

Type TLY



A été conçu pour offrir une **performance optimale à forte capacité de charge** et une **très grande rigidité**.

Cette série se caractérise par des profilés en aluminium anodisé extrudé autoportant, pouvant supporter l'intégration de systèmes linéaires à billes à forte charge.

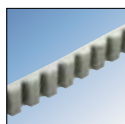


La partie motrice est constituée d'une **tête d'entraînement** avec une poulie de distribution en acier et une courroie en polyuréthane renforcée de fils d'acier à haute résistance.



Aluminium profilé

Les profilés autoportants sont faits en aluminium normalisé EN AW6060. Les seuils de tolérances sont en conformité avec L'UNI EN 755-9 et UNI 3879. Les profilés extrudés sont équipés de rainures pour faciliter l'installation du système et des accessoires.



Courroie de transmission

La courroie de transmission en polyuréthane renforcée de brins d'aciers s'avère excellente dans les mouvements linéaires avec une bonne précision de déplacement.

Le système de guidage

Le système de guidage utilisé dans le profilé est crucial en terme de charge, vitesse et rigidité.

La gamme TLY utilise un système de guidage avec des rails à billes aux caractéristiques suivantes :



Les rails sont directement fixés sur le profilé aluminium du module linéaire et permettent de recevoir des capacités de charge élevées.



Les patins avec séparateurs de billes permettent des vitesses de fonctionnement et d'accélération importantes avec des mouvements doux et silencieux en évitant le frottement acier contre acier.

Les patins à recirculation de billes peuvent supporter des charges dans les trois principales directions. Pour les environnements très poussiéreux, il est possible d'ajouter des kits de joints additionnels sur les extrémités des patins.

La plaque de protection

Il s'agit d'une plaque en plastique (ou en acier sur demande) pour garantir une protection optimale du module.

Arrêt fin de course

Les nouveaux modules linéaires utilisent des capteurs qui assurent deux fonctions essentielles :

- Des capteurs de proximité (inductifs)
- Des capteurs interrupteurs de fin de course (électromécaniques)

Le capteur inductif

Il est utilisé comme capteur de proximité fonctionnant soit en contact ouvert (NO) soit en contact fermé (NC).

Ce type de capteur est exempt d'usure étant donné qu'il n'y a pas de contact mécanique et il peut être utilisé à la vitesse maximale permise par le système linéaire. La position du chariot du module linéaire est signalée à l'entraînement par ce capteur inductif. Les moteurs à codage incrémental nécessitent ce type de capteurs au démarrage et chaque fois que l'application redémarre après une coupure de courant.

Le capteur électromécanique

Les capteurs électromécaniques sont utilisés pour la détection des positions de fin de course. Ils coupent immédiatement l'alimentation électrique de l'entraînement en cas d'interruption. Ceci permet d'éviter que le chariot ne dépasse la limite fixée et ne subisse de dégâts.

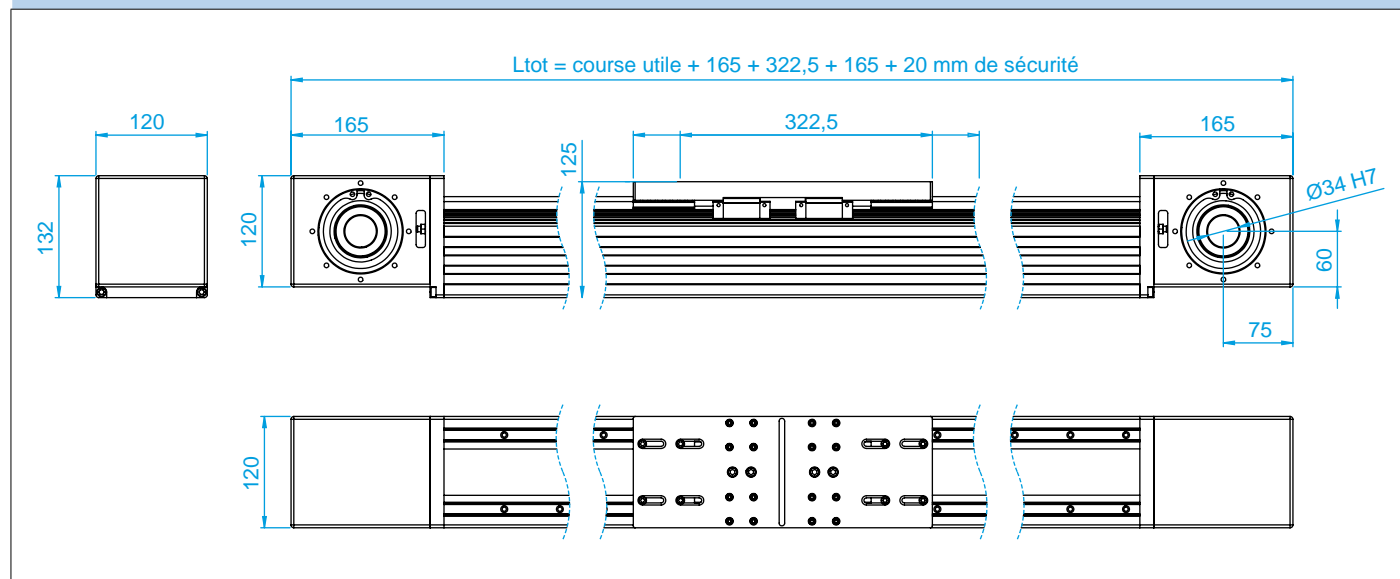
Avantages :

- Forte rigidité
- Capacité de charge importante
- Coefficient de frottement faible
- Fonctionnement silencieux

