stazionamento a 120°C	Nm	4,5	1,8	13	4,5	23	13
Tensione di alimentazione	V DC	24 + 6% / -10 %					
Corrente	A	0,42	0,42	0,71	0,42	1	0,71

Per evitare che il riduttore si danneggi, con elevati rapporti di riduzione viene, a volte, utilizzato un freno con coppia di stazionamento ridotta. Le coppie di stazionamento in uscita sono riportate nelle tabelle dati dei vari servoattuatori. Con rapporti di riduzione in cui la coppia di stazionamento in uscita è superiore alla T_{2B} il freno è utilizzabile per frenate di emergenza dinamiche al massimo 1.000 volte durante la vita del motore.

TPM⁺ opzioni

Collegamento elettrico

È disponibile il collegamento standard a due cavi per potenza e segnale.
A richiesta è disponibile una versione per il collegamento monocavo.

Cavi utilizzati:

Collegamento a due cavi	Potenza	Connettore di potenza M23 Chiusura a baionetta, a 6/9 poli
	Segnale	Connettore di segnale M23 Chiusura a baionetta, a 9/12/17 poli

Piedinatura

Oltre alle due piedinature WITTENSTEIN standard è disponibile una serie di collegamenti compatibili con i servocontrolli di diversi produttori.

Piedinatura 1	WITTENSTEIN alpha-Standard, sensore di temperatura in cavo segnale Resolver, HIPERFACE®, EnDat 2.1	Piedinatura 6	compatibile B&R Resolver, EnDat 2.1
Piedinatura 4	WITTENSTEIN alpha-Standard, sensore di temperatura in cavo potenza Resolver, HIPERFACE®, EnDat 2.1	Piedinatura 8	compatibile Schneider HIPERFACE®
Piedinatura 5	compatibile Rockwell HIPERFACE®	Piedinatura 9	compatibile Beckhoff Resolver, EnDat 2.1

Maggiore resistenza alla corrosione

Tutti i servoattuatori della famiglia "TPM+" (tranne la taglia 004 DYNAMIC) possono essere forniti anche in esecuzione resistente alla corrosione.

Caratteristiche

- ❶ Carcassa del riduttore nichelata
- ❷ Flangia in uscita e ghiera in acciaio inox.
- ❸ Viti a sporgenza ridotta in acciaio inox.
- ❹ Rondelle aggiuntive (U-seal) sulle viti esterne.
- ❺ Basamento connettori nichelato chimicamente con targhetta realizzata a laser.
- ❻ Tutte le versioni sono fornite con connettori diritti.
- ❼ TPM+ viene interamente verniciato con materiale bi-componente ad elevata resistenza su base epossidica.
Colori: - Blu (RAL 5002)
- Bianco (RAL 9018)

Campi di applicazione

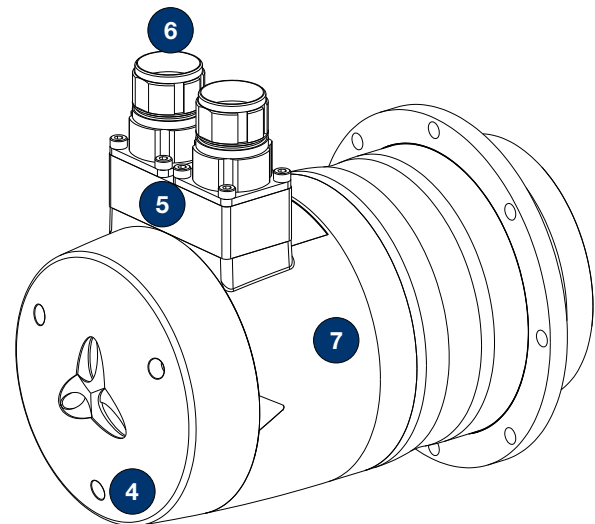
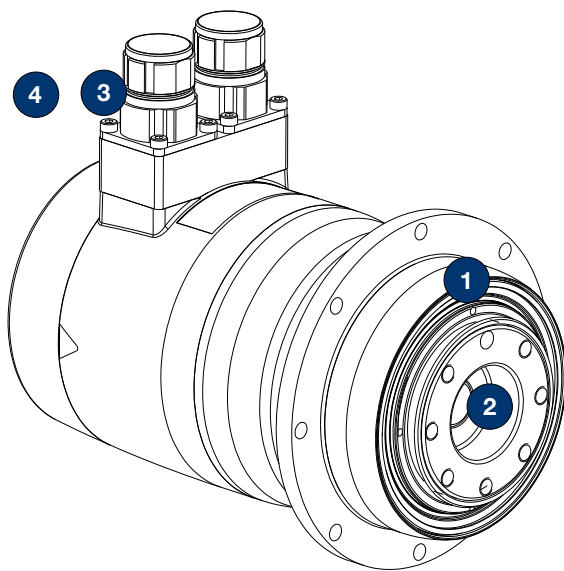
- Uso esterno su barriere, unità di alimentazione ecc.
- Macchine per l'imballaggio, escluse le zone a diretto contatto con gli alimenti.
- Macchine per il settore tessile
- Impianti farmaceutici, escluse le zone a diretto contatto con i medicinali

Resistenza

- Ad acqua e umidità
- Ridotta in presenza di detergenti particolarmente aggressivi, specie con tempi di esposizione prolungati.
Ottimi risultati con Oxofoa VF5L (Johnson Diversey) e Ultraclean VK3 (Johnson Diversey)
- Ulteriori test con detergenti a richiesta.

Classe di protezione

Contro getti d'acqua: IP 66



TPM+ Codice d'ordine

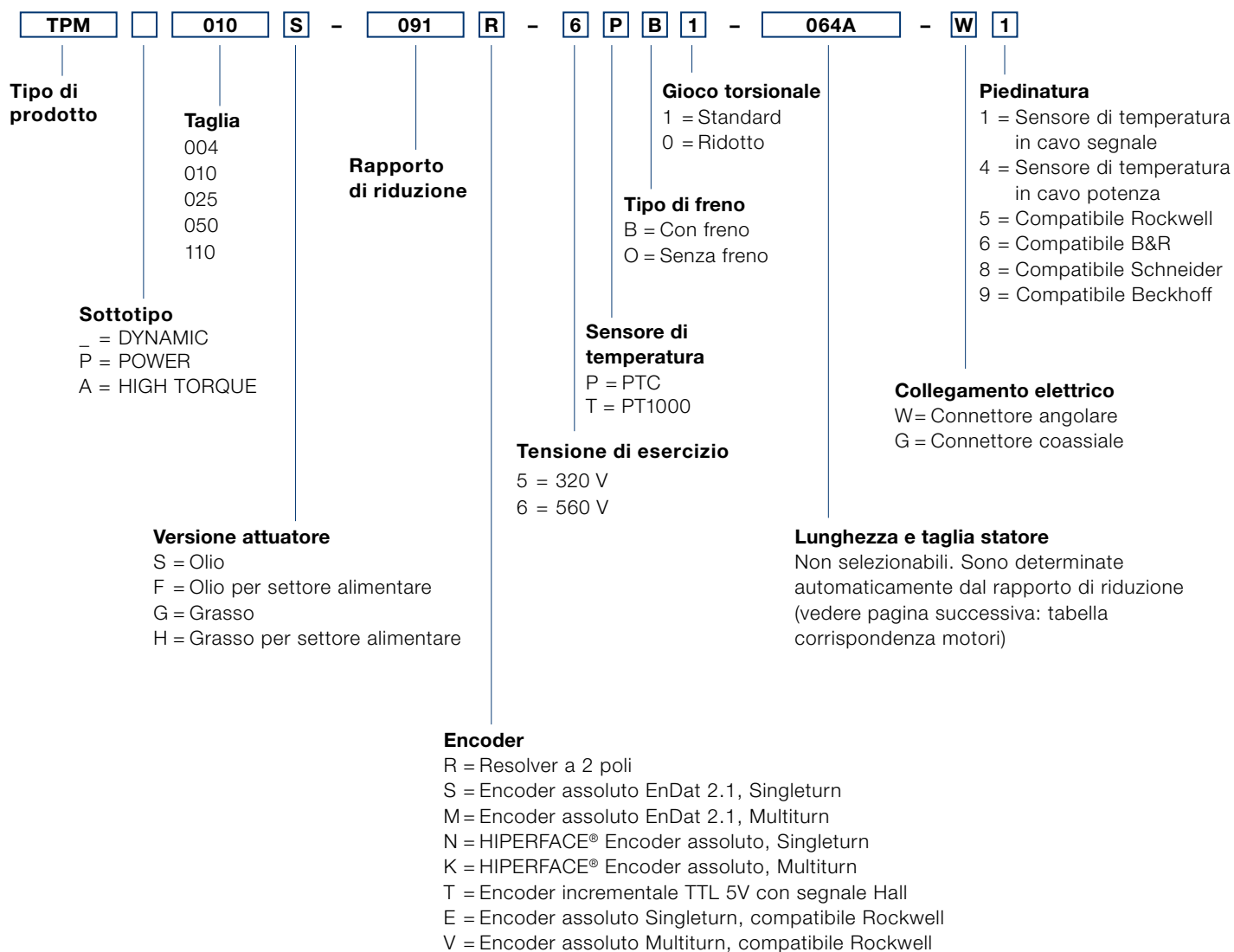


Tabella delle corrispondenze motori

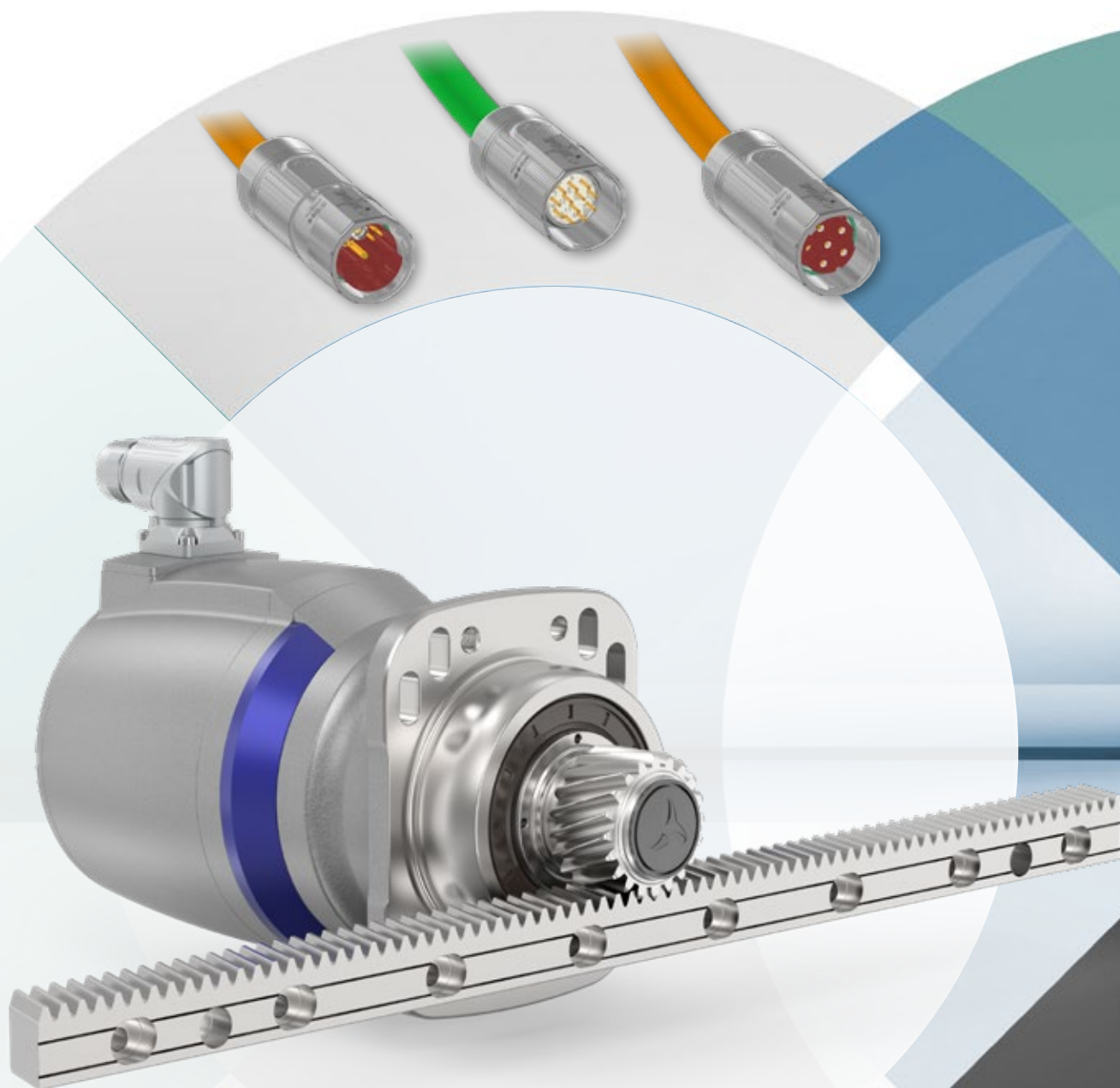
Rapporto di riduzione	Taglia 004		Taglia 010			Taglia 025			Taglia 050			Taglia 110
	DYNAMIC	POWER	DYNAMIC	POWER	HIGH TORQUE	DYNAMIC	POWER	HIGH TORQUE	DYNAMIC	POWER	HIGH TORQUE	DYNAMIC
4	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
5	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
7	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
10	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
16	53B	64B	64B	94C	x	94C	130D	x	130D	155D	x	130E
20	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
21	53B	x	64B	x	x	94C	x	x	130D	x	x	130E
22	x	x	x	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x
25	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
27,5	x	x	x	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x
28	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
31	53B	x	64B	x	x	94C	x	x	130D	x	x	130E
35	x	64B	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x	x
38,5	x	x	x	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x
40	x	64A	x	94A	x	x	130A	x	x	155A	x	x
50	x	64A	x	94A	x	x	130A	x	x	155A	x	x
55	x	x	x	x	94C	x	x	130D	x	x	155D	x
61	53A	x	64A	x	x	94A	x	x	130A	x	x	130D
64	53A	x	64A	x	x	94A	x	x	130A	x	x	130D
66	x	x	x	x	x	x	x	94C	x	x	130D	x
70	x	64A	x	94A	x	x	130A	x	x	155A	x	x
88	x	x	x	x	94C	x	x	94C	x	x	130D	x
91	53A	x	64A	x	x	94A	x	x	130A	x	x	130D
100	x	64A	x	94A	x	x	130A	x	x	155A	x	x
110	x	x	x	x	94C	x	x	94C	x	x	130D	x
154	x	x	x	x	94A	x	x	94C	x	x	130D	x
220	x	x	x	x	94A	x	x	94C	x	x	130D	x

x = nessuna combinazione standard



Combinazioni possibili premo[®] / TPM⁺





Accessori – Cavi

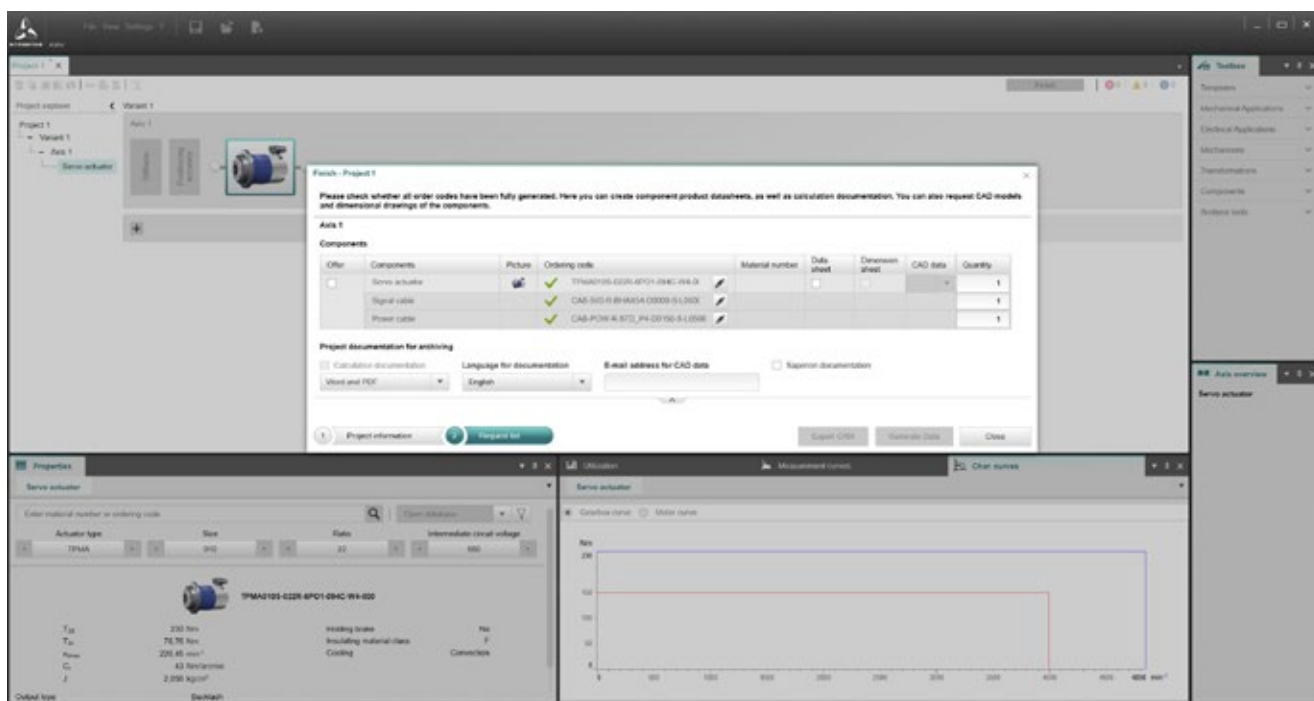
Ai servoattuatori ad alte prestazioni di WITTENSTEIN si abbina una appropriata tecnologia di cablaggio: i nostri cavi speciali contribuiscono a supportare le alte prestazioni dell'impianto.

Tutti i cavi sono caratterizzati da un'alta qualità e sono idonei per catena portacavo, grazie all'elevata flessibilità, secondo DIN VDE 0295, classe 6. Sono resistenti all'olio e ignifughi e sono privi di alogeni, silicone e CFC.

