

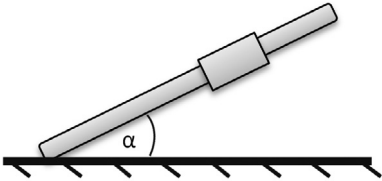
Fiche de projet

Vis à bille

HIWIN®

Motion Control & Systems

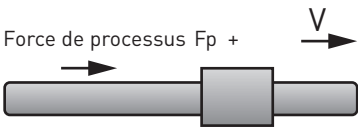
Données du client	
Société :	Interlocuteur :
Projet :	

Position de montage  $\alpha = 0^\circ$ horizontal <input type="checkbox"/> $\alpha = 90^\circ$ vertical <input type="checkbox"/> $\alpha = ___\circ$	Données du système	
	Type d'écrou :	
	Classe de tolérance : T5 <input type="checkbox"/> T7 <input type="checkbox"/> Autre <input type="checkbox"/> _____	
	Diamètre de la vis	d_s [mm]
	Pas	P [mm]
	Longueur totale	l_g [mm]
	Masse déplacée	m [kg]
	Longueur de filetage	l_s [mm]
	Force de frottement des guidages	F_R [N]
	Standard (jeu axial) <input type="checkbox"/> Sans jeu <input type="checkbox"/> Précharge <input type="checkbox"/> _____ %	
Divers :		

Type de palier	Type de lubrification	Température de service	
Fixe - Fixe <input type="checkbox"/>	Huile <input type="checkbox"/>	min. _____ °C	max. _____ °C
Fixe - Sans <input type="checkbox"/>	Graisse <input type="checkbox"/>	Conditions de service (par ex. poussière, liquides, vibrations)	
Sans - Sans <input type="checkbox"/>			
Fixe - Libre <input type="checkbox"/>			

Données de cycle						
Phase n	Sens de déplacement, voir (1)	Force de processus (\pm) F_p [N] voir (2)	Accélération/décélération a [m/s ²]	Vitesse de rotation [tr./min.]		Pourcentage de temps* [%]
				n_1	n_2	
1						
2						
3						
4						
5						
6						
7						
8						
9						

* sans arrêt

Distance de déplacement totale cycle	$l_{zyk.} =$	[mm]	Signes de la force de processus (2)  (1) Sens de déplacement : gauche, droite, haut, bas
Durée totale du cycle	$t_{zyk.} =$	[s]	
Vitesse de déplacement max.	$v_{max} =$	[m/s]	
Divers :			

Durées de fonctionnement		Durée de vie requise	
Cycles/heure [z/h] =	1 équipe <input type="checkbox"/>	en cycles [z]	$L_z =$
Journées de travail/an [d/y] =	2 équipes <input type="checkbox"/>	en kilomètres [km]	$L_{km} =$
	3 équipes <input type="checkbox"/>	en années [y]	$L_y =$

Remarques