Type TLY120

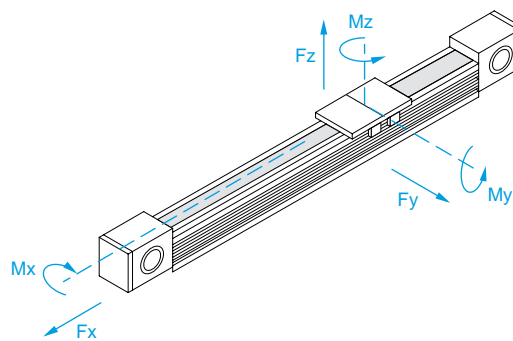


Dimensions - mm



Charges et moments - Statiques et dynamiques

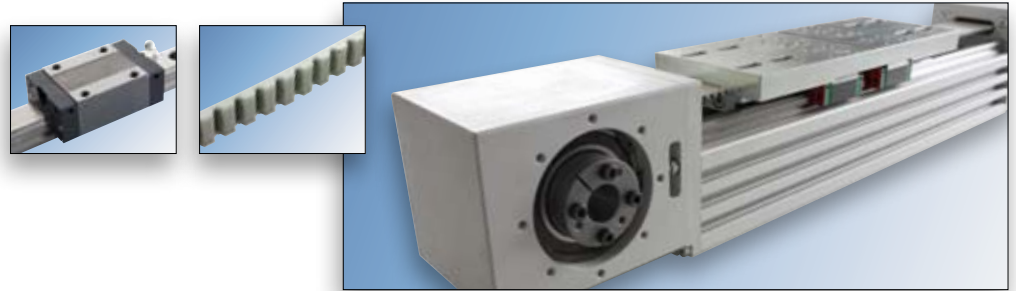
	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
Fy [N]	57 440	55 520	11 488	6 662
Fz [N]	57 440	55 520	11 488	6 662
Mx [Nm]	1 149	1 110	230	133
My [Nm]	1 292	1 249	258	150
Mz [Nm]	1 292	1 249	258	150



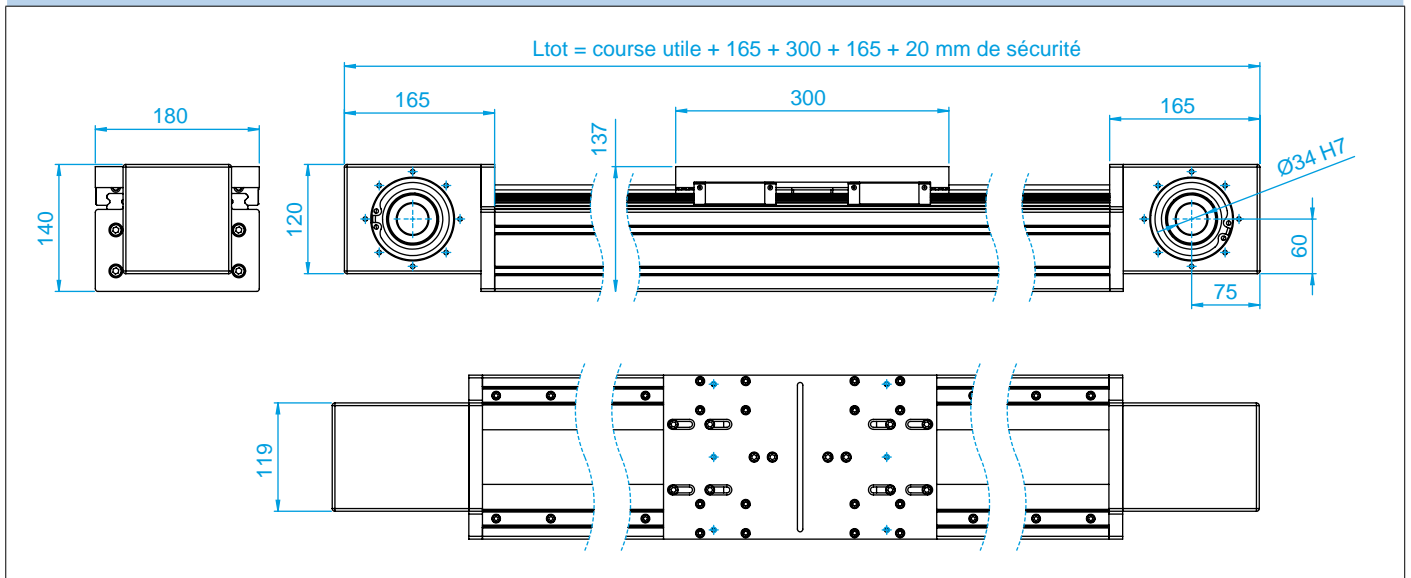
Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 500
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP8-50
Ø Poulie / Pulley	mm	70
Type de poulie / Type of pulley		Z28-RPP8
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	224
Poids du chariot / Carriage weight	kg	6,63
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	22,54
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,03
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	242,5
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	500,7

Type TLY180

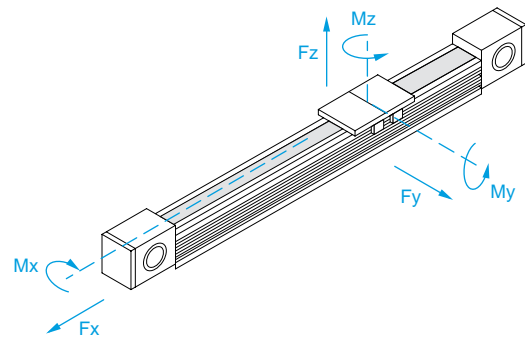


Dimensions - mm



Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommanded</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	6 900	5 175	5 520	4 140
Fy [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Fz [N]	126 680	110 120	25 336	13 214
Mx [Nm]	4 275	3 717	855	446
My [Nm]	5 384	4 680	1 077	562
Mz [Nm]	5 384	4 680	1 077	562