Sono a disposizione cavi di potenza e di segnale e cavi ibridi per il collegamento monocavo.

Nella versione con cavi separati, il segnale di temperatura può passare attraverso il cavo di potenza oppure da quello di segnale.

Le sezioni di cavo sono dimensionate per gli assorbimenti di corrente dei diversi servoattuatori e vanno da 1,5 a 16 mm².



Su richiesta, sono disponibili numerosi cavi confezionati per diversi modelli di servoattuatori e servocontrolli, ad esempio Siemens. Per identificare i modelli disponibili è possibile utilizzare cymex® 5.



Combinazioni possibili

Sistema a pignone e cremagliera

Prestazioni elevate nel segmento Advanced

Gli Advanced Linear Systems sono progettati per applicazioni con requisiti medio-alti di uniformità di rotazione, precisione di posizionamento e forza di avanzamento. Grazie alle diverse varianti di riduttore e alle opzioni offerte, quali HIGH TORQUE o HIGH SPEED, è possibile selezionare il sistema più idoneo per la propria applicazione. Tra i campi di applicazione tipici troviamo impianti di lavorazione per legno, plastica e materiali compositi, centri di lavorazione e automazione industriale.

Il sistema lineare alpha ottimizzato – Il meglio di ciascun segmento

I nostri sistemi lineari preconfigurati nel segmento Advanced sono il risultato della miglior combinazione di riduttore, pignone, cremagliera e sistema di lubrificazione. Questi sistemi sono studiati per raggiungere la forza e la velocità di avanzamento, la rigidità e il grado di utilizzo desiderati.



**Per maggiori informazioni
consultate il catalogo alpha
Linear Systems e il nostro
sito:**

**[www.wittenstein.it/prodotti/
sistemi-lineari/](http://www.wittenstein.it/prodotti/sistemi-lineari/)**

Per le più svariate applicazioni

I sistemi lineari di WITTENSTEIN alpha trovano impiego in numerose applicazioni dei settori industriali più diversi, imponendo nuovi standard e offrendo molteplici vantaggi:

- Uniformità di rotazione
- Precisione di posizionamento
- Forza di avanzamento
- Densità di potenza
- Rigidità
- Facilità di montaggio
- Flessibilità costruttiva
- Scalabilità

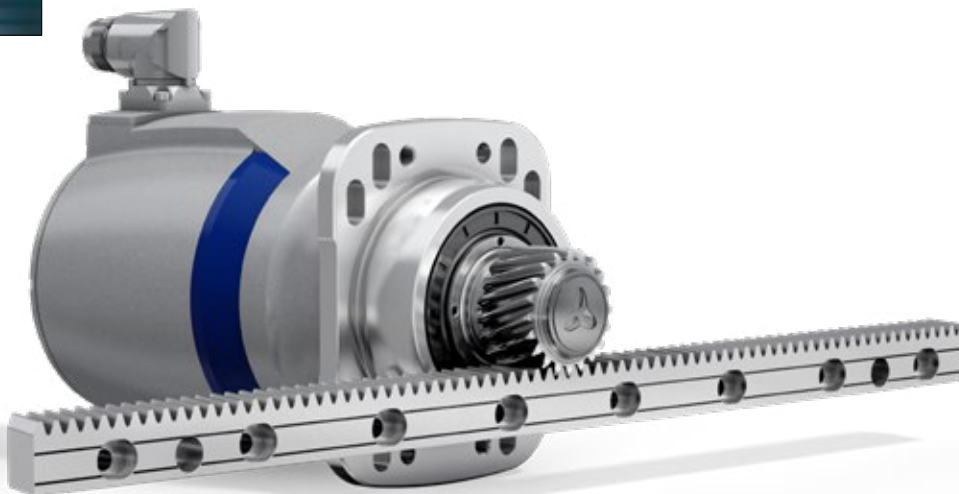
Tutto questo è accompagnato da una gamma di servizi per supportarvi dal progetto iniziale, al dimensionamento, fino al montaggio e alla messa in servizio. Assicuriamo, inoltre, la tempestiva fornitura di parti di ricambio.

I vantaggi per voi

Sistemi lineari a pignone e cremagliera combinati perfettamente con riduttori epicicloidali, ortogonali, a vite senza fine o servoattuatori

Opzionale con INIRA®

Tantissime personalizzazioni possibili grazie alle numerose combinazioni pignone-riduttore





Per vedere INIRA® in azione basta inquadrare il QR-code con il proprio smartphone.

INIRA®: la rivoluzione nel montaggio delle cremagliere

INIRA® racchiude l'essenza della nostra progettualità innovativa in un sistema per il montaggio facile, sicuro ed efficiente delle cremagliere. Con il sistema di fissaggio, registrazione e spinatura INIRA® abbiamo reso questa operazione decisamente più rapida, più precisa e più ergonomica.

INIRA® clamping: fissaggio più rapido ed ergonomico

Fino ad oggi, fissare la cremagliera al basamento della macchina, ad esempio con sistemi a vite, era un'operazione molto onerosa. INIRA® clamping integra il dispositivo di fissaggio nella cremagliera. Questo consente di procedere più velocemente e in modo ergonomico, grazie all'uso di un kit di boccole di montaggio che si inseriscono sulla testa delle viti di fissaggio.

INIRA® adjusting: registrazione più sicura e precisa

In combinazione con INIRA® clamping, INIRA® adjusting è la soluzione ideale per allineare in maniera ottimale due cremagliere. Grazie all'innovativo strumento di registrazione, l'allineamento si effettua in modo estremamente sicuro e con precisione micrometrica.

INIRA® pinning: spinatura migliore e più efficiente

Il metodo tradizionale per spinare le cremagliere richiede molto tempo, in quanto è necessario forare il basamento macchina in maniera precisa e rimuovere accuratamente tutti i trucioli prima del montaggio. INIRA® pinning offre una soluzione completamente nuova che permette di evitare la foratura in opera delle cremagliere e la produzione di truciolo, con una marcata riduzione dei tempi di montaggio (tempo richiesto per cremagliera ~ 1 min).



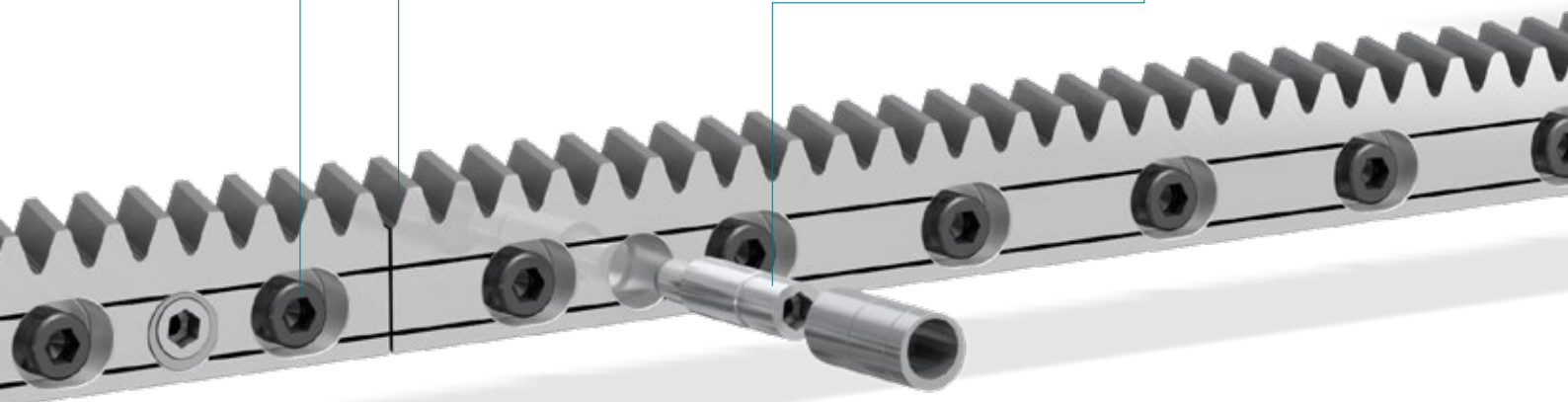
INIRA® clamping



INIRA® adjusting



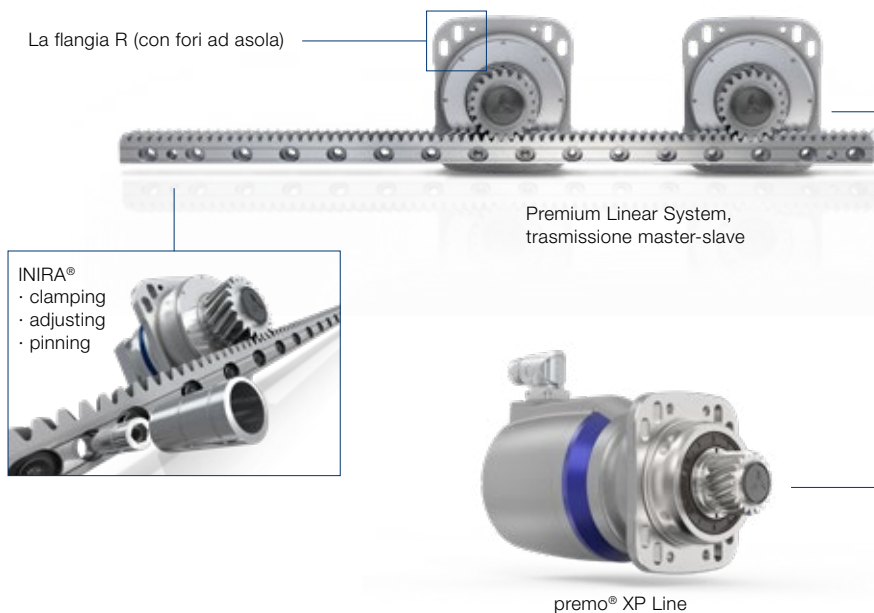
INIRA® pinning



WITTENSTEIN alpha – Soluzioni per tutti gli assi

Per ciascun asse offriamo soluzioni di trasmissione complete, tutto da un unico fornitore. I campi di applicazione dei nostri sistemi lineari sono praticamente infiniti e vanno dall'automazione, agli assi di altissima precisione di macchine utensili e sistemi di produzione nei quali è richiesta la massima produttività. WITTENSTEIN alpha è da sempre sinonimo di qualità, affidabilità, uniformità di rotazione, precisione di posizionamento e forza di avanzamento elevate, unite a massima densità di potenza e rigidezza. I nostri sistemi lineari offrono soluzioni di trasmissione e montaggio innovative.

Soluzioni di montaggio semplici



Referenze applicative



7. Asse
Fonte: YASKAWA Nordic AB



Macchina piegatubi
Fonte: Wafios AG



Centro di lavorazione CNC per legno, plastica
e materiali compositi
Fonte: MAK Systems GmbH

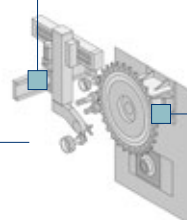
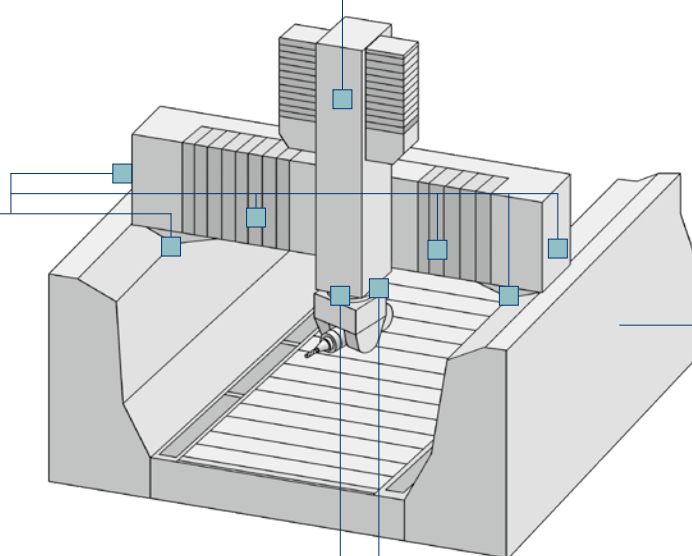
Esempi applicativi su fresatrice a portale



Premium Linear System con RPM⁺



Value Linear System con NPR



premo[®] TP Line



Servoattuatore Galaxie[®]

Sistema di lubrificazione per tutti gli assi



Laser a letto piano
Fonte: Yamazaki Mazak Corporation



Pressa transfer
Fonte: Strothmann Machines & Handling GmbH



Fresatrice a portale HSC
Fonte: F. Zimmermann GmbH



Informazioni



Accoppiamento morsetto

calettatore – soffietto in metallo

Per i giunti a soffietto che trasmettono coppie fino a 500 Nm, il soffietto in acciaio inox è incollato al morsetto calettatore. Per coppie superiori, l'accoppiamento è saldato.

Angolo di torsione

Angolo di torsione dell'elemento di collegamento del giunto sotto il carico di coppia. Angoli di torsione ammessi: $< 0,05^\circ$ per i giunti con rigidità torsionale e $< 5^\circ$ per i giunti smorzamento delle vibrazioni.

Arcominuto

Un grado è suddiviso in 60 minuti d'arco, altrimenti detti arcominuti ($= 60 \text{ arcmin} = 60'$).

Esempio:

Un gioco torsionale j_t pari a 1 arcmin indica che l'uscita può torcersi di $1/60^\circ$. Le conseguenze per l'applicazione sono determinate in base alla lunghezza d'arco: $b = 2 \cdot \pi \cdot r \cdot \alpha^\circ / 360^\circ$.

Esempio:

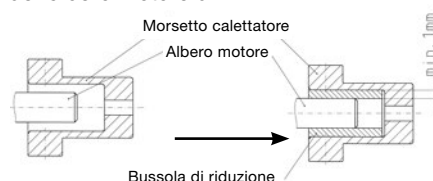
Un pignone con raggio $r = 50 \text{ mm}$ montato su un riduttore con gioco torsionale $j_t = 3 \text{ arcmin}$ può torcersi di $b = 0,04 \text{ mm}$.

Avvertenza di sicurezza

Per applicazioni con requisiti di sicurezza particolari (ad es. assi verticali, azionamenti con distorsione) si consiglia di utilizzare esclusivamente i nostri prodotti della gamma Premium e Advanced (ad esclusione di V-Drive).

Bussola di riduzione

Se il diametro dell'albero motore è più piccolo di quello del → **morsetto calettatore**, viene utilizzata una bussola di riduzione per compensare la differenza di diametro. Si presuppone uno spessore di parete minimo di 1 mm e un diametro dell'albero motore di 2 mm.



CAD POINT

Parametri tecnici, schede dimensionali e dati CAD per tutti i riduttori sono disponibili online nel nostro CAD POINT, che comprende anche una documentazione chiara della selezione effettuata (cad-point.wittenstein-group.com/it).

Coefficiente di utilizzo (ED)

Il coefficiente di utilizzo ED si ricava da un ciclo. La somma degli intervalli di accelerazione (t_a), moto costante (t_c) e frenata (t_d) determina il coefficiente di utilizzo in minuti. Per il calcolo del coefficiente percentuale si utilizza, in aggiunta, l'intervallo di pausa t_e .

$$ED [\%] = \left[\frac{t_a + t_c + t_d}{t_a + t_c + t_d + t_e} \right] \cdot 100 \quad \frac{\text{Tempo di movimento}}{\text{Tempo ciclo}}$$

$$ED [\text{min}] = t_a + t_c + t_d$$

Coefficiente termico (f_t)

Nei giunti a elastomero, la temperatura ambiente influenza la coppia di accelerazione massima ammissibile del giunto. Questo aspetto viene preso in considerazione nella progettazione del giunto con l'ausilio del coefficiente termico f_t . Servendosi della tabella è possibile determinare il coefficiente termico in funzione dell'inserito a elastomero utilizzato.

Temperatura °C	Inserito a elastomero			Soffietto in metallo
	A	B	C	
> da -30 a -10	1,5	1,3	1,4	1,0
> da -10 a +30	1,0	1,0	1,0	1,0
> da +30 a +40	1,2	1,1	1,3	1,0
> da +40 a +60	1,4	1,3	1,5	1,0
> da +60 a +80	1,7	1,5	1,8	1,0
> da +80 a +100	2,0	1,8	2,1	1,0
> da +100 a +120	-	2,4	-	1,0

Consegna speedline®

Su richiesta del cliente è possibile effettuare spedizioni delle serie standard in 24 o 48 ore franco stabilimento. Realizzazione rapida e veloce dei progetti, grazie all'alta flessibilità.

Controllo di qualità

Tutti i riduttori della gamma Premium e Advanced di WITTENSTEIN alpha sono sottoposti a un attento controllo, prima di lasciare lo stabilimento di produzione. In tal modo si assicura che ciascun riduttore sia conforme alle specifiche.

Comportamento termico - Temperatura

È necessario misurare la temperatura massima del riduttore nell'applicazione. La temperatura del riduttore viene significativamente influenzata dai seguenti fattori specifici dell'applicazione:

- collettivo di carico con coppia nominale e velocità nominale
- temperatura del motore (ad es. ingresso di calore nel motore)
- dissipazione di calore nell'interfaccia macchina (ad es. collegamento ad una struttura in acciaio inox o a piastre di montaggio estremamente sottili)
- convezione (ad es. convezione impedita dall'installazione)
- temperatura ambiente (ad es. eccessiva temperatura ambiente dell'aria oltre che delle parti meccaniche dell'interfaccia)

Se la temperatura del riduttore viene superata, si riduce notevolmente la durata del riduttore.

Coppia ($T_{2\alpha}$)

$T_{2\alpha}$ rappresenta la coppia massima che il riduttore è in grado di trasmettere. Questo valore può ridursi in funzione delle condizioni di contorno specifiche dell'applicazione e della valutazione precisa del profilo di movimento.

Coppia di accelerazione (T_{2B})

La coppia di accelerazione T_{2B} è la coppia che la dentatura del riduttore è in grado di trasmettere continuamente. Per il calcolo della coppia di accelerazione è necessario tenere conto anche di un → **fattore di shock** adatto all'applicazione.

Coppia di disinnesto (T_{Dis})

Coppia regolabile dei limitatori di coppia alla quale il giunto separa il lato di ingresso e di uscita del sistema.

