

## Positioneersysteem/Système de positionnement EGT/EGK 30, 40, 60, 80

Lineaire eenheid met aan de buitenzijde glij geleidingen.  
Aandrijving gebeurt door een trapezium- of kogelomloopspindel.

**Herhaalnauwkeurigheid:**

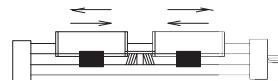
Trapeziumspindel:  $\pm 0.2$  mm

Kogelomloopspindel:  $\pm 0.025$  mm

**Snelheid:**

Trapeziumspindel: max. 0.5 m/s

Kogelomloopspindel: max. 1 m/s



Module linéaire avec guidage externe à patins de frottement.  
Entraînement par vis trapézoïdale ou à billes.


**Précision de répétabilité:**

Vis trapézoïdale:  $\pm 0.2$  mm

Vis à billes:  $\pm 0.025$  mm

**Vitesse:**

Vis à trapézoïdale: max. 0.5 m/s

Vis à billes: max. 1 m/s

## Positioneersysteem/Système de positionnement ELT/ELK 30, 40, 60, 60S, 80, 80S, 100, 125

Lineaire eenheid met aan de buitenzijde loopwielen.  
Aandrijving gebeurt door een trapezium- of kogelomloopspindel.

**Herhaalnauwkeurigheid:**

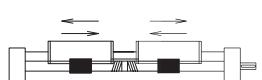
Trapeziumspindel:  $\pm 0.2$  mm

Kogelomloopspindel:  $\pm 0.025$  mm

**Snelheid:**

Trapeziumspindel: max. 0.5 m/s

Kogelomloopspindel: max. 1 m/s



Module linéaire avec guidage externe à galets.  
Entraînement par vis trapézoïdale ou à billes.


**Précision de répétabilité:**

Vis trapézoïdale:  $\pm 0.2$  mm

Vis à billes:  $\pm 0.025$  mm

**Vitesse:**

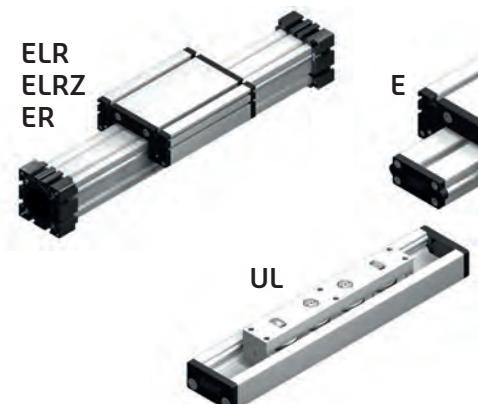
Vis à trapézoïdale: max. 0.5 m/s

Vis à billes: max. 1 m/s

## Positioneersysteem/Système de positionnement ELR/ELRZ/ER 30, 40, 60, 60S, 80, 80S, 100, 125 E 30, 40, 60, 60S, 80, 80S UL 40, 60, 80,

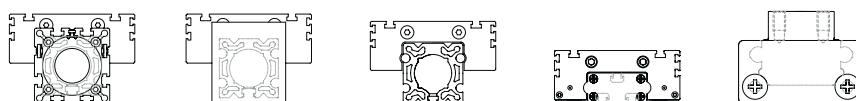
Lineaire eenheid met aan de binnenzijde loopwielen.  
Zonder aandrijving.

**Snelheid:** max. 10 m/s



Module linéaire avec guidage interne à galets.  
Sans entraînement.

**Vitesse:** max. 10 m/s



## Positioneersysteem/Système de positionnement ELZ/ELZex 30, 40, 60, 60S, 80, 80S, 100, 125 MLZ 30, 40, 60, 60S, 80, 80S, 100, 125

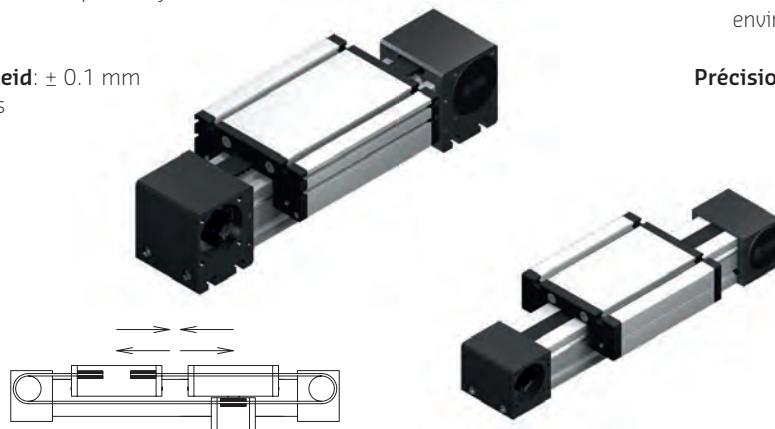
Lineaire eenheid met aan de buitenzijde loopwielen.