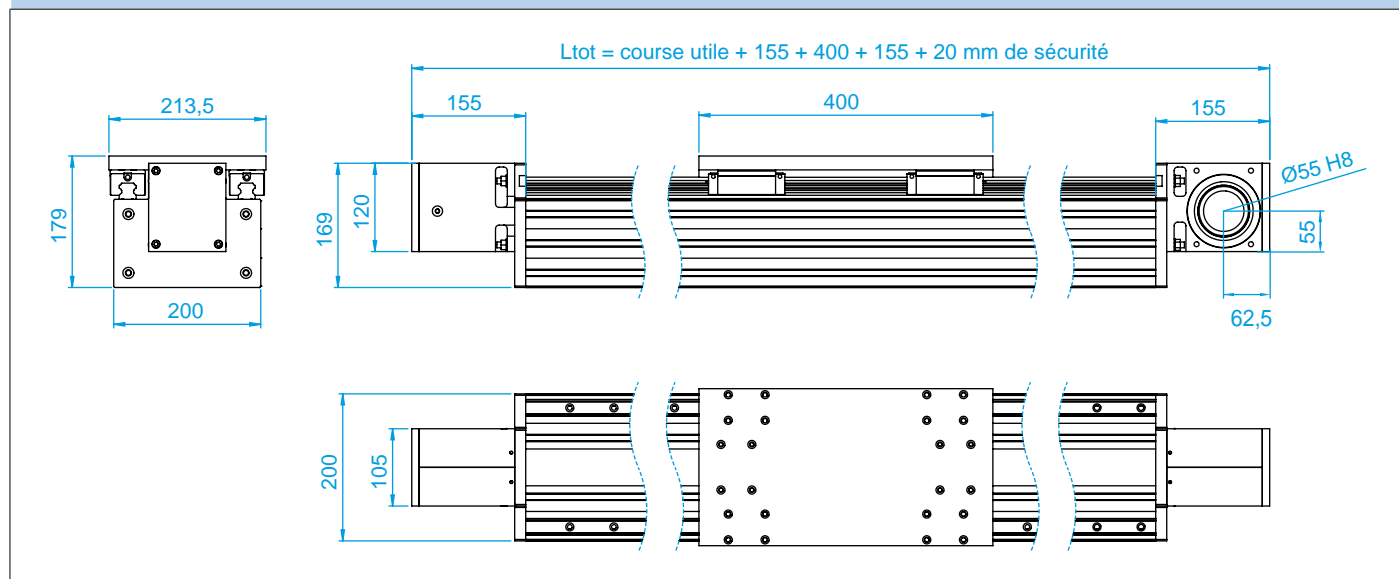
Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 680
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		RPP8-60
Ø Poulie / Pulley	mm	70
Type de poulie / Type of pulley		Z28-RPP8
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	9 200
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	224
Poids du chariot / Carriage weight	kg	9,95
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	29,3
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	1,44
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	395,6
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	1458,9

Type TLY200

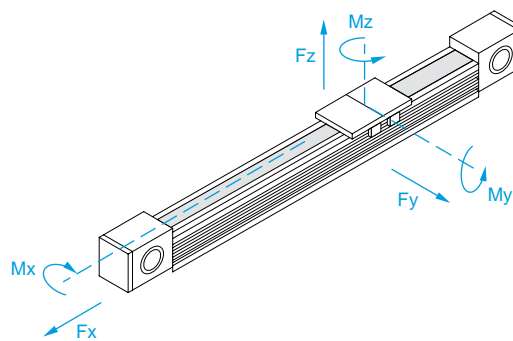


Dimensions - mm



Charges et moments - Statiques et dynamiques

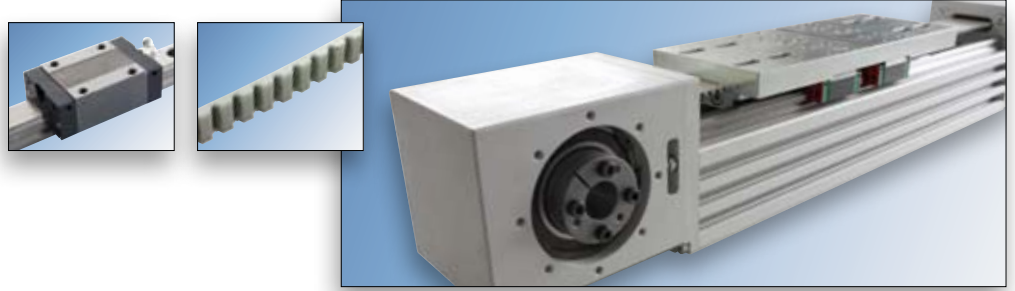
	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
Fy [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Fz [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Mx [Nm]	6 979	6 288	1 396	755
My [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273
Mz [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273



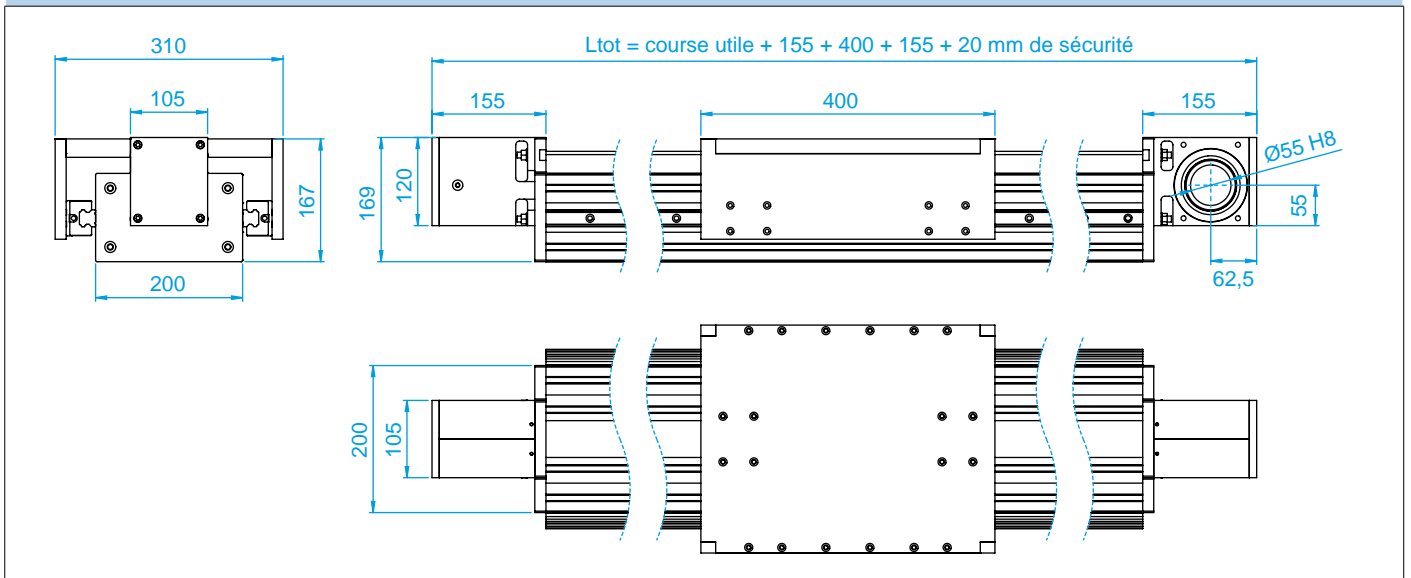
Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 580
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT-10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	89,1
Type de poulie / Type of pulley		AT-10-Z 28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	280
Poids du chariot / Carriage weight	kg	31,16
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	43,74
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	2,71
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	1 208,7
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	3 022,5