Coppia di emergenza (T_{2Not})

La coppia di emergenza T_{2Not} è la coppia massima ammissibile sull'uscita del riduttore. Può essere raggiunta al massimo 1000 volte nell'arco della durata del riduttore e non può mai essere superata.

In particolare verificare i seguenti casi: arresto di emergenza regolamentato, interruzione di corrente, attivazione del freno e crash.

Classe di protezione (IP)

Le classi di protezioni sono definite nella norma DIN EN 60529 "Classi di protezione degli involucri (Codice IP)". La classe di protezione IP (acronimo di International Protection) è contrassegnata da un codice a due cifre. La prima cifra indica la classe di protezione contro l'ingresso di corpi estranei, mentre la seconda indica la protezione contro l'infiltrazione di acqua.

Esempio:

IP65

Protezione contro l'ingresso di polvere (a tenuta di polvere)

Protezione contro getti d'acqua

Coppia di slittamento

Con morsetti calettatori di piccolo diametro è possibile che la coppia trasmissibile dell'accoppiamento albero-morsetto sia inferiore alla coppia di accelerazione massima T_B del giunto. Questo riguarda in particolare le serie BC3, BCT Standard, EL6 e ELC. Informazioni più precise in merito sono disponibili su richiesta.

Coppia di ribaltamento (M_{2k})

La coppia di ribaltamento M_{2k} si ricava dalle → **forze assiali e radiali** agenti e dai punti di applicazione di tali forze riferiti ai cuscinetti radiali interni del lato di uscita.

Coppia massima ($T_{2\alpha}$)

$T_{2\alpha}$ rappresenta la coppia massima che il riduttore è in grado di trasmettere. In funzione delle condizioni specifiche dell'applicazione e della valutazione precisa del profilo di movimento, il riduttore può essere azionato con una coppia massima $T_{2b,fs}$ al di sopra della coppia di accelerazione massima indicata T_{2B} . Consultare Grafico 3) Per il dimensionamento dettagliato utilizzare cymex®

$$T_{2\alpha} \geq T_{2b,fs} \geq T_{2B}$$

Coppia senza carico (T_{012})

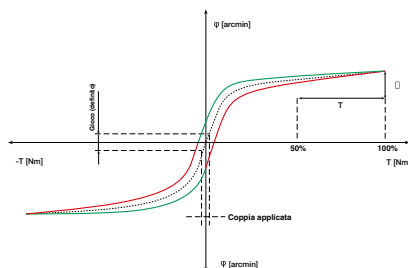
La coppia senza carico T_{012} è la coppia che deve essere indotta nel riduttore per superare l'attrito interno e viene quindi considerata come coppia dissipativa. I valori indicati nel catalogo sono stati determinati da WITTENSTEIN alpha ad una velocità $n_1 = 3.000$ rpm e ad una temperatura ambiente di 20 °C.

T_{012} : 0 1 → 2
senza carico dal lato di ingresso verso il lato di uscita

Durante il funzionamento le coppie senza carico diminuiscono.

Curva di isteresi

Per la determinazione delle rigidità torsionali di un riduttore viene eseguita la misurazione dell'isteresi. Il risultato di questa misurazione è la curva di isteresi.



Con albero in ingresso bloccato, il riduttore viene caricato e scaricato in uscita in entrambi i sensi di rotazione in modo continuo fino a una coppia definita. L'angolo di torsione viene tracciato in funzione della coppia. Si ottiene una curva chiusa, dalla quale è possibile ricavare il → **gioco torsionale** e la → **rigidezza torsionale**.

cymex®

cymex® è il software di calcolo per il dimensionamento completo della catena cinematica. Permette una simulazione precisa dei profili di moto e di carico. Questo software è disponibile per il download sul nostro sito web (www.wittenstein-cymex.com). Siamo a vostra disposizione per corsi di formazione, in modo che possiate sfruttare al meglio tutte le funzionalità di questo software.

cymex® select

Il tool di dimensionamento rapido cymex® select di WITTENSTEIN alpha, disponibile online, consente di individuare una selezione di prodotti in pochi secondi in modo efficiente e innovativo.

In pochi secondi riceverete suggerimenti adeguati per la vostra applicazione e il vostro motore, sulla base di specifiche esigenze tecniche.

(cymex-select.wittenstein-group.com)

Dati tecnici

Ulteriori dati tecnici relativi all'intera gamma di prodotti sono disponibili per il download sul nostro sito web.

Disallineamento

Una funzione essenziale del giunto è quella di compensare il disallineamento che si verifica tra il lato di ingresso e quello di uscita in quasi tutte le applicazioni. Si differenzia tra → **disallineamento assiale**, → **disallineamento angolare**. Se si rispettano i valori di disallineamento massimo specificati, i giunti non saranno soggetti a usura.

Disallineamento angolare

Disallineamento angolare dell'albero in ingresso e in uscita, per lo più dovuto al montaggio. Provoca un aumento delle sollecitazioni sul giunto.

Disallineamento assiale

Variazione della lunghezza lungo gli assi longitudinali degli alberi in ingresso e in uscita, generalmente causata da dilatazione termica.

Disallineamento laterale

Spostamento parallelo dell'albero in entrata e in uscita. Provoca ulteriori sollecitazioni sui cuscinetti e su altri componenti della trasmissione in uscita.

Glossario – L'alfabeto

Fattore di shock (f_s) (riduttore)

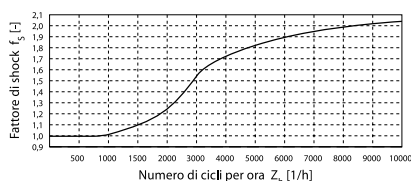
La coppia di accelerazione massima ammissibile fornita a catalogo (T_{2B}) nel funzionamento ciclico si riferisce ad un numero di cicli inferiore a 1000/h. Applicazioni con numero di cicli più elevato associato a brevi tempi di accelerazione possono provocare vibrazioni nel sistema di trasmissione. I sovraccarichi conseguenti possono essere presi in considerazione utilizzando il fattore di shock f_s .

WITTENSTEIN alpha suggerisce di tenere conto dell'incognita di tali sovraccarichi tramite la seguente curva.

Il valore così determinato viene moltiplicato per la coppia di accelerazione effettivamente esistente T_{2b} e solo dopo confrontato con la coppia di accelerazione massima ammessa T_{2B} .

$$(T_{2b} \cdot f_s = T_{2b}, f_s < T_{2B})$$

Per i riduttori vale quanto segue:



Per i giunti vale quanto segue:

Numero di cicli Z_n [1/h]	Giunti a soffietto metallico e limitatori di coppia	Giunti a elastomero
< 1000	1,0	1,0
< 2000	1,1	1,2
< 3000	1,2	1,4
< 4000	1,8	1,8
> 4000	2,0	2,0

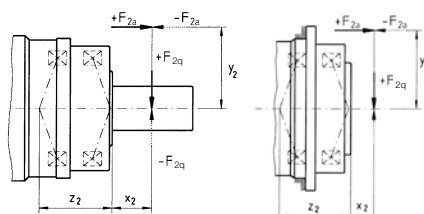
Flangia di adattamento

Per l'accoppiamento motore-riduttore WITTENSTEIN alpha utilizza un sistema di flange di adattamento standard. Ciò permette massima facilità di montaggio dei motori di qualunque costruttore sui riduttori WITTENSTEIN alpha.

Forza assiale (F_{2AMax})

Una forza assiale su un riduttore agisce parallelamente al rispettivo albero in uscita e /o perpendicolarmente alla rispettiva flangia in uscita. In alcune circostanze tale forza agisce in modo disassato rispetto a un braccio di leva y_2 . In questo caso si produce anche un momento flettente. Se la forza assiale supera i valori ammissibili a catalogo (forza assiale F_{2AMax}), è necessario prevedere componenti aggiuntivi (es. cuscinetti assiali) in grado di supportarla.

Esempio con albero in uscita e flangia:



Forza radiale (F_{2QMax})

La forza radiale max. F_{2QMax} [N] è la componente della forza che agisce perpendicolarmente all'albero in uscita o parallelamente alla flangia in uscita. Tale forza agisce perpendicolarmente alla → **forza assiale** e può avere una distanza assiale x_2 dallo spallamento dell'albero o dalla flangia dell'albero che agisce come braccio di leva. La forza radiale crea un momento flettente (vedere anche → **Forza assiale**).

Frequenza di ingranamento dei denti (f_z)

La frequenza di ingranamento dei denti può generare, in determinate circostanze, problemi di oscillazioni nell'applicazione, quando la frequenza di eccitazione corrisponde alla frequenza propria dell'applicazione. La frequenza di ingranamento può essere calcolata per i riduttori epicicloidali WITTENSTEIN alpha (eccezione: riduttori con rapporto di riduzione $i = 8$) utilizzando la formula $f_z = 1,8 \cdot n_2$ [rpm]. Nei riduttori epicicloidali WITTENSTEIN alpha questa grandezza è indipendente dal rapporto di riduzione. Se dovesse risultare problematica, è possibile modificare la frequenza propria del sistema, oppure selezionare un altro riduttore (ad esempio un riduttore ipoide) con una diversa frequenza di ingranamento.

Funzionamento ciclico (S5)

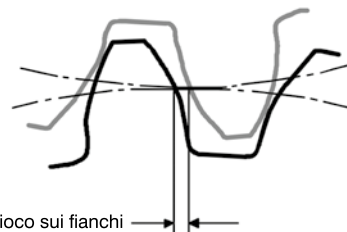
Il funzionamento ciclico è definito mediante il → **coefficiente di utilizzo**. Se è inferiore al 60% o ha una durata inferiore a 20 minuti, è presente un funzionamento ciclico (→ **Tipi di funzionamento**).

Funzionamento continuativo (S1)

Nel funzionamento continuativo è necessario, in particolare, salvaguardare la temperatura massima del riduttore (vedere Comportamento termico). Per un comportamento ottimale in ingresso nel funzionamento continuativo consigliamo la nostra versione di riduttori HIGH SPEED.

Gioco torsionale (j_t)

Per gioco torsionale j_t [arcmin] si intende l'angolo di torsione massimo dell'albero in uscita rispetto all'ingresso. In altri termini, il gioco torsionale rappresenta la distanza tra due fianchi dentati.



Viene misurato con albero in ingresso bloccato.

L'uscita viene quindi caricata con una coppia di prova definita, per superare l'attrito interno del riduttore. L'elemento principalmente rilevante per il gioco torsionale è il gioco sui fianchi tra i denti. Il basso gioco torsionale dei riduttori WITTENSTEIN alpha è reso possibile dall'alta precisione di lavorazione e dalla combinazione mirata delle ruote dentate.

Gioco zero

Le variazioni di velocità, senso di rotazione o coppia non causano gioco, pertanto non si verificano urti nel giunto. Va notato, tuttavia, che nonostante ciò si sviluppa un → **angolo di torsione**.

HIGH TORQUE (MA)

I riduttori WITTENSTEIN alpha sono disponibili anche nella versione HIGH TORQUE, particolarmente adatta per applicazioni nelle quali sono richieste coppie estremamente elevate e una rigidità senza eguali.

HIGH SPEED (MC)

La variante HIGH SPEED dei nostri riduttori è stata sviluppata specificatamente per applicazioni caratterizzate da funzionamento continuativo ad alte velocità in ingresso. Questo riduttore trova applicazione tipicamente nei settori delle macchine da stampa e confezionamento.

Jerk (j)

Il jerk misura la variazione dell'accelerazione nel tempo, ovvero la modifica intervenuta nell'accelerazione in un'unità di tempo. Viene definito "urto" quando la curva di accelerazione mostra una discontinuità, cioè quando il jerk tende a infinito.

Lubrificazione per settore alimentare (F)

Questi prodotti sono predisposti per l'utilizzo di lubrificanti alimentari e sono quindi idonei ad essere utilizzati nel settore alimentare. Notare la riduzione delle coppie rispetto allo standard (esclusa la serie V-Drive). I valori esatti delle coppie possono essere ricavati da cymex® 5 o da CAD POINT.



Marchiatura "Ex"

Gli apparecchi marchiati Ex rispondono alla direttiva europea 94/9/EC (ATEX) e sono certificati per ambienti a rischio di esplosioni. Informazioni dettagliate su gruppo e categoria di esplosione o ulteriori informazioni su questi riduttori sono disponibili su richiesta.

Momento d'inerzia (J)

Il momento di inerzia J [kg/cm²] misura lo sforzo di un corpo per mantenere il proprio stato (fermo o in moto).

Morsetto calettatore (giunti)

Il morsetto calettatore serve a realizzare un accoppiamento di forza del giunto sia con l'albero del riduttore, sia con l'applicazione. I morsetti calettatori sono disponibili per tutti i diametri dell'albero motore, pertanto non è necessario, né consigliabile, l'impiego di una bussola di riduzione come elemento di collegamento. Su richiesta è possibile anche un accoppiamento geometrico tramite linguetta.

Morsetto calettatore (riduttore)

Il morsetto calettatore serve a realizzare un accoppiamento di forza tra albero motore e riduttore. Se il diametro dell'albero motore è più piccolo di quello del morsetto calettatore viene utilizzata una **→bussola di riduzione** per l'accoppiamento.

Su richiesta è possibile un accoppiamento geometrico mediante linguetta per i riduttori della gamma alpha Advanced Line e alpha Premium Line.

NSF

I lubrificanti certificati con grado H1 dalla NSF (National Sanitation Foundation) possono essere impiegati nel settore alimentare dove non può essere escluso l'occasionale inevitabile contatto con gli alimenti.

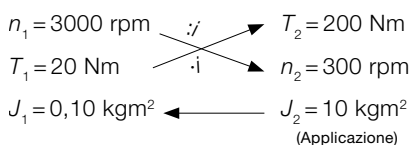
Precisione di posizionamento

La precisione di posizionamento è determinata dallo scostamento angolare rispetto al valore di riferimento e viene espressa come somma degli angoli di torsione generatisi contemporaneamente nella prassi sia in funzione del carico **→(rigidezza torsionale e gioco torsionale)** sia della velocità **→(uniformità di rotazione)**.

Rapporto di riduzione (i)

Il rapporto di riduzione i indica il fattore di conversione applicato dal riduttore sui tre parametri rilevanti di un moto (velocità, coppia e inerzia rotorica).

Si ricava dalla geometria della dentatura (ad esempio: $i = 10$).



Rapporto tra momenti d'inerzia ($\lambda = \text{Lambda}$)

Il rapporto tra momenti d'inerzia λ è il rapporto tra il momento d'inerzia esterno (lato applicazione) e il momento d'inerzia interno (lato motore e riduttore). Si tratta di una grandezza importante per la possibilità di regolare e controllare l'applicazione. La precisione di regolazione dei processi dinamici diminuisce quanto maggiore è la diversità tra i momenti d'inerzia e, quindi, quanto maggiore è λ . Come valore di riferimento, WITTENSTEIN alpha consiglia di mantenere $\lambda < 5$. Un riduttore diminuisce l'inerzia esterna di un fattore di $1/i^2$.

$$\lambda = \frac{J_{\text{esterno}}}{J_{\text{interno}}}$$

J_{esterno} ridotto in ingresso:

$$J'_{\text{esterno}} = J_{\text{esterno}} / i^2$$

applicazioni semplici ≤ 10

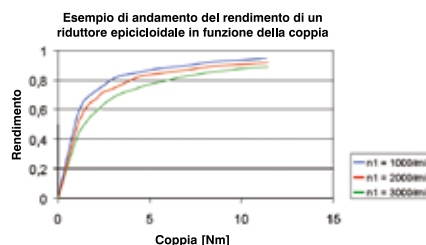
applicazioni dinamiche ≤ 5

applicazioni ad alta dinamica ≤ 1

Rendimento (η)

Il rendimento [%] η è il rapporto tra la potenza in uscita e la potenza in ingresso. Le perdite di potenza in forma di attrito fanno sì che il rendimento sia sempre inferiore a 1, ovvero inferiore al 100%.

$$\eta = P_{\text{off}} / P_{\text{on}} = (P_{\text{on}} - P_{\text{perdita}}) / P_{\text{on}}$$



A questo riguardo WITTENSTEIN alpha fornisce sempre il rendimento di un riduttore in relazione al funzionamento a pieno carico. In caso di potenza in ingresso o coppia più bassa, il rendimento diminuisce con coppia senza carico costante, senza che si registri un aumento della perdita di potenza. A velocità elevate ci si attende un rendimento inferiore (vedere il grafico).

Rigidezza di ribaltamento

La rigidezza di ribaltamento C_{2K} [Nm/arcmin] del riduttore è determinata dalla rigidezza alla flessione dell'albero in uscita o albero del pignone e dalla rigidezza dei cuscinetti in uscita. È definita come quoziente ricavato dalla coppia di ribaltamento M_{2K} [Nm] e dall'angolo di ribaltamento Φ [arcmin] ($C_{2K} = M_{2K} / \Phi$).

Rigidezza molla (C)

Forza opposta esercitata dal giunto in caso di spostamento assiale o laterale [N/mm]. Si differenzia tra **→rigidezza molla assiale** e **→rigidezza molla laterale**.

Rigidezza molla assiale (C_a)

Forza opposta esercitata dal giunto in caso di spostamento assiale [N/mm]. Questa forza aggiuntiva deve essere presa in considerazione nel dimensionamento della trasmissione e dei cuscinetti.

Rigidità molla laterale (C_l)

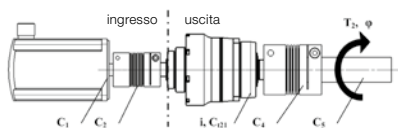
Forza opposta esercitata dal giunto in caso di spostamento laterale [N/mm]. Questa forza aggiuntiva deve essere presa in considerazione nel dimensionamento della trasmissione e dei cuscinetti.

Rigidità torsionale (C_T) (giunti)

La rigidità torsionale [Nm/arcmin] C_T è definita come quoziente ricavato dalla coppia applicata e dall'angolo di torsione generato. In altri termini, tale valore indica la coppia necessaria per torcere i due morsetti calettatori uno contro l'altro di 1 arcmin. Se si supera il valore massimo, il giunto non può più trasmettere la coppia applicata perché **→ l'angolo di torsione** del giunto diventa troppo grande. Si distingue tra **→ rigidità torsionale statica** e **→ rigidità torsionale dinamica**.

