

# FICHE DE PROJET



## 7e axe pour robot

### Données des clients

Société :

Opérateur :

Interlocuteur technique :

Date :

Interlocuteur achat :

Nom du projet :

### Planification du projet

Nombre de pièces : \_\_\_\_\_

Période : \_\_\_\_\_

### Données du système

Type d'entraînement :

Courroie dentée

Vis à billes

Selon la conception

Longueur de course X [mm] : \_\_\_\_\_ Répétabilité [mm] : \_\_\_\_\_

### Données d'exploitation

Cycles/heure : \_\_\_\_\_

Heures/jour : \_\_\_\_\_

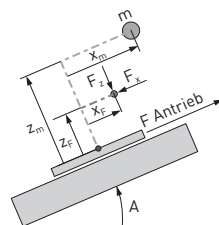
Jours/année : \_\_\_\_\_

### Description du cycle (déplacement, temps, vitesse, accélération et temps morts (pause, temps de prise, etc.))

N° de trajet	Déplacement [mm]	Temps de positionnement $t_{pos}$ [s]	$v_{max}$ [m/s]	$a_{max}$ [m/s <sup>2</sup> ]	Pause $t_{pause}$ [s]	Description du trajet ou des temps morts
1						
2						
3						
4						
5						

### Position de l'axe dans l'espace

Axe simple



Angle A: \_\_\_\_\_ °

Charge utile au robot :  $m_N =$  [kg]  
Masse du robot :  $m_R =$  [kg]

Centre de gravité de la masse déplacée m :

$x_m =$  [mm]

$y_m =$  [mm]

$z_m =$  [mm]

Forces externes :

$F_x =$  [N]

$F_y =$  [N]

$F_z =$  [N]

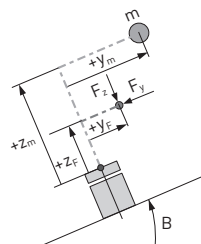
Point d'introduction des forces :

$x_F =$  [mm]

$y_F =$  [mm]

$z_F =$  [mm]

Axe simple HT



Angle B: \_\_\_\_\_ °

# FICHE DE PROJET



## 7e axe pour robot

Adaptateur pour robot				
Fabricant	Modèle			
Universal Robots	<input type="checkbox"/> UR3	<input type="checkbox"/> UR5	<input type="checkbox"/> UR10	<input type="checkbox"/> UR16
Techman	<input type="checkbox"/> TM5-700	<input type="checkbox"/> TM5-900	<input type="checkbox"/> TM12	<input type="checkbox"/> TM14
Autres				

Options		
Caractéristique	Standard	Option
Bande de recouvrement :	<input type="checkbox"/> C	<input type="checkbox"/> N
Capteur fin de course :	<input type="checkbox"/> A	<input type="checkbox"/> B <input type="checkbox"/> C <input type="checkbox"/> D <input type="checkbox"/> N
Système de mesure de déplacement H-S/H-B :	<input type="checkbox"/> N	<input type="checkbox"/> A <input type="checkbox"/> D
Interface d'entraînement <sup>1)</sup> :		
HT-B :	<input type="checkbox"/> N <input type="checkbox"/> C <sup>2)</sup>	<input type="checkbox"/> L <input type="checkbox"/> R <input type="checkbox"/> G <input type="checkbox"/> H <input type="checkbox"/> F <sup>2)</sup> <input type="checkbox"/> E <sup>2)</sup>
HT-S :	<input type="checkbox"/> N <input type="checkbox"/> C <sup>2)</sup>	<input type="checkbox"/> S <input type="checkbox"/> L <input type="checkbox"/> R <input type="checkbox"/> A <input type="checkbox"/> B <input type="checkbox"/> D <sup>2)</sup> <input type="checkbox"/> E <sup>2)</sup> <input type="checkbox"/> G <sup>2)</sup> <input type="checkbox"/> H <sup>2)</sup>
Adaptateur moteur/transmission H-B/H-S :	<input type="checkbox"/> N	<input type="checkbox"/> Avec adaptateur pour moteur, type : _____ Fabricant : _____ <input type="checkbox"/> Avec adaptateur pour transmission Neugart, type : _____
Transmission H-B :	<input type="checkbox"/> N	<input type="checkbox"/> Avec transmission rapportée, type : _____ Démultiplication : _____ <input type="checkbox"/> Réducteur à angle (pour l'orientation, voir l'annexe) <input type="checkbox"/> Avec transmission rapportée selon la conception

<sup>1)</sup> Pour plus de détails, voir le code de commande dans le catalogue « Axes linéaires et systèmes d'axes HX ».

<sup>2)</sup> Avec chaîne porte-câbles

# FICHE DE PROJET



## 7e axe pour robot

Accessoires	
<input type="checkbox"/> Servomoteur HIWIN	Frein <input type="checkbox"/> Avec frein moteur <input type="checkbox"/> Sans frein moteur Encoder <input type="checkbox"/> 23 bit Absolu Singleturn <input type="checkbox"/> 23 bit Absolu Multiturn
<input type="checkbox"/> Variateur HIWIN	Interface <input type="checkbox"/> EtherCAT CoE <input type="checkbox"/> PROFINET <input type="checkbox"/> Direction du pas/+-10V <input type="checkbox"/> _____
<input type="checkbox"/> Câble du moteur	<input type="checkbox"/> 3m <input type="checkbox"/> 5m <input type="checkbox"/> 10m <input type="checkbox"/> _____
<input type="checkbox"/> Câble du codeur	<input type="checkbox"/> 3m <input type="checkbox"/> 5m <input type="checkbox"/> 10m <input type="checkbox"/> _____
<input type="checkbox"/> Câble de rallonge pour interrupteur de fin de course	<input type="checkbox"/> 3m <input type="checkbox"/> 5m <input type="checkbox"/> 7m <input type="checkbox"/> 10m <input type="checkbox"/> 15m
<input type="checkbox"/> Autres lignes	<input type="checkbox"/> câble de paramétrage USB <input type="checkbox"/> Ligne E/A <input type="checkbox"/> Ligne STO, 3m
<input type="checkbox"/> Filtre réseau	
<input type="checkbox"/> Ecrous à encoches	Nombre : _____ UE (10 pcs.)
<input type="checkbox"/> Profilés de serrage	Nombre : _____ UE (4 pcs.)
<input type="checkbox"/> Douille de centrage	Nombre : _____ UE (10 pcs.)
<input type="checkbox"/> Couverture de rainure, 2 m	Nombre : _____ UE (5 pcs.)
<input type="checkbox"/> Couverture pour bloc d'entraînement	Nombre : _____ pcs.
<input type="checkbox"/> Tourillon d'arbre	Nombre : _____ pcs.

### Application (Branche, machine, application, conditions environnementales, ébauches)