Type TLY200LAT

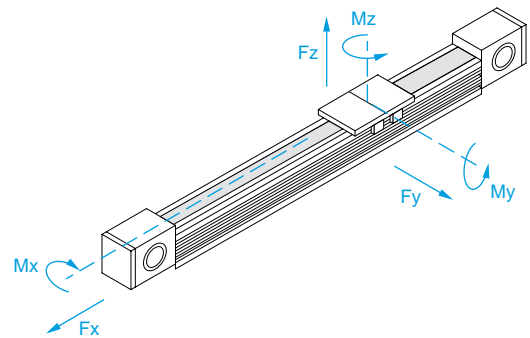


Dimensions - mm



Charges et moments - Statiques et dynamiques

	Théoriques <i>Theoric</i>		Conseillés <i>Recommended</i>	
	Stat.	Dyn.	Stat.	Dyn.
Fx [N]	5 753	4 314	4 602	3 452
Fy [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Fz [N]	174 480	157 200	34 896	18 864
Mx [Nm]	6 979	6 288	1 396	755
My [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273
Mz [Nm]	11 777	10 611	2 355	1 273



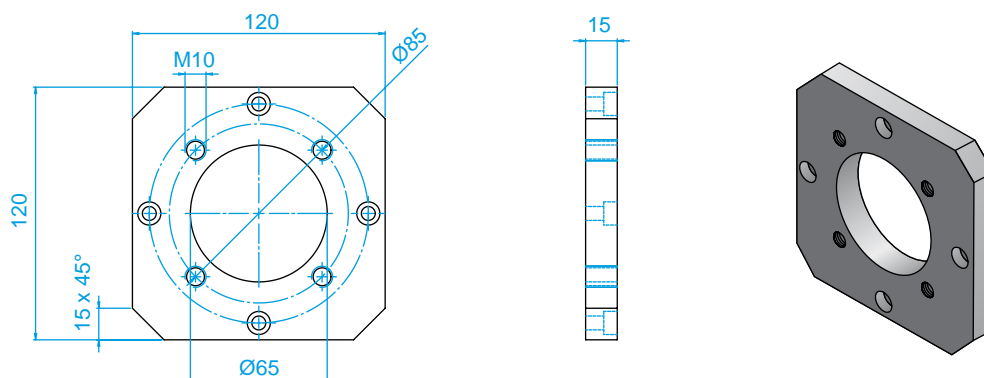
Données Techniques - Technical Data

Course maximum / Max useful stroke	mm	5 580
Vitesse maximum / Max speed	m/s	5
Accélération maximum / Max Acceleration	m/s	25
Courroie de transmission / Transmission Belt		AT-10-50
Ø Poulie / Pulley	mm	89,1
Type de poulie / Type of pulley		AT-10-Z 28
Résistance à la traction / Maximum traction force belt	N	7 670
Développement par tour de poulie / Development per pulley turn	mm	280
Poids du chariot / Carriage weight	kg	18
Poids course zéro / Zero stroke weight	kg	54,8
Poids pour une course de 100 mm / Weight for 100 mm stroke	kg	2,71
Moment d'inertie Jx / Moment of Inertia Jx	cm ⁴	1 208,7
Moment d'inertie Jy / Moment of Inertia Jy	cm ⁴	3 022,5

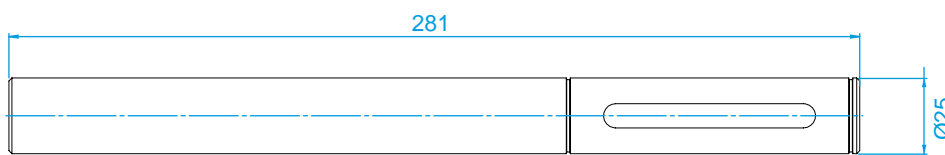
Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLY120