De aandrijving gebeurt door een tandriem.

ELZex kan worden gebruikt in explosievrije omgevingen (ATEX 95).

**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm

**Snelheid:** max. 10 m/s



Module linéaire avec guidage externe à galets.

Entraînement par courroie.

ELZex pour une utilisation dans un environnement explosif (ATEX 95).

**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm

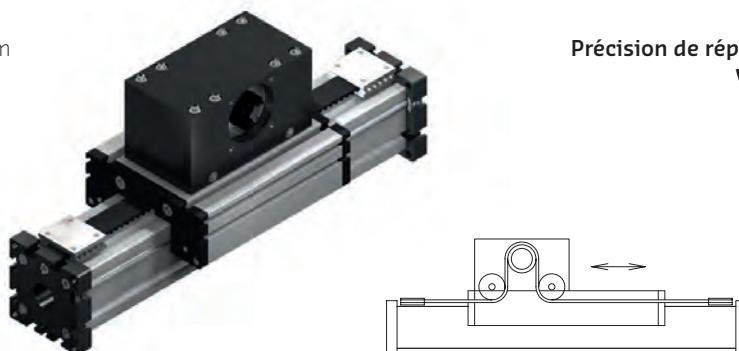
**Vitesse:** max. 10 m/s

## Positioneersysteem/Système de positionnement ELSZ 30, 40, 60, 60S, 80, 80S, 100, 125

De werking is gelijk de ELZ module. De aandrijving gebeurt op de slede. De tandriem is in omega opgesteld.

**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm

**Snelheid:** max. 6 m/s



Fonctionnement identique au ELZ.  
L'entraînement se fait sur le chariot.

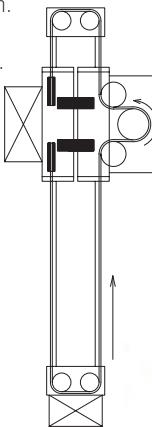
**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm

**Vitesse:** max. 6 m/s

## Positioneersysteem/Système de positionnement ELFZ/ELFZex 60S, 80S, 100, 125

Speciale verticale lineaire eenheid met aan de buitenzijde loopwielen. De aandrijving gebeurt door een tandriem. De tandriem wordt op de sledge aangedreven. Te gebruiken in een explosievrije omgeving (ATEX 95).

**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm  
**Snelheid:** max. 4 m/s



Module linéaire spécial pour applications verticales avec guidage externe à galets. Entraînement par courroie. L'entraînement se fait sur le chariot. Pour une utilisation dans un environnement explosif (ATEX 95).

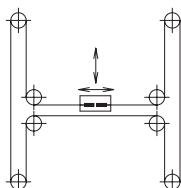
**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm  
**Vitesse:** max. 4 m/s



## Positioneersysteem/Système de positionnement ELZU 30, 40, 60, 60S, 80, 80S, 100

X-Y-systeem dat wordt aangedreven door één riem. Deze riem wordt op 2 uiteinden aangedreven.

**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm  
**Snelheid:** max. 8 m/s  
**Versnelling:** max.  $20 \text{ m/s}^2$



Mouvement X-Y entraîné par une courroie. La courroie est entraînée sur deux points.

**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm  
**Vitesse:** max. 8 m/s  
**Accélération:** max.  $20 \text{ m/s}^2$



## Positioneersysteem/Système de positionnement ELZI 30, 40, 60

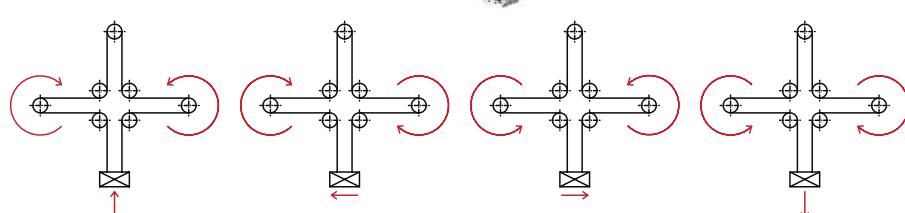
X-Z-systeem dat wordt aangedreven door één riem. Deze riem wordt op 2 uiteinden aangedreven.

**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm  
**Snelheid:** max. 4 m/s



Mouvement X-z entraîné par une courroie. La courroie est entraînée sur deux points.