Rigidità torsionale (C_{t21}) (riduttore)

La rigidità torsionale [Nm/arcmin] C_{t21} è definita come quoziente ricavato dalla coppia applicata e dall'angolo di torsione generato ($C_{t21} = \Delta T / \Delta \Phi$). In altri termini, indica la coppia necessaria per torcere l'albero in uscita di un arco minuto. La rigidità torsionale viene definita tramite la **→ curva di isteresi**. Rigidità torsionale C , Angolo di torsione Φ



Ridurre la rigidità torsionale sull'uscita:

$$C_{(n),ab} = C_{(n),an} \cdot i^2$$

con i = rapporto di riduzione riduttore [-]

$C_{(n)}$ = rigidità singole [Nm/arcmin]

Avvertenza: la rigidità torsionale C_{t21} del riduttore è sempre riferita all'uscita.

Attivazione in serie di rigidità torsionali

$$1/C_{ges} = 1/C_{1,ab} + 1/C_{2,ab} + \dots + 1/C_{(n)}$$

Angolo di torsione Φ [arcmin]

$$\Phi = T_2 \cdot 1/C_{ges}$$

con T_2 = coppia in uscita [Nm]

Rigidità torsionale dinamica (C_{Tdyn})

Rigidità torsionale con T_N

Rigidità torsionale statica (C_{Tstat})

Rigidità torsionale con 50 % T_N

Rotazione albero in uscita (f_a)

Il fattore f_a determina il numero di cicli di vita utili per la durata del riduttore richiesto. Indica il numero di rotazione nell'uscita per la valutazione della coppia consentita in uscita.

Rumorosità (L_{PA})

Il rapporto di riduzione e la velocità influenzano entrambi la rumorosità. In generale vale quanto segue: ad alte velocità corrisponde un più alto livello di rumorosità, mentre a rapporti di riduzione più alti corrisponde una rumorosità più bassa. A catalogo vengono riportati i dati relativi a un rapporto di riduzione e a una velocità di riferimento. In base alla taglia del riduttore, la velocità di riferimento è pari a $n_1 = 3000$ rpm oppure $n_1 = 2000$ rpm. I valori specifici per ciascun rapporto di riduzione sono consultabili in cymex® - www.wittenstein-cymex.com

Servoattuatori

Oltre che di riduttore epicicloidale di alta precisione, il servoattuatore è dotato di servomotore sincrono ad alte prestazioni con eccitazione permanente, dotato di avvolgimento distribuito che garantisce elevata densità di potenza e velocità costante. Ciò consente di realizzare azionamenti ancora più compatti e performanti. Il cosiddetto "downsizing" può influire positivamente su costi d'investimento e spese d'esercizio. L'obiettivo è mantenere la stessa produttività ma con un azionamento e un servocontroller di dimensioni ridotte per un minore ingombro. La strada da perseguire è un ridotto momento di inerzia abbinato ad una maggiore rigidità.

Tipi di funzionamento

(funzionamento continuativo **S1**

e funzionamento ciclico **S5**)

Per la scelta del riduttore è importante distinguere tra **→ funzionamento ciclico (S5)**, quando il profilo di moto è caratterizzato da fasi frequenti di accelerazione e decelerazione, e **→ funzionamento continuativo (S1)**, caratterizzato da un profilo con lunghe fasi di movimento collegate.

Uniformità di rotazione

L'uniformità di rotazione si ricava misurando la variazione della velocità tra il lato di ingresso e quello di uscita durante un giro dell'albero in uscita. È dovuta alle tolleranze di lavorazione e determina variazioni del rapporto di riduzione.

Velocità (n)

La velocità max. ammessa n_{1Max} deve essere confrontata con la velocità n_{1max} durante l'esercizio. Il valore della velocità massima ammissibile n_{1Max} non può mai essere superato.

La velocità media n_{1m} viene determinata come media aritmetica delle velocità durante il ciclo e/o nell'arco di max. 20 minuti. Deve sempre mantenersi a valori inferiori alla velocità nominale ammessa n_{1N} . Ciò vale sia per il funzionamento ciclico che per il funzionamento continuativo.

$$n_{1m} = \frac{|n_{1,0}| \cdot t_0 + \dots + |n_{1,n}| \cdot t_n}{t_0 + \dots + t_n} \quad \text{con } \sum_0^n t_n \leq 20 \text{ min} \quad \text{incl. tempo di pausa}$$

La velocità max. per limite termico, o il limite termico della velocità nominale, viene determinata da WITTENSTEIN in laboratorio ad una temperatura ambiente di 20 °C mantenendo una temperatura del riduttore di 90 °C.



Glossario – Formulario

Formulario

Coppia [Nm]	$T = J \cdot \alpha$	J = Momento di inerzia [kgm ²] α = Accelerazione angolare [1/s ²]
Coppia [Nm]	$T = F \cdot l$	F = Forza [N] l = Leva, lunghezza [m]
Forza di accelerazione [N]	$F_b = m \cdot a$	m = Massa [kg] a = Accelerazione lineare [m/s ²]
Forza di attrito [N]	$F_{\text{attrito}} = m \cdot g \cdot \mu$	g = Accelerazione gravitazionale 9,81 m/s ² μ = Coefficiente d'attrito
Velocità angolare [1/s]	$\omega = 2 \cdot \pi \cdot n / 60$	n = Velocità [rpm] π = PI = 3,14 ...
Velocità lineare [m/s]	$v = \omega \cdot r$	v = Velocità lineare [m/s] r = Raggio [m]
Velocità lineare [m/s] (vite a ricircolo)	$v_{\text{sp}} = \omega \cdot h / (2 \cdot \pi)$	h = Passo della vite [m]
Accelerazione lineare [m/s²]	$a = v / t_b$	t_b = Tempo di accelerazione [s]
Accelerazione angolare [1/s²]	$\alpha = \omega / t_b$	
Sviluppo del pignone [mm]	$s = m_n \cdot z \cdot \pi / \cos \beta$	m_n = Modulo normale [mm] z = Numero di denti [-] β = Angolo d'elica [°]

Tabella per la conversione

1 mm	= 0,039 in
1 Nm	= 8,85 in.lb
1 kgcm²	= 8,85 x 10 ⁻⁴ in.lb.s ²
1 N	= 0,225 lb _f
1 kg	= 2,21 lb _m

Simbolo

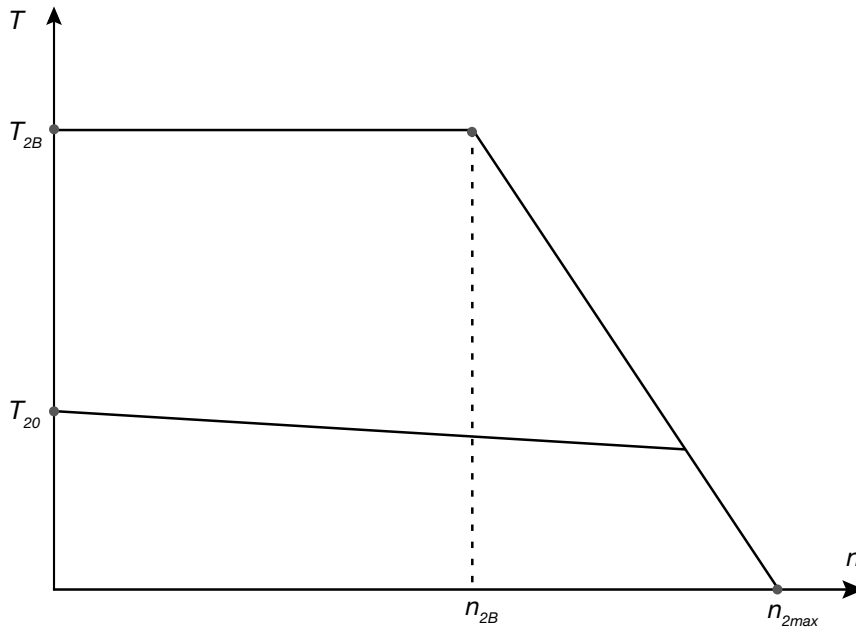
Simbolo	Unità	Significato
a	m/s ²	Accelerazione lineare
C	Nm/arcmin	Rigidezza
ED	%, min	Coefficiente di utilizzo
F	N	Forza
f_s	–	Fattore di shock
f_e	–	Fattore per coefficiente di utilizzo
h	m	Passo della vite
i	–	Rapporto di riduzione
I	A _{eff}	Corrente effettiva
j_t	arcmin	Gioco
J	kgm ²	Momento di inerzia
$K1$	Nm	Fattore di calcolo per i cuscinetti
L	h	Durata
L_{PA}	dB(A)	Rumorosità
l	m	Lunghezza (leva)
m	kg	Massa
m_n	mm	Modulo normale
M	Nm	Coppia
n	rpm	Velocità
p	–	Esponente per il calcolo del cuscinetto
P	W	Potenza
r	m	Raggio
s	m	Distanza
t	s	Tempo
T	Nm	Coppia
v	m/min	Velocità lineare
z	1/h	Numero di cicli
α	rad/s ²	Accelerazione angolare
β	°	Angolo d'elica
η	%	Rendimento
λ	-	Rapporto di inerzia, fattore di accoppiamento
μ	-	Coefficiente di attrito
ω	rad/s	Velocità angolare

Indici

Indici	Significato
Lettera maiuscola	Valori da catalogo (ammissibili)
Lettere minuscole	Valori calcolati
1	Trasmissione
2	Uscita
A/a	Assiale
Uscita	Lato uscita
B/b	Accelerazione
c	Costante
d	Ritardo
din	Dinamico
e	Pausa
Ingresso	Lato ingresso
est	Esterno
h	Ora/ore
int	Interno
K/k	Ribaltamento
L	Carico, lato carico
m	Medio
Massimo/a	Massimo
M, Mot	Motore
N	Nominale
Emergenza	Arresto di emergenza
0	Senza carico
ott	Ottimizzato
Pr	Lato processo
Trasv/trasv	Radiale
Attr	Attrito
staz	Stazionario
t	Angolare
T	Tangenziale
Totale	Totale, complessivo
perd	Perdita

Progettazione

Indicazioni per il dimensionamento



Raffigurazione generica della curva caratteristica di un servoattuatore

Per un utilizzo ottimale dei servoattuatori, fare attenzione ai seguenti punti per un controllo della coppia di accelerazione max. ammissibile:

Calcolare la coppia di accelerazione massima necessaria sull'uscita del riduttore

$$T_{2dyn} = \alpha \cdot J_L$$

Stabilire i carichi di processo e tracciare la coppia di carico totale sull'uscita del riduttore:

$$T_{2b} = T_{2dyn} + T_{2Pr}$$

Calcolare ora la coppia di carico richiesta sul motore:

$$T_{1b} = (\alpha \cdot J_L + T_{2Pr}) \cdot \frac{1}{\eta \cdot i} + \alpha \cdot i \cdot J_1$$

Per un utilizzo ottimale del servomotore in caso di accelerazione devono essere prese in considerazione le seguenti condizioni:

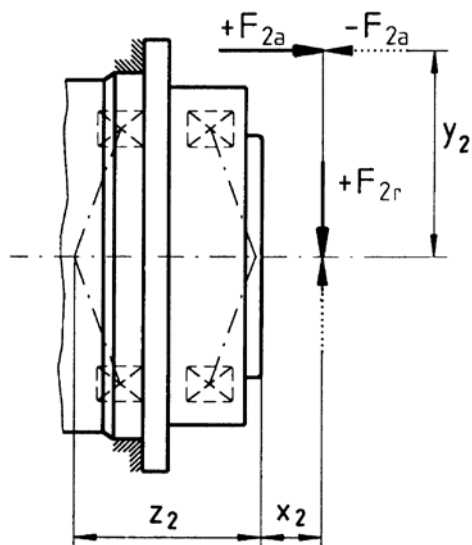
Coppia di carico totale sull'uscita del riduttore:

$$T_{2b} \leq T_{2B}$$

Coppia di carico sul motore:

$$T_{1b} \leq T_{Mmax}$$

Quando si utilizza una flangia sull'uscita del servomotore, deve essere definita la coppia di ribaltamento periodica dalle forze radiali e assiali presenti e confrontata con i valori ammissibili:



$$M_{2k} = \frac{F_{2a} \cdot y_2 + F_{2r} \cdot (x_2 + z_2)}{1000}$$

$$M_{2k} \leq M_{2Kmax}$$

Progettazione

TPM ⁺ DYNAMIC	004	010	025	050	110
Z ₂ [mm]	57,6	82,7	94,5	81,2	106,8

TPM ⁺ HIGH TORQUE		010	025	050	
Z ₂ [mm]		82,7	94,5	81,2	

TPM ⁺ POWER	004	010	025	050	
Z ₂ [mm]	57,6	82,7	94,5	81,2	

premo [®] TP Line	1	2	3		
Z ₂ [mm]	57,6	82,7	94,5		

Per il dimensionamento approfondito, in particolare del comportamento termico delle nostre trasmissioni, consigliamo inoltre di effettuare un'analisi della catena cinematica mediante il nostro software di dimensionamento cymex[®].

Indicazioni di progettazione freno

I freni di stazionamento impiegati nei servoattuatori sono sottoposti a diversi fattori, ad es. all'ossidazione di particelle dovuta all'abrasione, all'appiattimento delle superfici di attrito in caso di azionamento frequente del freno nella stessa posizione oppure alle alterazioni dovute all'usura del traferro.

Di conseguenza, si può verificare una riduzione delle coppie di frenanti disponibili. Tutte le coppie frenanti indicate sono pertanto riferite a uno stato ideale, in presenza di condizioni ottimali, senza influssi negativi. L'esecuzione regolare di un ciclo di rigenerazione dei freni consente di contrastare gli effetti di cui sopra. Nel nostro manuale operativo forniamo informazioni mirate relative ai cicli di rigenerazione consigliati.

Tenendo in considerazione i fattori di insicurezza menzionati, si consiglia di osservare una tolleranza sufficiente per le applicazioni gravose. Il nostro ufficio tecnico è lieto di supportarvi per un corretto dimensionamento.

A seconda del rapporto di riduzione configurato, i freni utilizzati nei servoattuatori possono generare in caso di emergenza una coppia frenante in uscita che supera la coppia di accelerazione massima consentita T_{2B} . In questo caso occorre limitare a 1.000 il numero di frenate di emergenza dinamiche nell'arco dell'intera durata di impiego del servoattuatore.

Servocontrolli

I servoattuatori premo® e TPM+ si possono utilizzare con numerosi servocontrolli. La seguente tabella fornisce informazioni per la scelta delle opzioni corrette. Nella scelta del servocontrollo si raccomanda di prendere in considerazione la corrente assorbita dal servoattuatore.

Produttore	Serie / Tipo	Encoder						Sensore di temperatura		Tensione di esercizio	
		Resolver	EnDat 2.1	EnDat 2.2	HIPER-FACE®	HIPERFACE DSL®	DRIVE-CLiQ	PTC	PT1000	320 V DC	560 V DC
Bosch Rexroth	IndraDrive	x	x	–	x	–	–	x	x	x	x
Beckhoff	AX5000	x	x	x	x	x	–	x	x	x	x
B & R	AcoPos	x	x	x	x	–	–	x	x	(x)	x
Control Techniques	UniDrive M	x	x	x	x	–	–	x	x	x	x
Kollmorgen	Servostar 700	x	x	x	x	x	–	x	–	x	x
	AKD	x	x	x	x	x	–	x	x	x	x
Lenze	Global Drive 94xx	x	x	–	x	–	–	x	x	x	x
	TopLine 8400	x	–	–	x	–	–	x	x	x	x
Rockwell	Kinetix 5500	–	–	–	x	x	–	x	–	x	x
	Kinetix 5700	–	–	–	x	x	–	x	–	–	x
	Kinetix 6000	–	–	–	x	–	–	x	–	x	x
	Kinetix 6200	–	–	–	x	–	–	x	–	–	x
	Kinetix 6500	–	–	–	x	–	–	x	–	–	x
Siemens	Sinamics S120	x	x	–	–	–	x	–	x	–	x
Schneider electric	PacDrive MC-4	–	–	–	x	–	–	x	–	x	x
	PacDrive 3	–	–	–	x	–	–	x	–	x	x

Compendio

Influenza del rapporto di inerzie λ sull'efficienza energetica nella catena cinematica

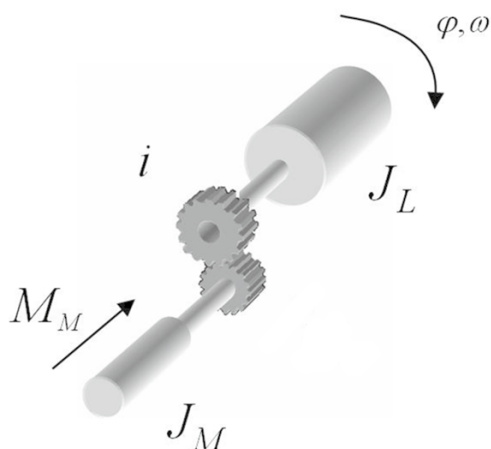
L'analisi dell'efficienza energetica delle catene cinematiche è diventata sempre più importante negli ultimi anni. Di seguito, quindi, vengono elencate le relazioni di base secondo le quali è possibile ottimizzare le grandezze rilevanti.

Una modellizzazione semplificata delle catene cinematiche in cui sono installati riduttori o servoattuatori si basa sulla descrizione mediante due masse con i propri momenti di inerzia di massa. Da un lato, vi è il momento di inerzia di massa del motore J_M .

Dall'altro il momento di inerzia di massa riportato dall'applicazione all'asse di rotazione dell'uscita del riduttore. Quest'ultima deriva da una corrispondente conversione delle masse in movimento o momenti di inerzia di massa esterni (leve, rotelle di regolazione, tavole rotanti, ecc.) riportate all'asse di rotazione sul lato d'uscita del riduttore o del servoattuatore ed è quindi descritta nelle altre descrizioni come momento di inerzia del carico J_L .