TLY120 pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm

Plaque d'adaptation / Adapter Plate



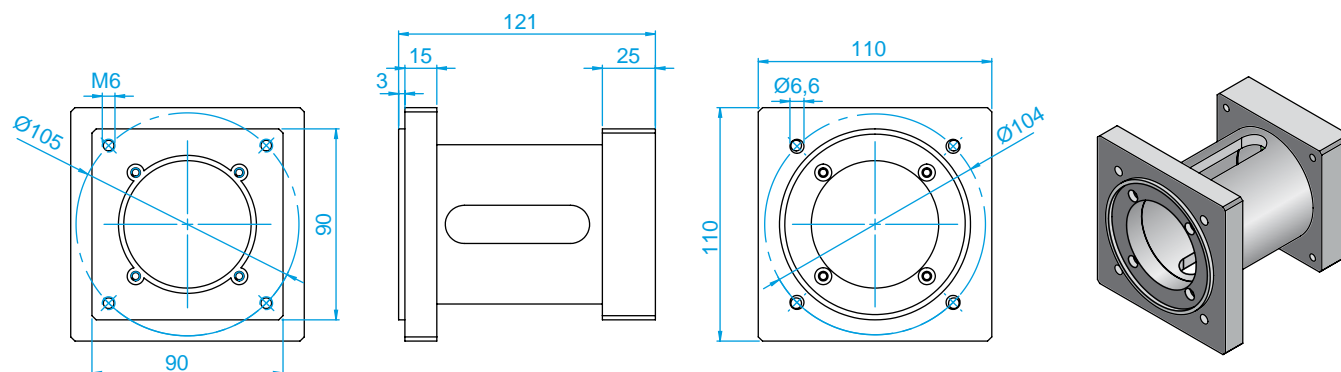
Arbre de transmission / Transmission Shaft



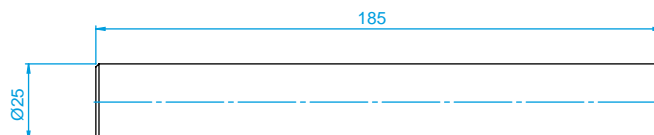
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY120	XC50	Asynchrone / AC	GLTLY120008	GLTLY120009

TLY120 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

Cloche d'adaptation / Adapter Flange



Arbre de transmission / Transmission Shaft

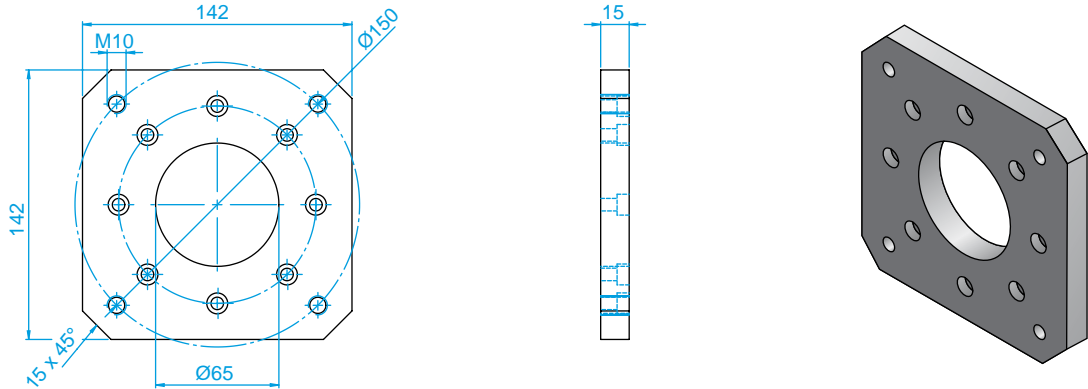


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY120	EP90	Brushless	GLTLY120010	G3	GLTLY120011
TLY120		Stepper	GLTLY120012		

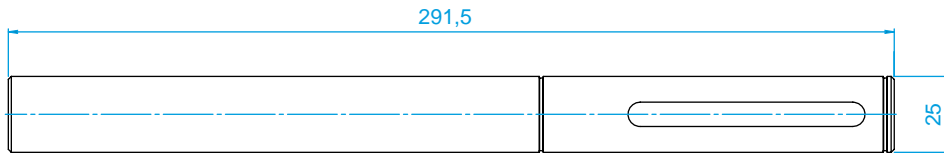
Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLY180

TLY180 pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm

Plaque d'adaptation / Adapter Plate



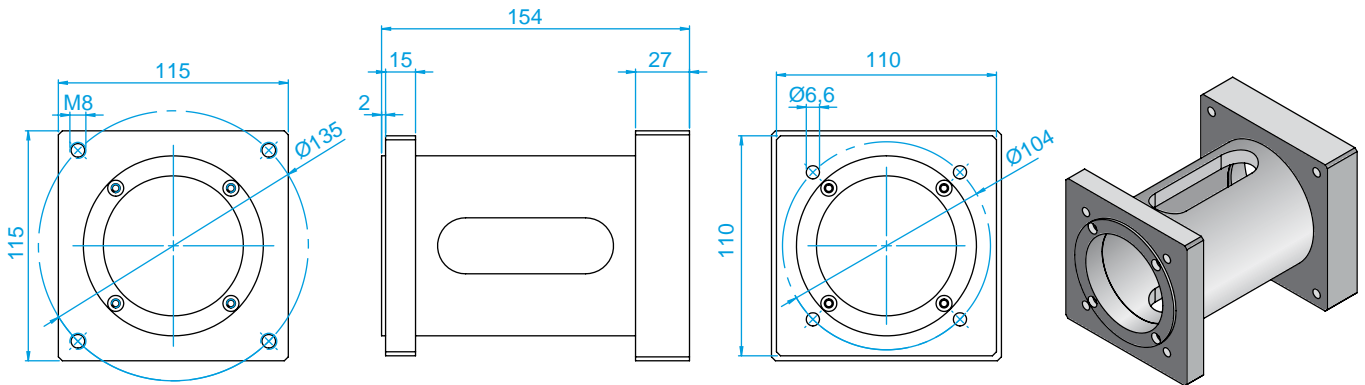
Arbre de transmission / Transmission Shaft



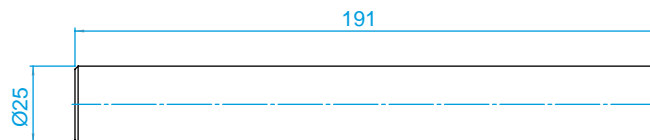
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY180	XC63	Asynchrone / AC	GLTLY180009	GLTLY180010