**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm  
**Vitesse:** max. 5 m/s

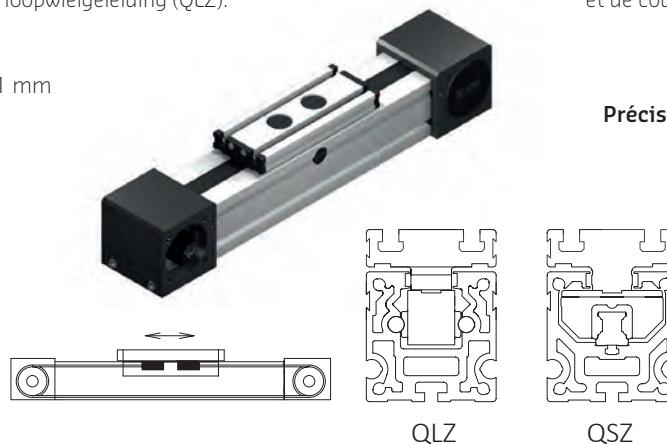


## Positioneersysteem/Système de positionnement QSZ/QLZ 60, 80, 100, 125

Lineaire eenheid met aan de binnenzijde een profielrailgeleiding (QSZ) die hogere momenten en krachten kan opnemen of een loopwielgeleiding (QLZ). Aandrijving met tandriem.

**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm

**Snelheid:** max. 6 m/s



Module linéaire avec guidage interne à billes (QSZ) afin d'augmenter la capacité de charge et de couple admissible sur le chariot ou avec guidage à galets (QLZ). Entraînement par courroie.

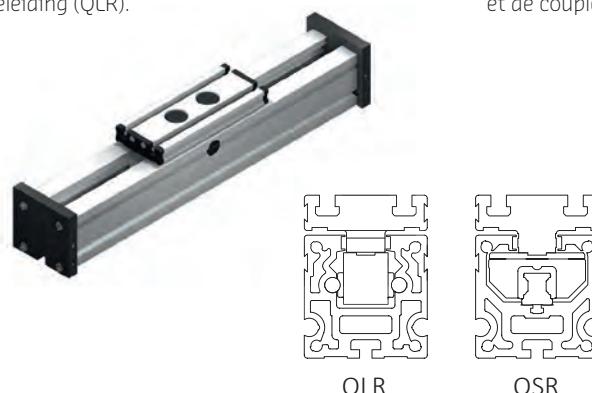
**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm

**Vitesse:** max. 6 m/s

## Positioneersysteem/Système de positionnement QLR/QSR 60, 80, 100

Lineaire eenheid met aan de binnenzijde een profielrailgeleiding (QSR) die hogere momenten en krachten kan opnemen of een loopwielgeleiding (QLR). Zonder aandrijving

**Snelheid:** max. 6 m/s



Module linéaire avec guidage interne à billes (QSR) afin d'augmenter la capacité de charge et de couple admissible sur le chariot ou avec guidage à galets (QLR). Sans entraînement.

**Vitesse:** max. 6 m/s

## Positioneersysteem/Système de positionnement QST/QSK 60, 80, 100

Lineaire eenheid met aan de binnenzijde een profielrailgeleiding die hogere momenten en krachten kan opnemen. Aandrijving gebeurt door een trapezium- of kogelomloopspindel.

**Herhaalnauwkeurigheid:**

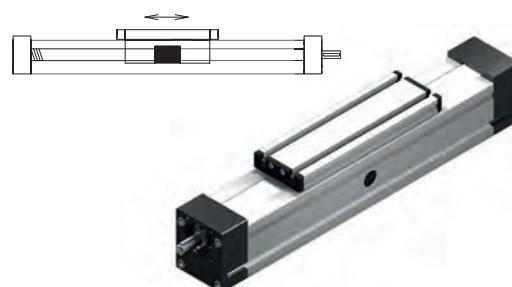
Trapeziumspindel:  $\pm 0.2$  mm

Kogelomloopspindel:  $\pm 0.025$  mm

**Snelheid:**

Trapeziumspindel: max. 0.5 m/s

Kogelomloopspindel: max. 1 m/s



Module linéaire avec guidage interne à billes afin d'augmenter la capacité de charge et de couple admissible sur le chariot. Entraînement par vis trapézoïdale ou vis à billes.