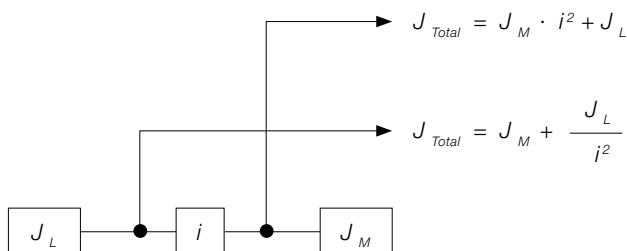
Il riduttore viene modellizzato con il rapporto di riduzione i . Inoltre, vanno considerate le variabili di seguito rappresentate:

Dimensioni fisiche	Denominazione
Coppia del motore	M_M
Coppia di azionamento	M_{ab}
Posizione angolare all'uscita	φ
Velocità angolare all'uscita	ω



La seguente analisi dell'efficienza energetica fa riferimento al rapporto dei momenti di inerzia di massa esterni e al momento di inerzia di massa del motore. A tale scopo, ovviamente, devono essere prima convertiti in coordinate di riferimento il momento di inerzia esterno e il momento di inerzia del motore. La figura seguente mostra i possibili approcci.

In entrambi i casi il rapporto di riduzione i influisce con legge quadratica nella conversione.



Il rapporto di accoppiamento λ descrive quindi il rapporto dei momenti di inerzia di massa esterni con il momento di inerzia di massa dell'azionamento. In questo esempio, la coordinata di riferimento è posizionata sull'albero motore. In base alla seguente relazione ne consegue per il fattore di accoppiamento λ :

$$\lambda = \frac{J_{ext}}{J_{int}} = \frac{\frac{J_L}{i^2}}{J_M} \triangleright J_M = \frac{J_L}{i^2 \cdot \lambda}$$

Anche qui l'influsso quadratico del rapporto di riduzione diventa nuovamente chiaro e mostra come con questo dimensionamento sia possibile un'influenza molto ampia sul rapporto di inerzie nella catena cinematica. Esplicitando l'inerzia totale della catena cinematica si giunge alla seguente relazione:

$$J_{Total} = \frac{J_L}{i^2 \cdot \lambda} \cdot i^2 + J_L = J_L \cdot \left(\frac{1}{\lambda} + 1 \right)$$

La distribuzione della potenza assorbita P durante accelerazioni nella catena cinematica segue la distribuzione dei momenti di inerzia in modo direttamente proporzionale. Pertanto, la percentuale di potenza assorbita dall'applicazione può essere descritta anch'essa a seconda del rapporto di inerzie.

$$P_{Total} = P_L \cdot \left(\frac{1}{\lambda} + 1 \right)$$

L'efficienza indicata con η risulta dal quoziente derivante dalla potenza applicata nella catena cinematica e dalla potenza realmente necessaria per accelerazioni dell'applicazione.

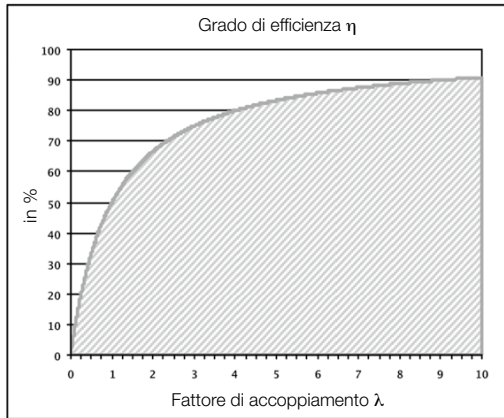
$$\eta = \frac{P_L}{P_{Total}}$$

Pertanto, per l'efficienza η in relazione al fattore di accoppiamento λ si genera la seguente relazione:

$$\eta = \frac{P_L}{P_L \left(1 + \frac{1}{\lambda} \right)} = \frac{\lambda}{\lambda + 1}$$

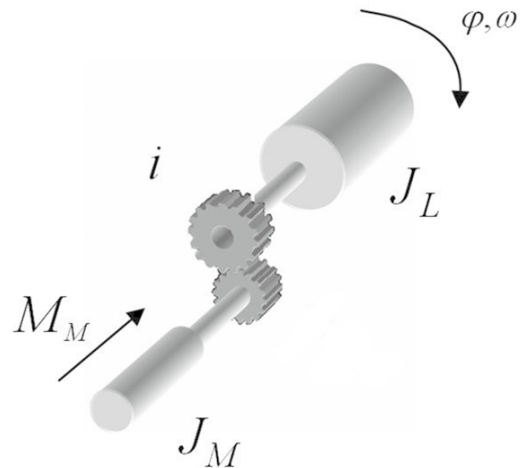
Compendio

Una rappresentazione grafica illustra la relazione risultante e le aree rilevanti in cui il rapporto di inerzie ha un'influenza significativa sul consumo di energia da parte degli organi accelerati.



Influenza del rapporto di riduzione i sulla dinamica nella catena cinematica

Oltre all'osservazione dell'efficienza energetica, dal punto di vista tecnico-strutturale, i requisiti per tempi di ciclo brevi sono spesso in primo piano in relazione a un'elevata capacità di accelerazione. Anche qui vi è di nuovo un'influenza significativa del fattore di accoppiamento. Per chiarezza viene utilizzato nuovamente il modello semplificato del gruppo propulsore:



Per l'accelerazione α in funzione del rapporto di riduzione i nella catena cinematica vale quanto segue:

$$\alpha = \ddot{\varphi} = \frac{i \cdot M_M}{J_L + i^2 \cdot J_M}$$

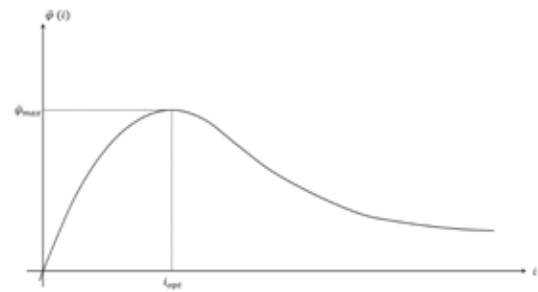
Il fattore di accoppiamento viene ridefinito come segue:

$$\lambda = \frac{J_L}{J_M \cdot i^2}$$

Per ottenere l'accelerazione ottimale per l'applicazione, poniamo a 0 la derivata prima dell'accelerazione in funzione di i :

$$\frac{d\alpha}{di} = 0 \Rightarrow i_{opt} = \sqrt{\frac{J_L}{J_M}}$$

Per tutti i possibili rapporti di riduzione i , con qualsiasi momento d'inerzia del carico, il fattore di accoppiamento deve essere sempre $\lambda = 1$ per ottenere il massimo comportamento di accelerazione nell'applicazione. Il seguente grafico mostra il massimo dell'accelerazione in funzione del rapporto di riduzione i .



Infine è opportuno sottolineare che l'ottimizzazione energetica e quella dinamica portano a scelte in chiaro contrasto nel dimensionamento della catena cinematica. È bene notare che gli approcci mostrati si basano su modelli semplificati e che nel dimensionamento della catena cinematica sussistono dei requisiti di efficienza energetica e dinamica che vanno soppesati nei singoli casi.

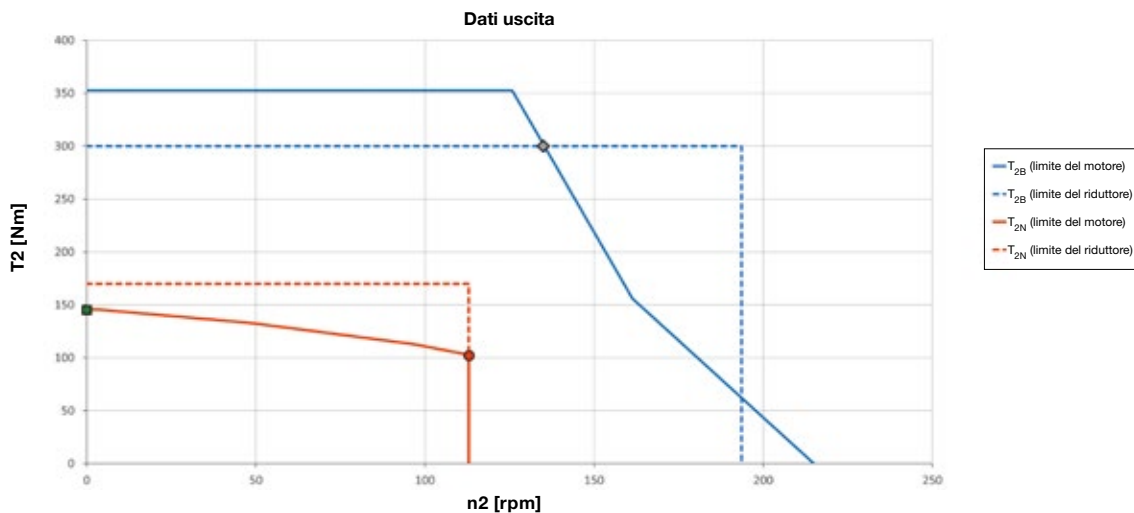
La valutazione rapida e semplice eseguita con il software di dimensionamento cymex® consente di ottenere un'ottimizzazione mirata della catena cinematica in modo tale che le specifiche contrastanti di efficienza e dinamica possano essere ottimizzate.

Compendio

Valutazione di casi di carico stazionario e dinamico per servoattuatori

Nell'ambito del dimensionamento per l'utilizzo di servoattuatori, in quasi tutti i casi si presentano limiti diversi dei singoli componenti, i quali possono essere evitati agendo sulle limitazioni di corrente

massima e nominale massime e da impostare nei servo controller. L'immagine seguente mostra un esempio delle coppie disponibili all'uscita del servoattuatore.



Le curve caratteristiche, tratteggiate si applicano alla coppia e alla velocità limite del riduttore integrato nel servoattuatore. Le curve piene mostrano la coppia massima e nominale disponibile del motore rispetto all'uscita del servoattuatore. A causa delle diverse combinazioni di motore e riduttori, a seconda del rapporto di riduzione, i limiti di applicazione di entrambi i componenti non possono essere sempre perfettamente coincidenti. Tuttavia, questo non è limitato ai servoattuatori, ma si applica nello stesso modo generalmente anche per montaggio separato e con riduttori e servomotori offerti da diversi produttori. Il caso illustrato mostra una configurazione in cui il motore integrato eroga una coppia massima superiore a quella trasmissibile dal riduttore. Pertanto, in questo caso, si deve fare una distinzione con riferimento al ciclo di funzionamento per stabilire se, alla coppia massima, sia più probabile che vi sia un carico stazionario o un elevato livello di dinamica.

Nel primo caso, quando si verifica un carico massimo di carattere breve ma stazionario, la corrente massima da impostare nel servoregolatore deve essere selezionata in modo da evitare un sovraccarico dei componenti della trasmissione. A tale scopo, WITTENSTEIN alpha specifica una corrente massima ammissibile per i carichi stazionari a breve termine $I_{max, stat}$.

Nel secondo caso, in cui il ciclo di applicazione è caratterizzato da elevata dinamica ed è già definito un rapporto di inerzie, il motore richiede una coppia elevata per accelerare se stesso. Pertanto, in questo caso, è possibile impostare una maggiore corrente massima nella parametrizzazione del servo controller, in conseguenza della quale non si verificano sovraccarichi dei componenti del riduttore.

In questo caso, WITTENSTEIN alpha indica una corrente massima dinamica consentita $I_{max, dyn}$ che è la massima che il motore può sostenere.

La differenziazione del carattere dell'applicazione e la conseguente diversa limitazione della corrente massima nell'azionamento vale anche per le limitazioni delle correnti nominali.

A tal fine, ancora una volta si distinguono due limiti di corrente nelle schede dati: I_0 e $I_{0, stat.}$.

Anche per la limitazione delle correnti nominali efficaci, occorre anche considerare la ripartizione delle coppie tra motore e riduttore in base alla dinamica del ciclo. A volte il riduttore, in presenza di cicli ad elevata dinamica, trasmette solo parte della coppia in quanto il contributo maggiore viene speso nell'accelerazione dell'inerzia propria del motore.

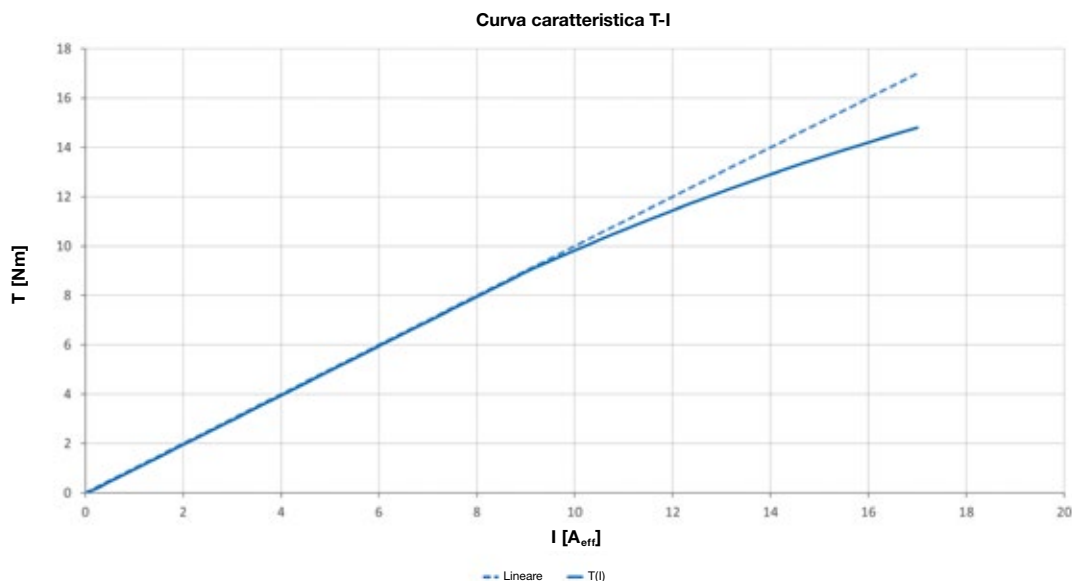
In questo caso sarebbe consentita una impostazione più alta della corrente continua ammissibile sul valore specificato I_0 del motore. Se, tuttavia, l'applicazione ha un carattere stazionario in relazione alla coppia continua richiesta, si prevede che il riduttore trasmetta la coppia continua disponibile del motore. Pertanto, in questo caso viene eseguita un'ulteriore limitazione del valore I_0 durante la parametrizzazione del servo controller.

Per una valutazione mirata delle condizioni esistenti nell'applicazione, fare riferimento nuovamente al software di dimensionamento cymex®.

Considerazione degli effetti della saturazione

A seconda delle dimensioni e del tipo, i motori utilizzati nel portafoglio prodotti hanno un comportamento di saturazione diverso. Ciò ha come conseguenza che la relazione lineare tra la corrente effettiva del motore e la coppia generata devia a correnti elevate.

Lo schema seguente descrive un esempio della caratteristica di saturazione per un motore servo-sincrono e quali effetti ha sulla coppia disponibile.



Da ciò consegue che la saturazione di corrente del motore a 14 A_{eff} porta già a una deviazione del 10% rispetto alla curva lineare coppia-corrente. La costante di coppia utilizzata K_T può essere ridotta dalla saturazione fino

al 50%, e ciò deve essere considerato nel dimensionamento della trasmissione.

Siamo lieti di supportarvi nel dimensionamento e nella selezione del servattuatore ottimale per la vostra applicazione.



Portafoglio prodotti e azienda



Panoramica riduttori Basic Line



Tipo di prodotto		CP	CPS	CPK	CPSK	CVH	CVS
Versione		MF	MF	MF	MF	MF / MT	MF / MT
Rapporto di riduzione ^{a)}	Min. $i =$	3	3	3	3	7	7
	Max. $i =$	100	100	100	100	40	40
Gioco torsionale max. [arcmin] ^{c)}	Standard	≤ 12	≤ 12	≤ 15	≤ 15	≤ 8	≤ 8
	Ridotto	–	–	–	–	–	–
Varianti uscita							
Albero liscio		x	x	x	x	–	x
Albero con linguetta		x	x	x	x	–	x
Albero scanalato (DIN 5480)		–	–	–	–	–	–
Albero con codolo per calettatore		–	–	–	–	–	–
Albero cavo con codolo per calettatore		–	–	–	–	x	–
Albero cavo con chiavetta		–	–	–	–	x	–
Flangia cava passante		–	–	–	–	–	–
Flangia		–	–	–	–	–	–
Predisposizione per pignone saldato		–	–	–	–	–	–
Albero in uscita su ambo i lati		–	–	–	–	x	x
Varianti ingresso							
Accoppiamento diretto al motore		x	x	x	x	x	x
Albero sporgente in ingresso ^{b)}		–	–	–	–	–	–
Esecuzione							
Flangia con fori ad asola		–	–	–	–	–	–
ATEX ^{a)}		–	–	–	–	–	–
Lubrificazione per settore alimentare ^{a) b)}		x	x	x	x	x	x
Resistente alla corrosione ^{a) b)}		–	–	–	–	–	–
Momento di inerzia ottimizzato ^{a)}		–	–	–	–	–	–
Soluzioni di sistema							
Sistema lineare (pignone e cremagliera)		–	–	–	–	–	–
Servoattuatore		–	–	–	–	–	–
Accessori (Per ulteriori opzioni, vedere le pagine di prodotto)							
Giunto		x	x	x	x	–	x
Calettatore		–	–	–	–	x	–

^{a)} Prestazioni ridotte: dati tecnici disponibili su richiesta

^{b)} Contattare WITTENSTEIN alpha

^{c)} Misurato sulla taglia di riferimento

^{d)} Prestazioni ridotte: per un dimensionamento dettagliato si raccomanda di utilizzare il nostro software cymex® – www.wittenstein-cymex.com