TLY180 pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

Cloche d'adaptation / Adapter Flange



Arbre de transmission / Transmission Shaft

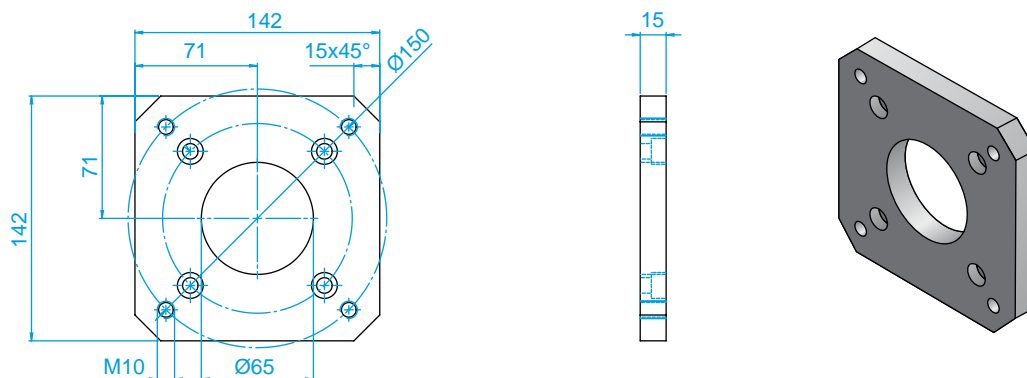


Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY180	EP120	Brushless	GLTLY180011	G4	GLTLY180012
TLY180		Stepper	GLTLY180013		

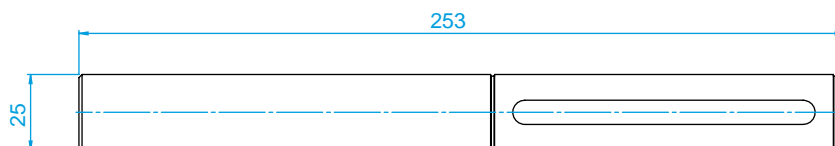
Arbres de transmission - Plaques et cloches d'adaptation pour TLY200 et TLY200LAT

TLY200 et TLY200LAT pour moteur Asynchrone / AC - Dimensions - mm

Plaque d'adaptation / Adapter Plate



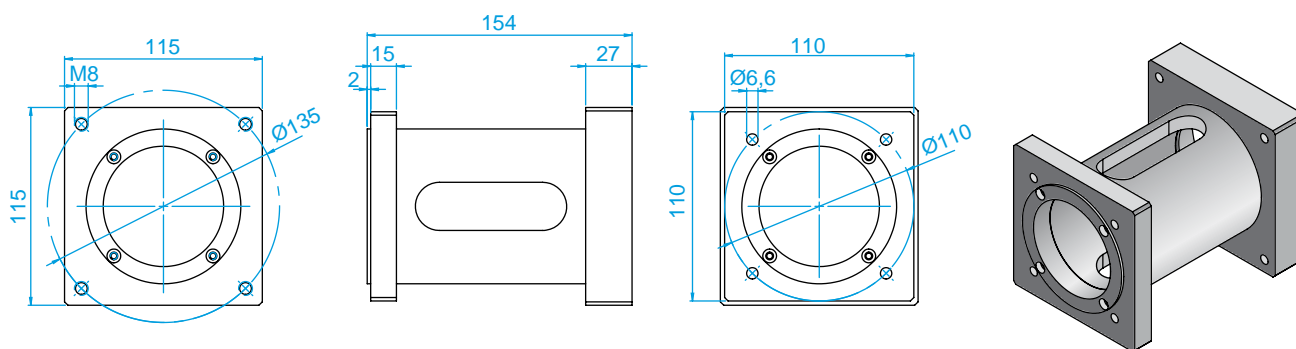
Arbre de transmission / Transmission Shaft



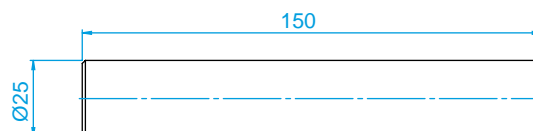
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Plaque d'adaptation Adapter Plate	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY200	XC63	Asynchrone / AC	GLTLY200006	GLTLY200007
TLY200LAT				

TLY200 et TLY200LAT pour moteurs Brushless et Stepper - Dimensions - mm

Cloche d'adaptation / Adapter Flange

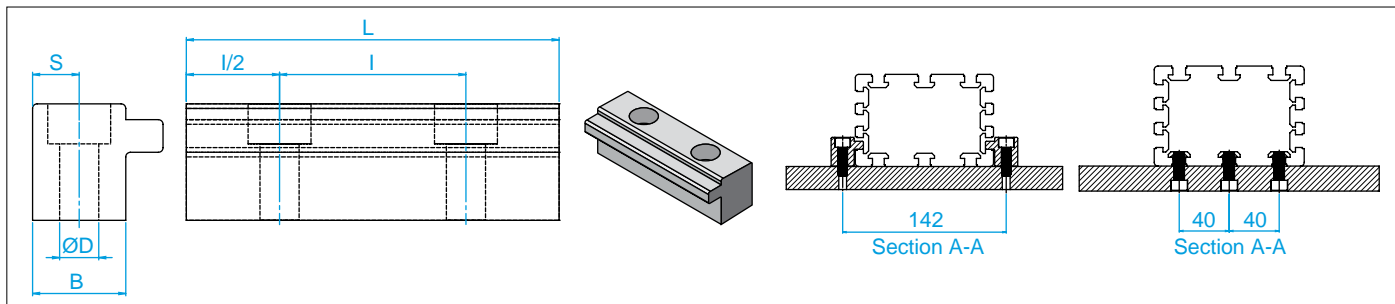


Arbre de transmission / Transmission Shaft



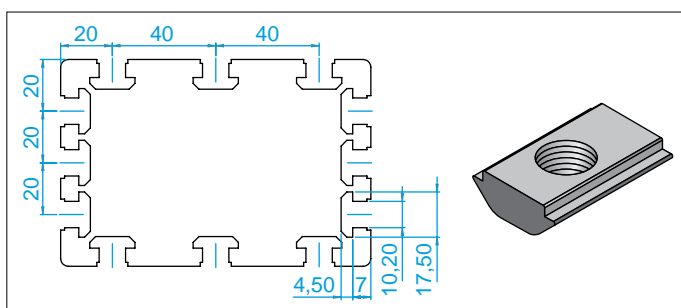
Module linéaire Linear Module	Réducteur Gearbox Type	Moteur Motor Type	Cloche d'adaptation Adapter Flange	Accouplement Coupling	Arbre de transmission Transmission Shaft
TLY200	EP120	Brushless	GLTLY200008	G4	GLTLY200009
TLY200LAT		Stepper	GLTLY200010		