**Précision de répétabilité:**

Vis trapézoïdale:  $\pm 0.2$  mm

Vis à billes:  $\pm 0.025$  mm

**Vitesse:**

Vis trapézoïdale: max. 0.5 m/s

Vis à billes: max. 1 m/s

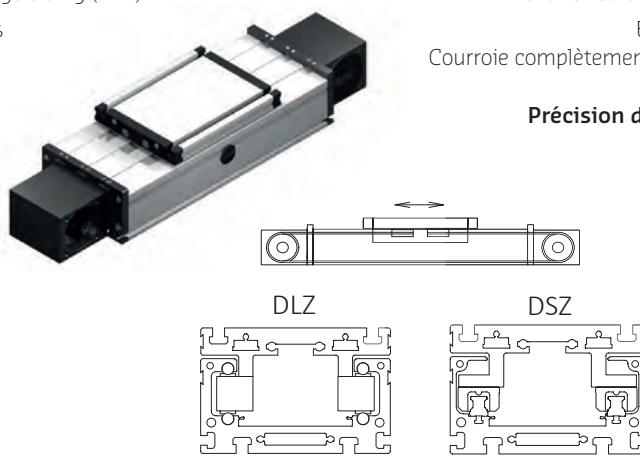
## Positioneersysteem/Système de positionnement DSZ/DLZ 120, 160, 200

Lineaire eenheid met aan de binnenzijde een profielrailgeleiding (DSZ) die hogere momenten en krachten kan opnemen of een loopwielgeleiding (DLZ).

Aandrijving met tandriem. De tandriem is volledig in het profiel weggewerkt.

**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm

**Snelheid:** max. 6 m/s



Module linéaire avec guidage interne à billes (DSZ) afin d'augmenter la capacité de charge et de couple admissible sur le chariot ou avec guidage à galets (DLZ).

Entraînement par courroie.  
Courroie complètement intégrée dans le module.

**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm

**Vitesse:** max. 6 m/s

## Positioneersysteem/Système de positionnement DST/DSK 120, 160, 200 DLT/DLK 120, 160, 200

Lineaire eenheid met aan de binnenzijde een profielrailgeleiding (DST/DSK) die hogere momenten en krachten kan opnemen of een loopwielgeleiding (DLT/DLK).

Aandrijving gebeurt door een trapezium- of kogelomloopspindel.

**Herhaalnauwkeurigheid:**

Trapeziumspindel:  $\pm 0.2$  mm

Kogelomloopspindel:  $\pm 0.025$  mm

**Snelheid:**

Trapeziumspindel: max. 0.5 m/s

Kogelomloopspindel: max. 1 m/s

Module linéaire avec guidage interne à billes (DST/DSK) afin d'augmenter la capacité de charge et de couple admissible sur le chariot ou avec guidage à galets (DLT/DLK).

Entraînement par vis trapézoïdale ou vis à billes.

**Précision de répétabilité:**

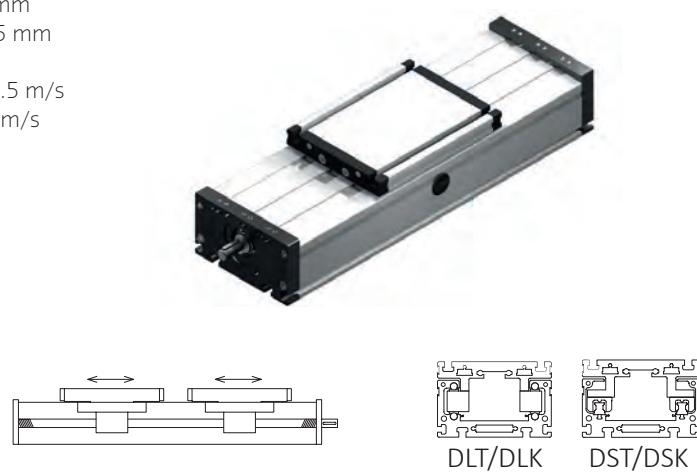
Vis trapézoïdale:  $\pm 0.2$  mm

Vis à billes:  $\pm 0.025$  mm

**Vitesse:**

Vis trapézoïdale: max. 0.5 m/s

Vis à billes: max. 1 m/s



## Positioneersysteem/Système de positionnement LSZ/LLZ 60, 80

Lineaire eenheid met aan de binnenzijde een profielrailgeleiding (LSZ) die hogere momenten en krachten kan opnemen of een loopwielgeleiding (LLZ). Aandrijving met tandriem.

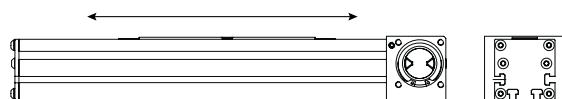
**Herhaalnauwkeurigheid:**  $\pm 0.1$  mm

**Snelheid:** max. 6 m/s

Module linéaire avec guidage interne à billes (LSZ) afin d'augmenter la capacité de charge et de couple admissible sur le chariot ou avec guidage à galets (LLZ).  
Entraînement par courroie.