Panoramica riduttori Value Line



Tipo di prodotto		NP	NPL	NPS	NPT	NPR	NTP	NPK	NPLK	NPSK	NPTK	NPRK	NVH	NVS	HDV
Versione		MF/MA	MF/MA	MF/MA	MF/MA	MF/MA	MQ	MF	MF	MF	MF	MF	MF	MF	MF/MT
Rapporto di riduzione ^{a)}	Min. $i =$	3	3	3	3	3	4	3	3	3	3	3	4	4	4
	Max. $i =$	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	400	400	100
Gioco torsionale max. [arcmin] ^{c)}	Standard	≤ 6	≤ 6	≤ 6	≤ 6	≤ 6	≤ 5	≤ 11	≤ 11	≤ 11	≤ 11	≤ 11	≤ 6	≤ 6	≤ 10
	Ridotto	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
Varianti uscita															
Albero liscio		x	x	x	–	x	–	x	x	x	–	x	–	x	x
Albero con linguetta		x	x	x	–	x	–	x	x	x	–	x	–	x	x
Albero scanalato (DIN 5480)		–	x	x	–	x	–	–	x	x	–	x	–	–	–
Albero con codolo per calettatore		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
Albero cavo con codolo per calettatore		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	x	–	–
Albero cavo con chiavetta		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	x	–	–
Flangia cava passante		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
Flangia		–	–	–	x	–	x	–	–	–	x	–	–	–	–
Predisposizione per pignone saldato		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
Albero in uscita su ambo i lati		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	x	x	–
Varianti ingresso															
Accoppiamento diretto al motore		x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
Albero sporgente in ingresso ^{b)}		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
Esecuzione															
Flangia con fori ad asola		–	–	–	–	x	–	–	–	–	–	x	–	–	–
ATEX ^{a)}		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
Lubrificazione per settore alimentare ^{a) b)}		x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
Resistente alla corrosione ^{a) b)}		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	x	x	x
Momento di inerzia ottimizzato ^{a)}		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
Soluzioni di sistema															
Sistema lineare (pignone e cremagliera)		x	x	x	–	x	–	x	x	x	–	x	–	x	–
Servoattuatore		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	x
Accessori (Per ulteriori opzioni, vedere le pagine di prodotto)															
Giunto		x	x	x	–	x	x	x	x	x	–	x	–	x	–
Calettatore		–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	x	–	–

^{a)} Prestazioni ridotte: dati tecnici disponibili su richiesta

^{b)} Contattare WITTENSTEIN alpha

^{c)} Misurato sulla taglia di riferimento

^{d)} Prestazioni ridotte: per un dimensionamento dettagliato si raccomanda di utilizzare il nostro software cymex® – www.wittenstein-cymex.com

Panoramica riduttori Advanced Line



Tipo di prodotto		SP ⁺	SP ⁺ HIGH SPEED	SP ⁺ HIGH SPEED Attrito ottimizzato	TP ⁺	TP ⁺ HIGH TORQUE	HG ⁺	SK ⁺	SPK ⁺
Versione		MF	MC	MC-L	MF	MA	MF	MF	MF
Rapporto di riduzione ^{c)}	Min. $i =$	3	3	3	4	22	3	3	12
	Max. $i =$	100	100	10	100	302,5	100	100	10000
Gioco torsionale max. [arcmin] ^{c)}	Standard	≤ 3	≤ 4	≤ 4	≤ 3	≤ 1	≤ 4	≤ 4	≤ 4
	Ridotto	≤ 1	≤ 2	≤ 2	≤ 1	–	–	–	≤ 2
Varianti uscita									
Albero liscio		x	x	x	–	–	–	x	x
Albero con linguetta		x	x	x	–	–	–	x	x
Albero scanalato (DIN 5480)		x	x	x	–	–	–	x	x
Albero con codolo per calettatore		x	x	x	–	–	–	–	x
Albero cavo con codolo per calettatore		–	–	–	–	–	x	–	–
Albero cavo con chiavetta		–	–	–	–	–	–	–	–
Flangia cava passante		–	–	–	–	–	–	–	–
Flangia		–	–	–	x	x	–	–	–
Predisposizione per pignone saldato		–	–	–	x	x	–	–	–
Albero in uscita su ambo i lati		–	–	–	–	–	x	x	x
Varianti ingresso									
Accoppiamento diretto al motore		x	x	x	x	x	x	x	x
Albero sporgente in ingresso ^{b)}		x	–	–	x	–	–	–	–
Esecuzione									
Flangia con fori ad asola		x	–	–	–	–	–	–	–
ATEX ^{a)}		x	x	–	–	–	x	x	–
Lubrificazione per settore alimentare ^{a) b)}		x	x	x	x	x	x	x	x
Resistente alla corrosione ^{a) b)}		x	x	x	x	x	x	x	x
Momento di inerzia ottimizzato ^{a)}		x	x	x	x	x	–	–	–
Soluzioni di sistema									
Sistema lineare (pignone e cremagliera)		x	x	–	x	x	–	x	x
Servoattuatore		x	–	–	x	x	–	–	–
Accessori (Per ulteriori opzioni, vedere le pagine di prodotto)									
Giunto		x	x	x	x	x	–	x	x
Calettatore		x	x	x	–	–	x	–	x

^{a)} Prestazioni ridotte: dati tecnici disponibili su richiesta

^{b)} Contattare WITTENSTEIN alpha

^{c)} Misurato sulla taglia di riferimento

^{d)} Prestazioni ridotte: per un dimensionamento dettagliato si raccomanda di utilizzare il nostro software cymex® – www.wittenstein-cymex.com



TK ⁺	TPK ⁺	TPK ⁺ HIGH TORQUE	SC ⁺	SPC ⁺	TPC ⁺	VH ⁺	VS ⁺	VT ⁺	DP ⁺	HDP ⁺
MF	MF	MA	MF	MF	MF	MF	MF	MF	MF / MA	MA
3	12	66	1	4	4	4	4	4	16	22
100	10000	5500	2	20	20	400	400	400	55	55
≤ 4	≤ 4	≤ 1,3	≤ 4	≤ 4	≤ 4	≤ 3	≤ 3	≤ 3	≤ 3	≤ 1
–	≤ 2	–	–	≤ 2	≤ 2	≤ 2	≤ 2	≤ 2	≤ 1	–

–	–	–	x	x	–	–	x	–	–	–
–	–	–	x	x	–	–	x	–	–	–
–	–	–	–	x	–	–	x	–	–	–
–	–	–	–	x	–	–	–	–	–	–
–	–	–	–	–	–	x	–	–	–	–
–	–	–	–	–	–	x	–	–	–	–
x	–	–	–	–	–	–	–	x	–	–
–	x	x	–	–	x	–	–	–	x	x
–	x	x	–	–	x	–	–	–	–	–
x	x	x	–	–	–	x	x	–	–	–

x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
x	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–
x	x	x	x	x	x	x	x	x	x	x
x	x	x	–	–	–	x	x	x	x	x
–	–	–	–	–	–	–	–	–	x	x

x	x	x	x	x	x	–	x	x	–	–
–	–	–	–	–	–	–	–	–	–	–

x	x	x	x	x	x	–	x	x	–	–
–	–	–	–	x	–	x	–	–	–	–

Panoramica riduttori Premium Line



Prodotti		XP+	XP+ HIGH SPEED	RP+	RP+ HIGH TORQUE	XPK+	RPK+	XPC+	RPC+
Versione		MF	MC	MF	MA	MF	MA	MF	MA
Rapporto di riduzione ^{c)}	Min. i =	3	3	4	5,5	12	48	4	22
	Max. i =	100	100	10	220	1000	5500	20	55
Gioco torsionale max. [arcmin] ^{c)}	Standard	≤ 3	≤ 4	≤ 3	≤ 1	≤ 4	≤ 1,3	≤ 4	≤ 1,3
	Ridotto	≤ 1	≤ 2	≤ 1	–	≤ 2	–	≤ 2	–
Varianti uscita									
Albero liscio		x	x	–	–	x	–	x	–
Albero con linguetta ^{d)}		x	x	–	–	x	–	x	–
Albero scanalato (DIN 5480)		x	x	–	–	x	–	x	–
Albero con codolo per calettatore		x	x	–	–	x	–	x	–
Albero cavo con codolo per calettatore		–	–	–	–	–	–	–	–
Albero cavo con linguetta		–	–	–	–	–	–	–	–
Flangia cava passante		–	–	–	–	–	–	–	–
Flangia		–	–	x	x	–	x	–	x
Predisposizione per pignone saldato		x	x	x	x	x	x	x	x
Uscita su entrambi i lati		–	–	–	–	–	–	–	–
Varianti ingresso									
Accoppiamento al motore		x	x	x	x	x	x	x	x
Albero sporgente in ingresso ^{b)}		x	–	–	–	–	–	–	–
Esecuzione									
Flangia con fori ad asola		x	x	x	x	x	x	x	x
ATEX ^{a)}		–	–	–	–	–	–	–	–
Lubrificante per settore alimentare ^{a) b)}		x	x	x	x	x	x	x	x
Resistente alla corrosione ^{a) b)}		–	–	–	–	–	–	–	–
Momento di inerzia ottimizzato ^{a)}		x	x	x	x	–	–	–	–
Configurazioni									
Sistema lineare (pignone/cremagliera)		x	x	x	x	x	x	x	x
Servoattuatore		x	–	x	x	–	–	–	–
Accessori (per ulteriori opzioni, vedere le pagine di prodotto)									
Giunti		x	x	–	–	x	–	x	–
Calettatori		x	x	–	–	x	–	x	–

^{a)} Prestazioni ridotte: dati tecnici disponibili su richiesta

^{b)} Contattare WITTENSTEIN alpha

^{c)} Misurato sulla taglia di riferimento

^{d)} Prestazioni ridotte: per un dimensionamento dettagliato si raccomanda di utilizzare il nostro software cymex® – www.wittenstein-cymex.com

Panoramica Servoattuatori



Tipo di prodotto		PBG	PAG	PHG	RPM ⁺	TPM ⁺ DYNAMIC	TPM ⁺ HIGH TORQUE	TPM ⁺ POWER	AVF
Versione		Standard	Standard	Standard	Specifica p. cliente	Standard	Standard	Standard	Standard
Nel catalogo a pag.		28	36	44	142	62	74	82	144
Rapporto di riduzione ^{c)}	Min. $i =$	16	16	16	22	16	22	4	10
	Max. $i =$	100	100	100	220	91	220	100	25
Gioco torsionale max. [arcmin] ^{c)}	Standard	≤ 6	≤ 3	≤ 3	≤ 1	≤ 3	≤ 1	≤ 3	≤ 10
	Ridotto	≤ 3	≤ 1	≤ 1	–	≤ 1	≤ 1	≤ 1	–
Varianti uscita									
Albero liscio		x	–	x	–	–	–	–	x
Albero con linguetta		x	–	x	–	–	–	–	x
Albero scanalato (DIN 5480)		x	–	x	–	–	–	–	–
Albero con codolo per calettatore		–	–	–	–	–	–	–	–
Albero cavo con codolo per calettatore		–	–	–	–	–	–	–	–
Albero cavo con chiavetta		–	–	–	–	–	–	–	–
Flangia cava passante		–	–	–	–	–	–	–	–
Flangia		–	x	–	x	x	x	x	–
Predisposizione per pignone saldato		–	x	x	x	x	x	x	–
Albero in uscita su ambo i lati		–	–	–	–	–	–	–	–
Varianti ingresso									
Accoppiamento diretto al motore		–	–	–	–	–	–	–	–
Albero sporgente in ingresso		–	–	–	–	–	–	–	–
Esecuzione									
Flangia con fori ad asola		x	–	x	x	–	–	–	–
ATEX ^{a)}		–	–	–	–	–	–	–	–
Lubrificazione per settore alimentare ^{a) b)}		x	x	x	x	x	x	x	x
Resistente alla corrosione ^{a) b)}		–	–	–	–	x	x	x	x
Momento di inerzia ottimizzato ^{a)}		–	–	–	–	–	–	–	–
Soluzioni di sistema									
Sistema lineare (pignone e cremagliera)		x	x	x	x	x	x	x	–
Accessori (Per ulteriori opzioni, vedere le pagine di prodotto)									
Giunto		x	x	x	–	x	x	x	–
Calettatore		x	–	–	–	–	–	–	–
Cavi di alimentazione, cavi di segnale, cavi ibridi		x	x	x	x	x	x	x	x

^{a)} Prestazioni ridotte: dati tecnici disponibili su richiesta

^{b)} Contattare WITTENSTEIN alpha

^{c)} Misurato sulla taglia di riferimento

^{d)} Prestazioni ridotte: per un dimensionamento dettagliato si raccomanda di utilizzare il nostro software cymex® – www.wittenstein-cymex.com

Panoramica interfacce di uscita

Interfacce di uscita rotative



Albero liscio

- Trasmissione di coppia dinamica tramite collegamento a morsetto (ad es. in accoppiamento con un giunto)
- Installazione del riduttore all'applicazione semplice
- Coppie elevate costanti trasmissibili anche con carichi variabili a ciclo elevato
- Interfaccia di uscita classica per i riduttori ad albero della gamma alpha Advanced Line e alpha Premium Line



Albero con linguetta

- Trasmissione positiva della coppia tramite la linguetta in uscita del riduttore ¹⁾
- Montaggio e smontaggio semplice
- Soluzione efficiente in termini di costi per l'installazione del riduttore all'applicazione
- Serraggio ad accoppiamento geometrico dell'albero contro lo slittamento
- Pericolo di disinnesto con carichi variabili a ciclo elevato
- Non adatto per applicazioni con elevati requisiti di ripetibilità
- Interfaccia di uscita ordinaria per i riduttori della gamma alpha Advanced Line e alpha Premium Line



Albero scanalato (DIN 5480)

- Trasmissione di coppia positiva tramite i fianchi dentati dell'albero in uscita
- Montaggio e smontaggio semplice
- Coppie elevate costanti trasmissibili anche con carichi variabili a ciclo elevato
- Ingombro ridotto
- Elevati requisiti di progettazione e produzione
- Utilizzato per l'installazione del pignone RMS al riduttore (consultare il catalogo prodotti alpha Linear Systems)



Uscita a flangia

- Trasmissione di coppia dinamica tramite serraggio a vite dell'applicazione in uscita del riduttore ²⁾
- Massima rigidità torsionale e trasmissione di coppia anche con carichi variabili a ciclo elevato
- Base di montaggio semplice a ingombro ridotto



Albero con codolo per calettatore ⁴⁾

- Trasmissione di coppia dinamica tramite interfaccia simile ad albero cavo sull'uscita del riduttore per l'accoppiamento dell'applicazione ad un calettatore ³⁾
- Ingombro ridotto mediante eliminazione di elementi di collegamento (ad es. giunti)



Predisposizione sistema lineare come base per pignone RMW (consultare il catalogo prodotti alpha Linear Systems)

- Collegamento con saldatura integrale della flangia in uscita ad un pignone
- Interfaccia altamente flessibile per l'accoppiamento di diverse varianti e geometrie del pignone
- Massima rigidezza lineare grazie all'accoppiamento diretto dei pignoni con diametro primitivo ridotto.
- Massima sicurezza e affidabilità
- Design compatto



Flangia cava passante

- Trasmissione di coppia dinamica tramite serraggio a vite dell'applicazione in uscita del riduttore ²⁾
- Combinazione di uscita a flangia e albero cavo per il massimo sfruttamento dello spazio e il passaggio, ad esempio, di fasci di cavi o di un albero
- Massima rigidezza torsionale e trasmissione di coppia anche con carichi variabili a ciclo elevato
- Base di montaggio semplice a ingombro ridotto



Albero cavo con codolo per calettatore ⁴⁾

- Trasmissione di coppia dinamica tramite codolo cilindrico sull'uscita del riduttore per l'accoppiamento dell'applicazione con un calettatore
- Albero cavo per il passaggio, ad esempio, di fasci di cavi o di un albero
- Ingombro ridotto
- Complesso calcolo meccanico in caso di coppie di ribaltamento o forze trasversali



Albero cavo con linguetta ⁴⁾

- Trasmissione di coppia positiva tramite combinazione di albero cavo con sede per linguetta ¹⁾
- Albero cavo per il passaggio, ad esempio, di fasci di cavi o di un albero
- Montaggio e smontaggio semplice
- Serraggio ad accoppiamento geometrico dell'albero contro lo slittamento
- Ingombro ridotto
- Pericolo di disinnesto con carichi variabili a ciclo elevato
- Non adatto per applicazioni con elevati requisiti di ripetibilità



Uscita su entrambi i lati

- Versione del riduttore con una seconda uscita posteriore
- Utilizzo come ingresso per un'ulteriore base di montaggio
- Nessuna riduzione di velocità e coppie su entrambi i lati d'uscita, ad eccezione dei riduttori con ulteriori stadi epicicloidali in uscita (es. SPK⁺, TPK⁺); Anche in questi riduttori sono presenti velocità più elevate sull'uscita posteriore.
- Ridotto assorbimento di forze assiali e radiali sull'uscita posteriore

¹⁾ Il software di dimensionamento cymex® 5 esegue i relativi calcoli a norma.

All'occorrenza è possibile richiedere l'assistenza WITTENSTEIN.

²⁾ La sicurezza di avvitamento dipende soprattutto dalle viti impiegate, dalla procedura di serraggio e di pulizia delle viti durante il montaggio. Raccomandazioni a tale riguardo sono riportate nel Manuale operativo.

³⁾ Per carichi radiali è consigliata una valutazione del singolo caso da parte di WITTENSTEIN.

⁴⁾ Per evitare una sovradeterminazione del sistema è consigliato l'impiego di un supporto di coppia.

Soluzioni personalizzate

SPM⁺/TPM⁺ endurance

Motore + carcassa + riduttore
= combinazione ottimale per
la vostra applicazione

Le linee SPM⁺ e TPM⁺ endurance mostrano fino a che punto sia possibile personalizzare e ottimizzare oggi la tecnologia di trasmissione. A seconda dei motori è possibile abbinare diversi riduttori. Pertanto, il design estremamente compatto di WITTENSTEIN alpha assicura al cliente grande libertà di progettazione.

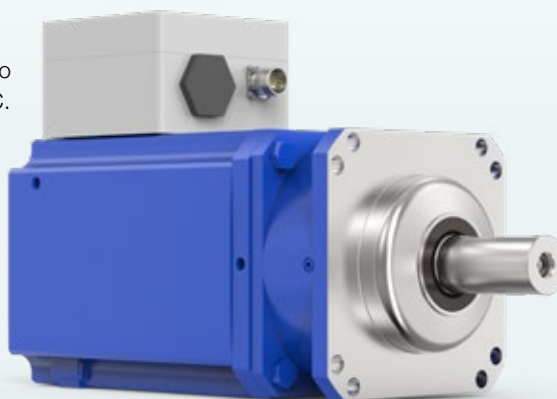
La simbiosi ottimale tra le diverse discipline.
Oppure come diremmo noi: la mecatronica al servizio del cliente.

Massima efficienza. Densità di potenza elevata. Tempi di ciclo minimi.

Grazie all'innovativa tecnologia di raffreddamento dei servoattuatori SPM⁺/TPM⁺ endurance, la superficie del motore raggiunge anche in caso di funzionamento continuativo una temperatura di ca. 50 °C.