Systèmes de fixation pour TLY120 / Fixing brackets



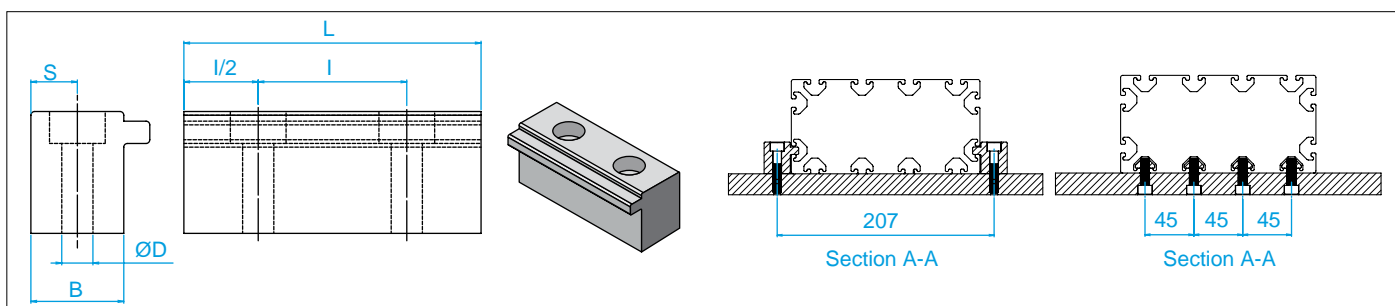
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ008	20	80	40	10	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut



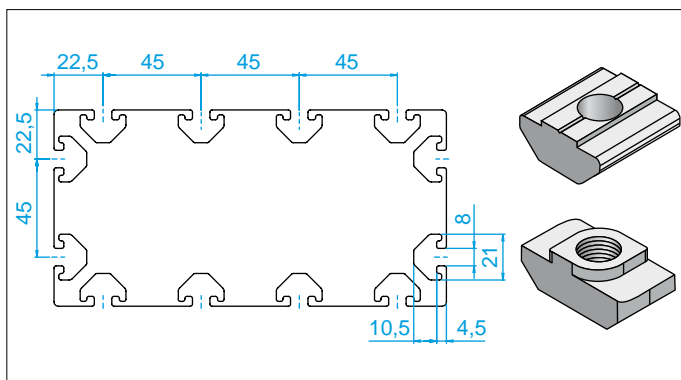
Référence Type	Tarudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SA096168	M8	19	Non / No

Systèmes de fixation pour TLY180 / Fixing brackets



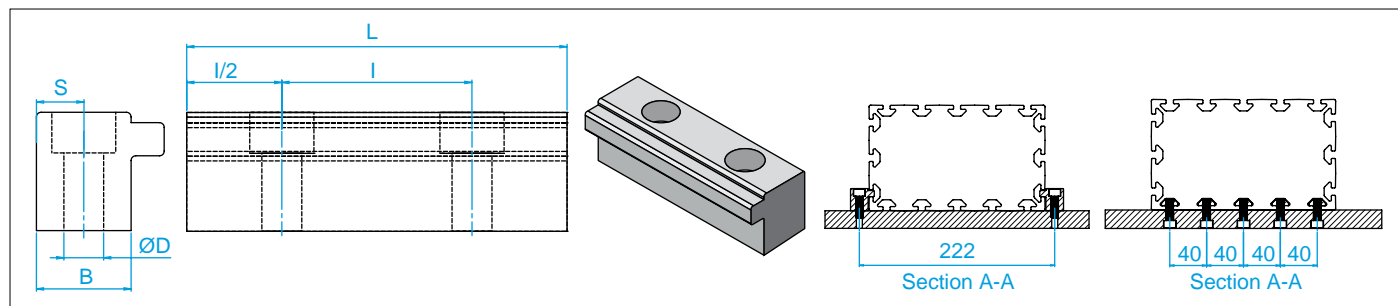
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ007	25	80	40	12,5	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut



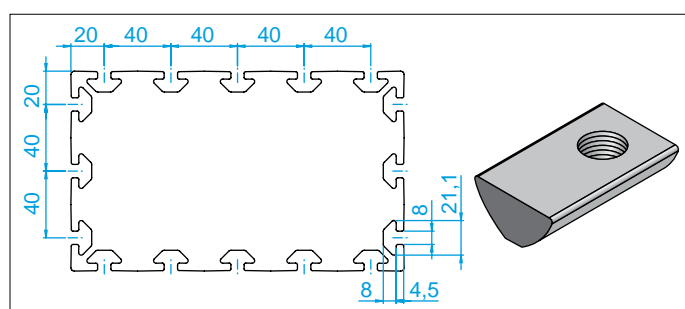
Référence Type	Tarudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA 1825	M6	19,8	Non / No
SAMA 1826	M8	19,8	Non / No
SAMA 1827	M6	22	Non / No
SAMA 1828	M8	22	Non / No
SA096H08415	M4	8	Oui / Yes
SA096H08515	M5	8	Oui / Yes
SA096H08615	M6	8	Oui / Yes