- Aumento dell'efficienza energetica
- Maggiore produttività
- Migliore affidabilità

Il sistema di raffreddamento inox consente una trasmissione del moto costante con una quasi totale assenza di manutenzione, specialmente su circuiti di raffreddamento aperti.



Sistema di raffreddamento
in acciaio inox

Pezzo unico ottenuto
con stampo a iniezione

Aumento della durata delle
guarnizioni dell'albero mediante
una dissipazione del calore mirata

Nessun rischio di connessione
del circuito di raffreddamento

Adatto al raffreddamento a liquido
o raffreddamento per convezione

Con la sostituzione della tecnologia di motori asincroni e idraulici, è possibile ottenere un beneficio notevolmente maggiore: il design estremamente compatto assicura **una grande libertà di progettazione**. E tramite l'aumento **sensibile della potenza e della produttività**, il **footprint della macchina è significativamente inferiore e ciò consente un risparmio energetico decisamente superiore**.

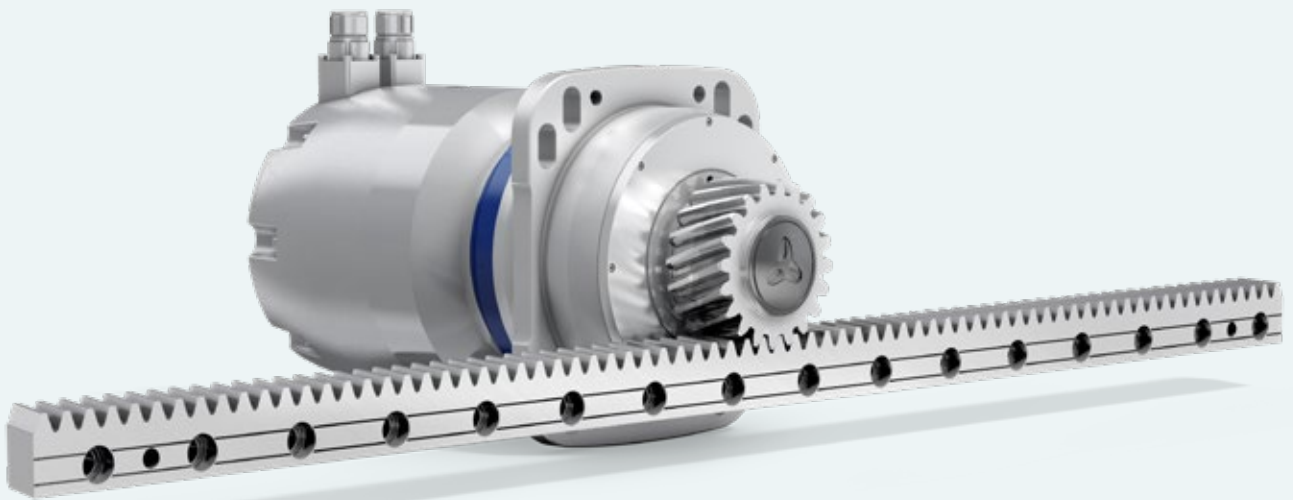
Soluzioni personalizzate


Premium Linear System

con servoattuatore RPM⁺

Più dinamico. Più compatto. Più preciso.

Il servoattuatore RPM⁺ è particolarmente dinamico, estremamente compatto e perfettamente adatto per applicazioni lineari con pignone e cremagliera. RPM⁺ unisce in un'unica unità massima densità di potenza (grazie al motore integrato) e design funzionale. Ciò consente effettivi vantaggi in lunghezza per un design ancora più compatto!





4 x 1 = uno

Motore, riduttore, pignone
e cremagliera da un unico fornitore

**Il servoattuatore garantisce maggiori prestazioni:
il suo particolare design assicura la massima densità di potenza.**

- Quando la vostra trasmissione necessita della massima potenza.
- Quando il sistema deve essere ancora più compatto.
- Quando la vostra applicazione ha alti requisiti di precisione.
- Quando cercate la migliore consulenza.

axenia value





Per maggiori informazioni su axenia value basta inquadrare il QR-code con il proprio smartphone.
www.wittenstein.it/hygienic-design

Più resistente. Più compatto. Più affidabile.

Il servomotori compatto axenia value è stato sviluppato e prodotto specificatamente per impieghi in condizioni speciali. Realizzato in acciaio inossidabile, è in grado di resistere a numerose sostanze aggressive, quali detersivi e disinfettanti e al contempo assicura un accoppiamento preciso e dinamico tra motore e riduttore.

Vantaggi tecnici

- Hygienic Design:
design studiato per una pulizia accurata
- Durata elevata, grazie all'utilizzo di materiali idonei per applicazioni CIP
- Sistema di guarnizione ottimizzato integrato dell'attuatore
- Resistente contro detersivi e disinfettanti aggressivi
- Lubrificazione per settore alimentare
- Elevata potenza del motore
- Gioco torsionale ridotto nel riduttore

I benefici per voi

- Facilità di pulizia nel rispetto dei più alti requisiti di igiene
- Possibilità di progettare macchine più compatte
- Nessun incapsulamento dispendioso
- Minore usura dei componenti della macchina
- Ridotta probabilità di guasto delle trasmissioni
- Bassi costi di manutenzione e riparazione

In sintesi

- Tre taglie disponibili
- Coppia di accelerazione max. fino a 200 Nm
- Rapporti di riduzione da 10 a 25
- Ampia scelta di feedback motore
- Con o senza freno
- Grado di protezione IP 69K (a 30 bar)



Un principio costruttivo del tutto innovativo

Con Galaxie® abbiamo completamente rivoluzionato il concetto di trasmissione, creando un tipo di riduttore del tutto nuovo. Per descrivere questa innovativa "specie" è stato coniato un nuovo termine che attesta l'unicità di Galaxie® in termini di ricerca e innovazione scientifica e tecnologica: "riduttore con ingranamento a singoli denti". L'esclusiva cinematica prevede l'ingranamento su intere superfici di contatto durante la trasmissione della forza. In questo modo i servoattuatori e i riduttori compatti ad albero cavo Galaxie® consentono di ottenere prestazioni fino ad ora inimmaginabili. In particolare assicurano una straordinaria densità di coppia, rigidezza torsionale, uniformità di rotazione, precisione di posizionamento e gioco zero.

Non più linee, ma superfici di contatto

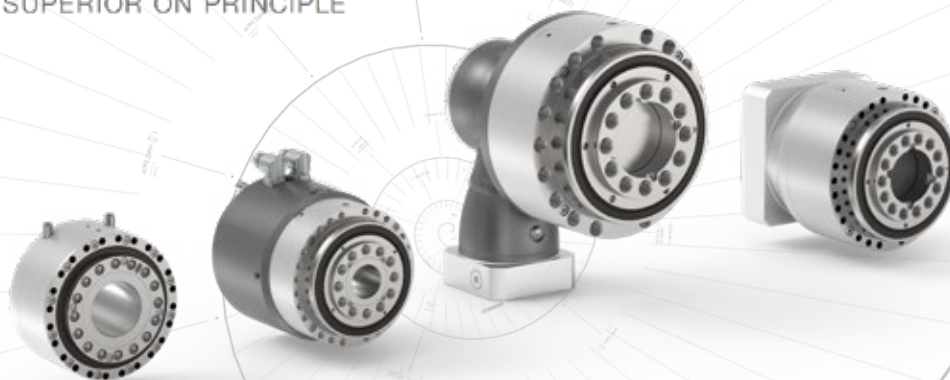
L'innovativo principio di funzionamento del nuovo Galaxie® si basa sull'ingranamento multiplo tra denti e corona esterna attraverso superfici di contatto piene. In tal modo è possibile aumentare di ben 6,5 volte l'area di contatto tra dente e corona rispetto a una convenzionale dentatura a evolvente con la quale il contatto si realizza solo su singoli punti. Per ottenere la massima superficie di contatto, i singoli denti scorrono nella rispettiva guida sul portadenti. La particolare geometria dei denti segue il profilo di una spirale logaritmica, creando un'ampia area di contatto con la corona dentata.

Una cinematica del tutto nuova

Grazie alla sua cinematica innovativa, il Galaxie® raggiunge prestazioni finora inimmaginabili, conseguendo massima rigidezza e gioco zero, congiuntamente a un'altissima uniformità di rotazione. Per ottenere queste caratteristiche e garantire un funzionamento ottimale, i denti sono stati rimodellati seguendo un profilo a spirale logaritmica, con ottimizzazione delle geometrie di contatto. Questo innovativo riduttore con ingranamento a singoli denti, offre prestazioni superiori rispetto a riduttori ad albero cavo di pari diametro.

GALAXIE®

SUPERIOR ON PRINCIPLE



**Rigidezza**

Precisione di posizionamento fino a 5 volte maggiore rispetto agli standard di mercato per carichi molto elevati

TCO

Fino al 40% di produttività in più grazie alla sua tecnologia innovativa

Smorzamento

La pellicola lubrificante idrodinamica sui denti garantisce proprietà smorzanti

Densità di coppia

Coppia 3 volte superiore rispetto a riduttori geometricamente simili

Efficienza energetica

Fino al 50% di risparmio energetico grazie al downsizing

Alta configurabilità

Un sistema di azionamento che si adatta perfettamente ad ogni applicazione senza compromessi

Lunga durata utile

Dentatura praticamente priva di usura grazie alla geometria con profilo a spirale logaritmica anziché evolvente

Gioco zero

Per tutta la durata utile

Capacità di sovraccarico

L'ampia superficie di contatto dei denti consente un sovraccarico pari a 3 volte la coppia massima

Maggiori informazioni
sul riduttore Galaxie®

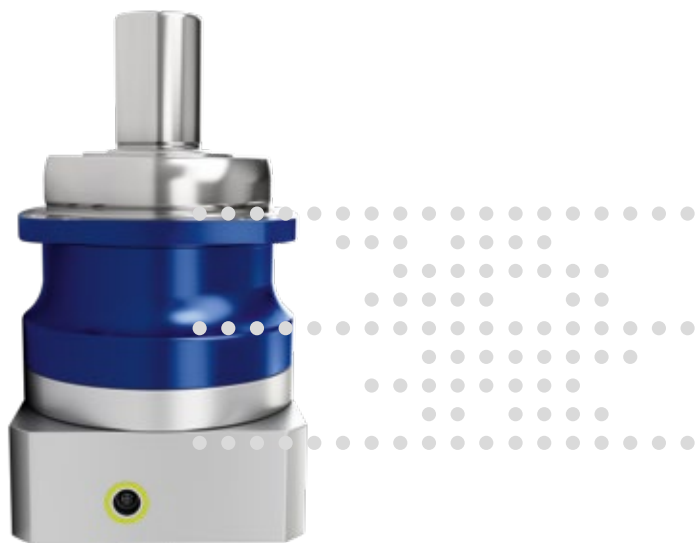


White paper
sul riduttore Galaxie®



cynapse® – It's new. It's connective. The smart feature.

Sistemi di trasmissione cybertronici in grado di acquisire autonomamente informazioni e di comunicare sono un presupposto essenziale per l'IIoT. WITTENSTEIN alpha è il primo produttore di componenti a offrire di serie riduttori intelligenti: riduttori con cynapse®. Questi sono dotati di un modulo sensore integrato che consente la connettività all'Industria 4.0.



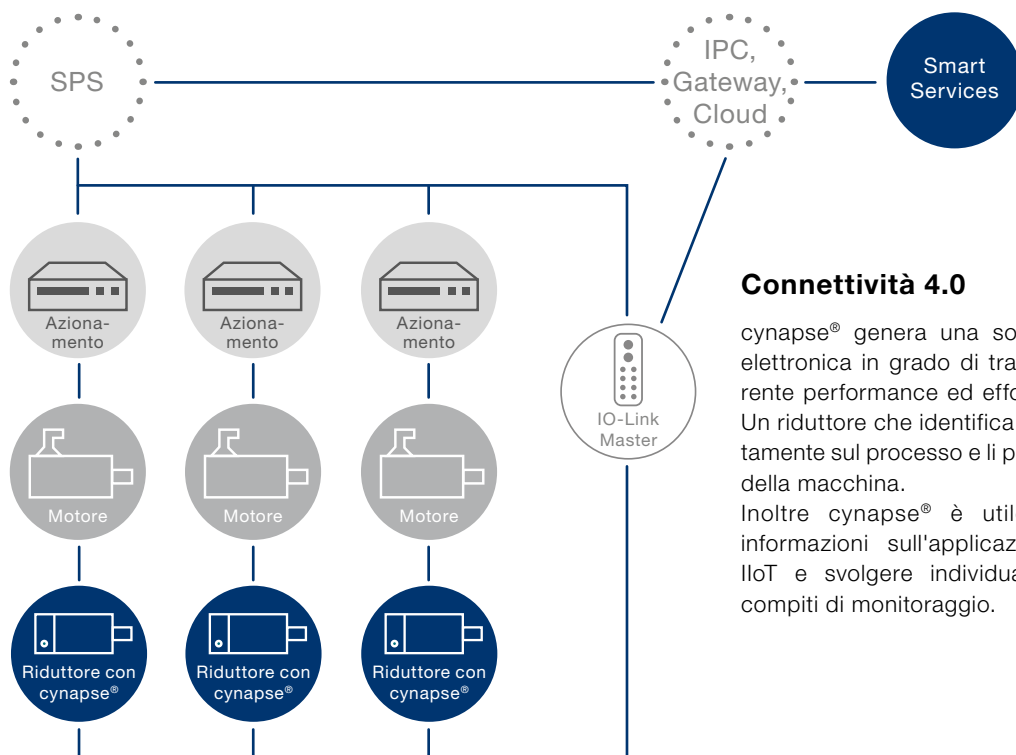
cynapse®
play IIoT

cynapse® – come funziona

cynapse® assicura una facile integrazione del riduttore nel mondo digitale. Questa funzionalità sfrutta lo spazio di installazione esistente ed è collegata mediante interfaccia IO-Link. In questo modo è possibile accedere ai valori rilevati, quali **temperatura, vibrazioni, tempo di funzionamento, accelerazione e informazioni specifiche** del riduttore.

cynapse® convince per:

- Sensoristica integrata
- Collegamento semplice tramite interfaccia IO-Link
- Monitoraggio dei valori soglia del riduttore
- Identificazione rapida dei componenti grazie alla targhetta digitale



Connettività 4.0

cynapse® genera una sorta di "impronta digitale" elettronica in grado di trasmettere in modo trasparente performance ed efficienza del riduttore smart. Un riduttore che identifica e misura i parametri direttamente sul processo e li passa al sistema di controllo della macchina.

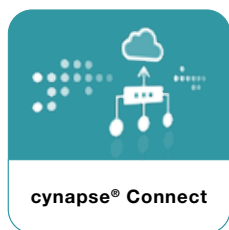
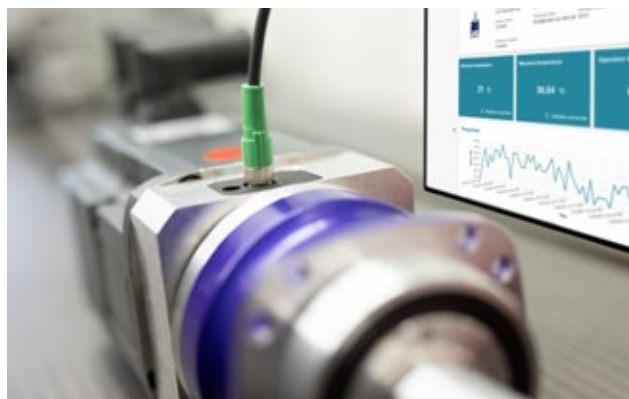
Inoltre cynapse® è utile per uno scambio di informazioni sull'applicazione tramite piattaforme IIoT e svolgere individualmente anche sofisticati compiti di monitoraggio.

Smart Services – l'integrazione ottimale

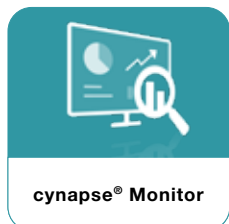
Gli Smart Services ampliano la gamma di funzionalità di cynapse®. Le funzioni base comprendono elaborazione, visualizzazione e analisi dei dati. In oltre 40 anni di attività nello sviluppo di riduttori epicicloidali a gioco ridotto, WITTENSTEIN ha maturato le competenze specifiche che utilizza oggi unitamente ai dati operativi per il calcolo e la visualizzazione dello stato del riduttore negli Smart Services.

I vantaggi per voi

- Visualizzazione dei dati operativi
- Integrazione semplice e veloce
- Rilevazione e monitoraggio dei valori soglia critici
- Riconoscimento tempestivo degli stati di funzionamento critici
- Prevenzione dei costi di fermo macchina
- Trasparenza sulla trasmissione



Lo Smart Service "cynapse® Connect" consente l'integrazione e la trasmissione dei dati, un presupposto fondamentale per il monitoraggio delle condizioni, rendendoli disponibili in un formato strutturato. Può ottenere tali dati tramite interfaccia IO-Link o OPC UA da diversi sistemi sorgente e utilizzarli per i servizi digitali WITTENSTEIN. In tal modo cynapse® Connect semplifica l'integrazione dei riduttori smart nella infrastruttura della macchina.



Basato sullo Smart Service "cynapse® Connect", lo Smart Service "cynapse® Monitor" consente di analizzare e visualizzare in modo semplice i dati operativi. I costruttori e gli utilizzatori finali non devono sviluppare soluzioni autonome, semplificando enormemente i requisiti di progettazione. Inoltre, i dati del servizio "cynapse® Monitor" possono essere utilizzati per monitorare i valori di soglia dei parametri selezionati, rilevando tempestivamente deviazioni e stati critici nel comportamento dei riduttori o nel relativo processo.



"cynapse® Analyze" è un portafoglio in continua crescita di strumenti di analisi intelligenti che consentono l'analisi in tempo reale dei dati del sistema di trasmissione. L'integrazione di algoritmi intelligenti con il know-how tecnico chiave sulla tecnologia della trasmissione di WITTENSTEIN alpha porta a molteplici sinergie. Gli strumenti di analisi sono in grado di monitorare contemporaneamente diverse aree della macchina e possono essere utilizzati per varie applicazioni. Ciò consente di rilevare tempestivamente scostamenti più complessi nel processo della macchina o nel comportamento dei singoli componenti. È possibile prevedere per tempo i fermi macchina, evitando così di incorrere in elevati costi di inattività.



Accessori – integrazioni ingegnose per aumentare le prestazioni

Oltre a riduttori, servoattuatori e sistemi lineari con pignoni e cremagliere, offriamo ai nostri clienti un portafoglio completo di accessori coordinati. I servoattuatori alpha Premium Line e alpha

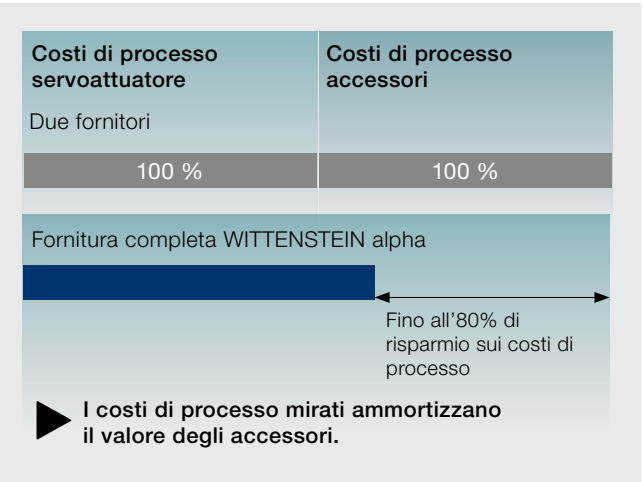
Advanced Line possono essere ulteriormente ottimizzati mediante l'uso di giunti a soffietto metallico. Perfettamente combinabili con il servo-attuatore soddisfano le aspettative dei clienti!

Servoattuatore, accessori, consulenza
da un unico fornitore



Ottimizzazione della catena di valore

Utilizzare la combinazione di servoattuatore-accessori per ottimizzare i processi interni.

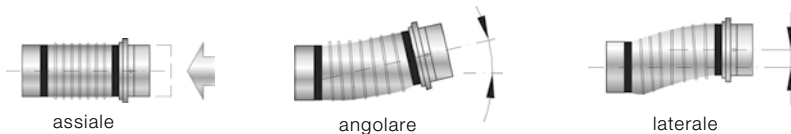


Giunti

I nostri giunti possono essere utilizzati in moltissime applicazioni, garantendo efficienza e sicurezza.

I nostri giunti – caratteristiche:

- Trasmissione della coppia assolutamente priva di gioco
- Nessuna necessità di manutenzione
- Durata garantita
- Compensazione dei disallineamenti (assiale, angolare, laterale)



Giunto a soffietto in metallo

- Elevata rigidezza torsionale
- Forze di ripristino ridotte
- Buone capacità di oscillazione
- Disponibili anche in versione resistente alla corrosione (BC2, BC3, BCT)
- Range di temperatura da -30°C a $+300^{\circ}\text{C}$
- Giunto ottimizzato per alpha Advanced Line e alpha Premium Line

alpha Premium

alpha Advanced



Giunto a elastomero

- Selezione del grado desiderato di rigidezza torsionale o smorzamento
- Design compatto, a innesto
- Montaggio estremamente semplice
- Range di temperatura da -30°C a $+120^{\circ}\text{C}$
- Giunto ottimizzato per alpha Basic Line e alpha Value Line

alpha Value

alpha Basic



Giunto di sicurezza

- Coppia a regolazione continua in tre fasi
- Facilità di montaggio
- Ripetibilità esatta
- Protezione da sovraccarico precisa e preimpostata (disinnesto in 1 – 3 ms)

Adatto per tutti i prodotti alpha

Serie preconfigurate di giunti

Per una selezione semplificata sono state definite serie preconfigurate per le varie classi di riduttori. I giunti preconfigurati sono stati stabiliti sulla base della coppia massima trasmissibile dal riduttore, prendendo in considerazione condizioni industriali tipiche per numero di cicli (1000/ora) e temperatura ambiente.

Al riguardo si ricorda che il carico massimo dei giunti è riferito alla coppia trasmissibile del riduttore e non alla coppia dell'applicazione. Per un dimensionamento dettagliato si consiglia di utilizzare il nostro software di calcolo cymex® 5.

Per informazioni dettagliate sui nostri giunti, consultare il catalogo o il sito www.wittenstein.it

Supporto in ogni momento

Definiamo nuovi standard di qualità anche nei servizi.

DIMENSIONAMENTO



Vi mettiamo a disposizione diversi strumenti per il dimensionamento. Potete facilmente scaricare dati CAD, dimensionare in modo rapido e semplice e ottenere i dati dettagliati anche delle catene cinematiche più complesse.

MESSA IN SERVIZIO



I nostri esperti vi supportano nella messa in funzione di sistemi meccatronici complessi e garantiscono un'elevata disponibilità dell'impianto.

MANUTENZIONE



WITTENSTEIN alpha garantisce un servizio di riparazione accurato e di qualità in tempi brevi e una consulenza completa.

Inoltre sono disponibili svariate misurazioni, analisi dei materiali e verifica dello stato dei prodotti.

Consulenza

- Consulenza presso la sede del cliente
- Calcolo dettagliato dell'applicazione e configurazione della trasmissione

Progettazione

Riduttori a catalogo:

- Software all'avanguardia per il calcolo, la simulazione e l'analisi ottimale della catena cinematica
- Ottimizzazione della produttività

Riduttori speciali:

- Sviluppo e realizzazione di riduttori speciali
- Dimensionamento e sviluppo delle dentature
- Richieste a: info@wittenstein.it



CAD POINT
YOUR SMART CATALOG



cymex[®] select
BEST SOLUTION WITHIN SECONDS



cymex[®] 5
CALCULATE ON THE BEST

Per ulteriori informazioni su cymex[®] 5,
vedere a pagina 18 – 19

Consegna speedline[®]*

Telefono +49 7931 493-10444

- Approntamento per la spedizione delle serie standard in 24 o 48 ore*
- Implementazione rapida e a breve termine

Servizio di prelievo e riconsegna

- Riduzione al minimo dei tempi di fermo macchina
- Organizzazione logistica e professionale
- Riduzione dei rischi di trasporto

Istruzioni d'uso e montaggio al motore

- Descrizione dettagliata per l'uso del prodotto
- Video di montaggio al motore e installazione

* Tempi di consegna non vincolanti, dipendenti dalla disponibilità dei componenti



WITTENSTEIN Service Portal
One gate. All support.

WITTENSTEIN Service Portal

- Accesso immediato alle informazioni sul prodotto
- Montaggio e messa in servizio veloce, anche attraverso videotutorial

Installazione in loco*

- Installazione a regola d'arte
- Collegamento ottimale del sistema alla vostra applicazione
- Supporto professionale per un avvio sicuro

Assistenza h 24

Telefono +39 02 241357-1

Wartung und Inspektion

- Documentazione dettagliata sullo stato e sulla durata prevista
- Piani di manutenzione personalizzati per i clienti

Riparazione

- Ripristino dello stato ottimale
- Risoluzione tempestiva di situazioni critiche

Statistiche cymex[®]

- Rilevamento sistematico dei dati sul campo
- Calcoli di affidabilità (MTBF)



WITTENSTEIN Service Portal
One gate. All support.

WITTENSTEIN Service Portal

- Procedura veloce per la sostituzione dei prodotti
- Il contatto giusto per le vostre richieste
- Servizi di manutenzione su misura

Servizi di retrofitting

- Retrofitting professionale
- Controllo affidabile della compatibilità delle soluzioni attuali

Il gruppo WITTENSTEIN – l'azienda e i suoi campi di attività



WITTENSTEIN

Con circa 2.800 collaboratori distribuiti in tutto il mondo, il Gruppo WITTENSTEIN è sinonimo di innovazione, precisione ed eccellenza nel settore della meccatronica, sia in Germania che a livello internazionale. Il Gruppo comprende sei diverse divisioni specializzate in particolari campi di attività. Con oltre 60 filiali e uffici, il Gruppo WITTENSTEIN copre tutti i più importanti mercati tecnologici e commerciali del mondo.



Le nostre competenze

- Costruzione di macchine e impianti
- Sviluppo software
- Industria aerospaziale
- Automotive & e-Mobility
- Energia
- Oli & Gas – esplorazione
- Tecnologia medica
- Tecnologia di misura e collaudo
- Nanotecnologie
- Simulazione

Il Gruppo WITTENSTEIN



WITTENSTEIN alpha GmbH
Riduttori, servoattuatori e sistemi pignone-cremagliera ad alta precisione



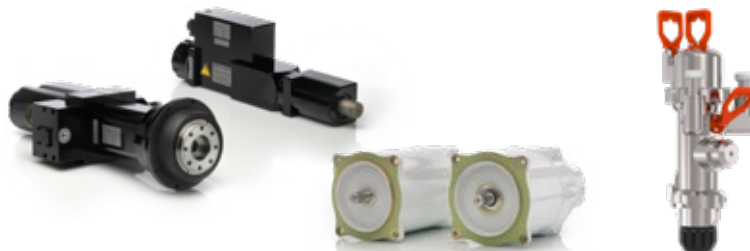
WITTENSTEIN cyber motor GmbH
Servomotori ed elettronica altamente dinamici



WITTENSTEIN galaxie GmbH
Riduttori e servoattuatori a gioco zero



WITTENSTEIN motion control GmbH
Sistemi di azionamento per condizioni ambientali estreme



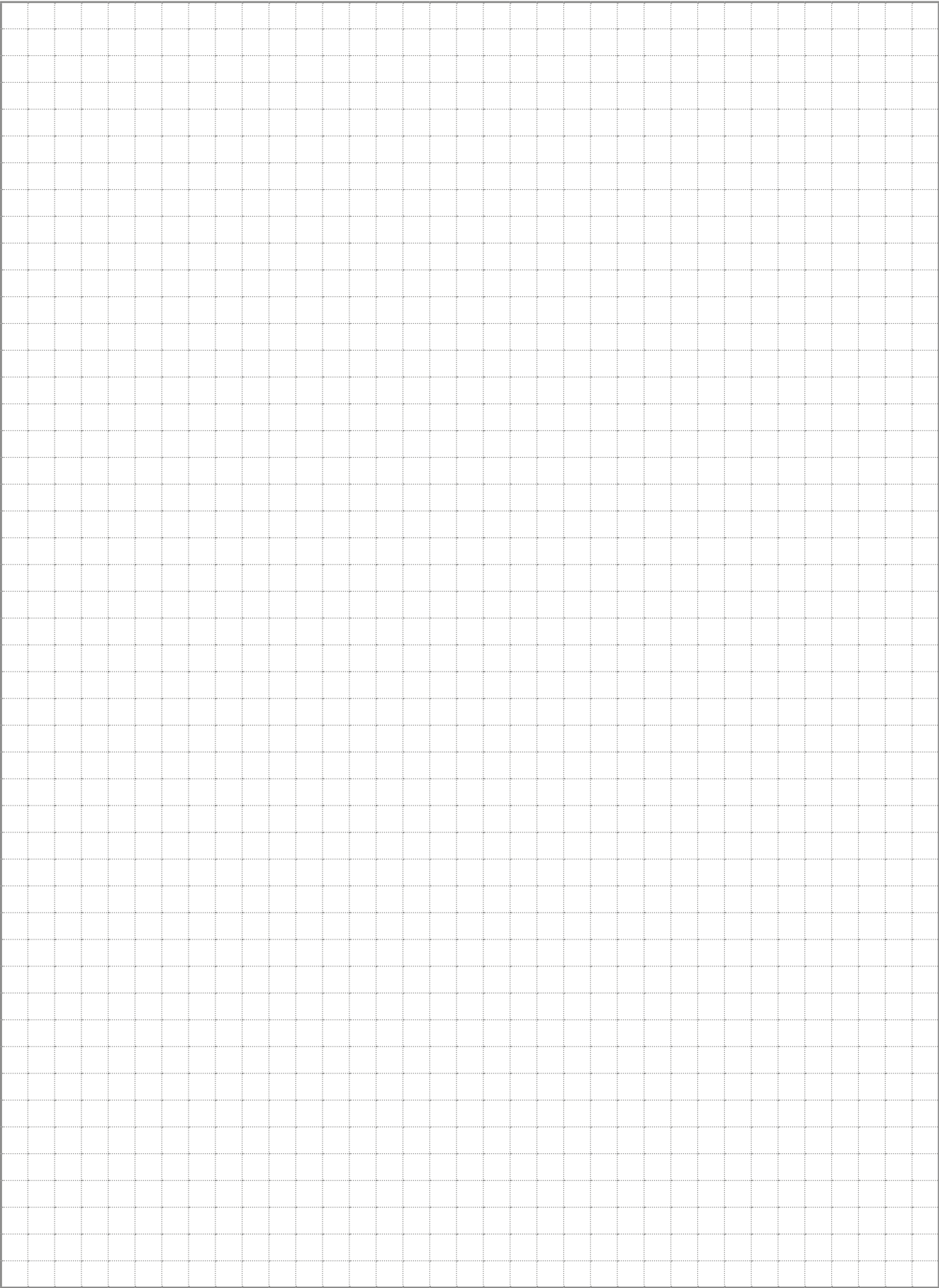
attocube systems AG
Soluzioni di trasmissione e tecnologia di misurazione con precisione nanometrica

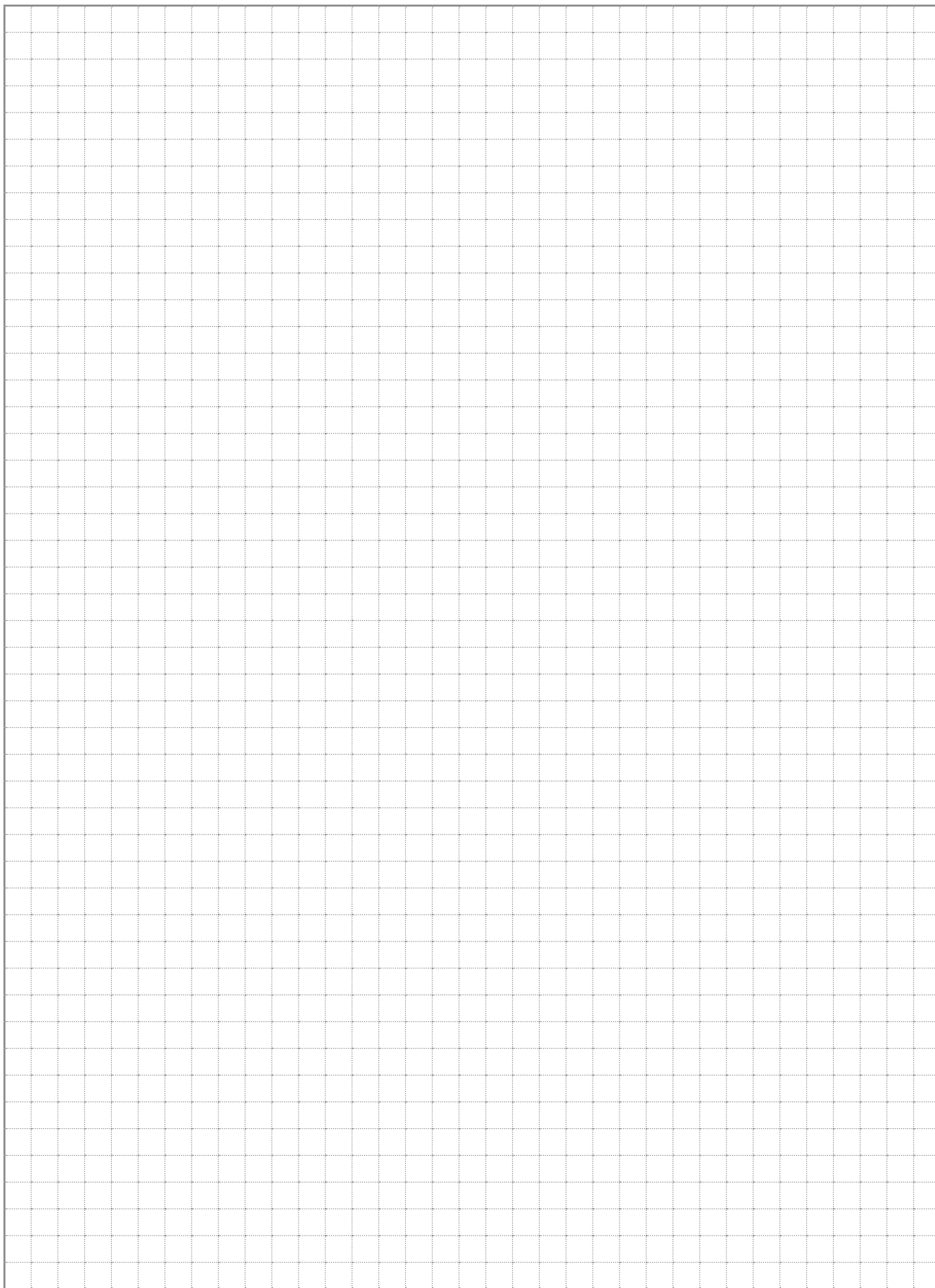


baramundi software GmbH
Gestione sicura delle infrastrutture IT negli uffici e nelle aree produttive



WITTENSTEIN – tutt'uno con il futuro







alpha

WITTENSTEIN S.P.A.
Via G. Carducci, 125
20099 Sesto S. Giovanni (MI)
Italy

Tel. +39 02 241357 1
Servizio hotline h24: Tel. +49 7931 493-12900
speedline®: Tel. +49 7931 493-10444
info@wittenstein.it

Dati soggetti a modifiche senza preavviso. alpha Mechatronic Systems

WITTENSTEIN alpha – Sistemi di trasmissione intelligenti

www.wittenstein.it

Tecnologia di trasmissione per ogni esigenza – Cataloghi disponibili a richiesta oppure online su www.wittenstein.it/download.



alpha Premium Line. Soluzioni uniche e personalizzate, dalle prestazioni ineguagliabili.



alpha Advanced Line. Massima densità di potenza e precisione di posizionamento ottimale per applicazioni con requisiti elevati.



alpha Basic Line & alpha Value Line. Soluzioni affidabili, flessibili e convenienti per un'ampia varietà di applicazioni.



alpha Linear Systems. Soluzioni con pignoni e cremagliere precise e dinamiche per tutte le esigenze.



alpha Mechatronic Systems. Sistemi meccatronici ad elevata efficienza energetica, versatili e flessibili.



alpha Accessories. Ottimizzati e dimensionati per riduttori e attuatori.