Systèmes de fixation pour TLY200 et TLY200LAT / Fixing brackets



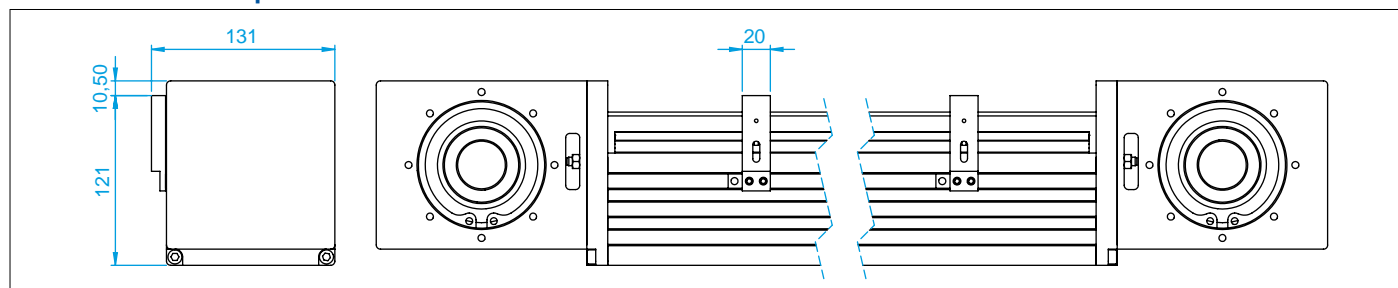
Référence - Type	Dimensions - mm				
	B	L	I	S	ØD
GLSQ002	20	80	40	10	8,4

Écrou de serrage / Clamping nut

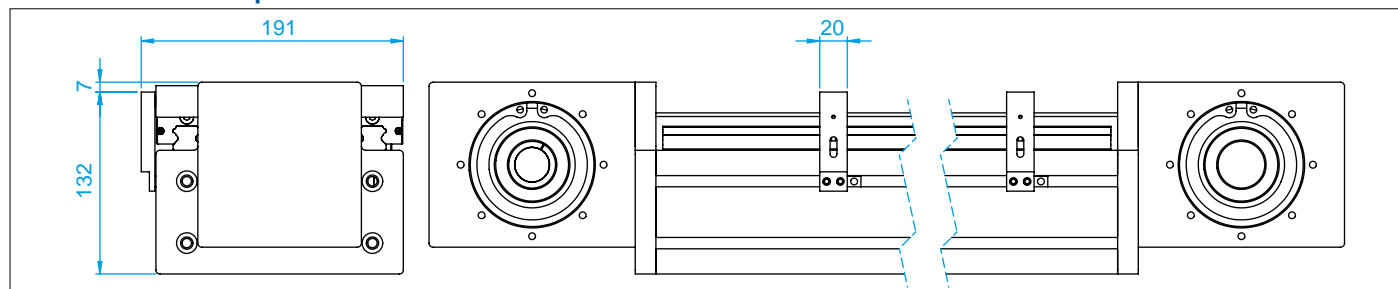


Référence Type	Taroudage Hole	Longueur Length	Fixation après montage Fixable after mounting
	mm	mm	
SAMA1370	M6	22	Oui / Yes
SAMA1371	M8	22	Oui / Yes
SAMA1372	M6	22	Non / No
SAMA1373	M8	22	Non / No

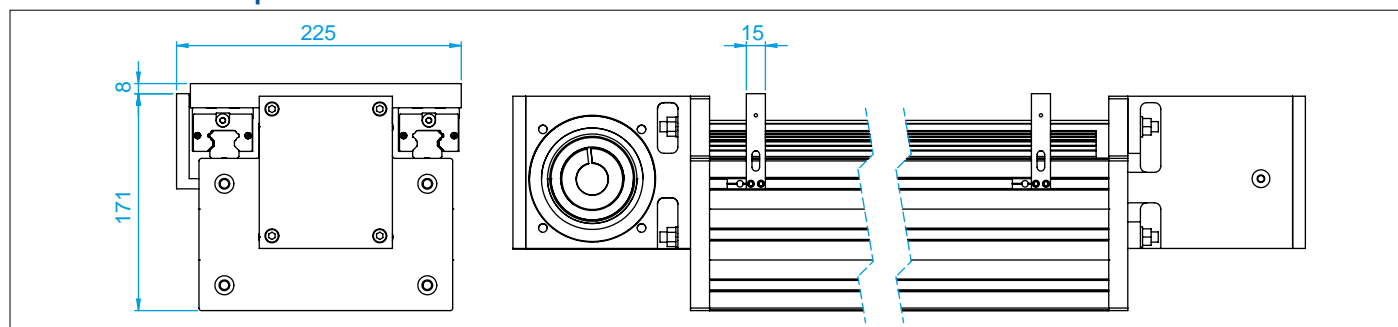
Arrêt fin de course pour TLY120



Arrêt fin de course pour TLY180



Arrêt fin de course pour TLY200 et TLY200LAT

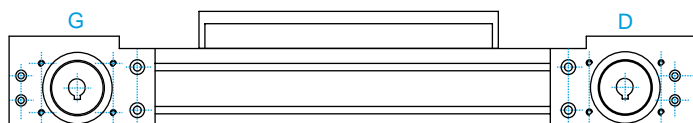


Désignation

Exemple de désignation

		TLY	120	1	950	D
Type TLY	Type TLY					
Taille	Size					
Nombre de chariot	Number of carriage					
Course (mm)	Stroke (mm)					
D - Tête Entraînement à droite	D - Right handed drive shaft					
G - Tête Entraînement à gauche	G - Left handed drive shaft					

Tête entraînement



Accouplement moteur

Pour la motorisation d'un module linéaire, le client doit impérativement nous faire parvenir le plan du moto-réducteur et mettre la lettre U dans la désignation du système.

Si nous ne recevons pas les informations sur le moto-réducteur, la tête d'entraînement sera livrée sans usinage.

Liste des options

L'ensemble des options : pages C60 à C64.