**Précision de répétabilité:**  $\pm 0.1$  mm

**Vitesse:** max. 6 m/s



### Bij al deze modules gelden de volgende eigenschappen:

- Rechttheid: 0.035 mm/m
- Maximale hoekverdraaiing: 0.35 mm/m
- Evenwijdigheid: 0.2 mm

### Valable pour tout les modules

- Rectitude : 0.035 mm/m
- Angle de torsion max. : 0.35 mm/m
- Parallélisme : 0.2 mm

## Tandriemaandrijving - Type QSZ

### Functie:

De module bestaat uit een aluminium vierkant profiel waarin een profielrailgeleiding is gemonterd. De slede van de module is met de loopwagen van de profielrailgeleiding verbonden en wordt bewogen door een tandriem. De module is voorzien van een klauwkoppeling voor de aandrijving van de tandriem. De tandriem wordt aangespannen in de slede. Wanneer de sledes van 2 modules parallel moeten bewegen wordt er een verbindingsas tussen de 2 modules gemonteerd.

**Lengte:** Klantgewenst, maximale lengte uit één stuk is 6000 mm.

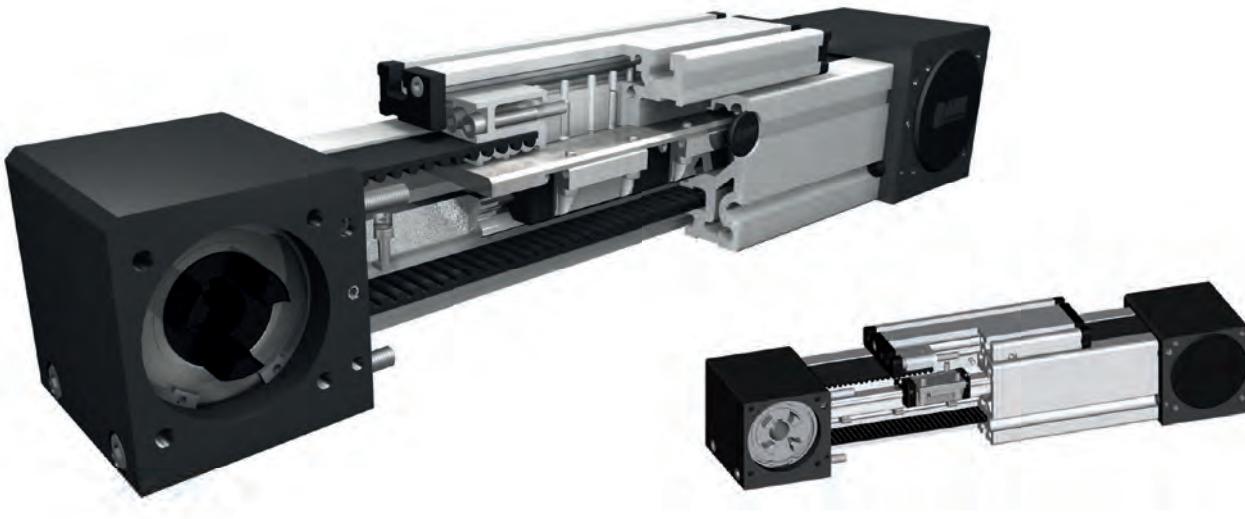
**Bevestigingsmogelijkheden op de slede:** T-moeren.

**Bevestiging module:** Speciale bevestigingsconsoles met T-moeren.

**Tandriem:** HTD tandriem met staaldraad, omkeerspeling  $\pm 0.1$  mm.

**Sledegeleiding:** Standaard wordt de slede geleid door twee loopwagens.

Bij een verlenging van de slede kan de slede met meer loopwagens worden geleid.



## Entraînement par courroie - Type QSZ

### Fonction:

Le module consiste en un profilé en aluminium carré dans lequel est monté un guidage à billes. Le chariot de ce module est relié au chariot du guidage à billes et est entraîné par une courroie. Le module est pourvu d'un accouplement pour entraîner la courroie. La courroie est tendue dans le chariot du module. Quand deux modules sont utilisées en parallèle, un axe de liaison est utilisé.

**Longueur:** à la demande, longueur maximum de 6000 mm en une pièce.

**Fixation sur le chariot:** écrous en T.

**Fixation module:** Support de fixation avec écrous en T.

**Courroie:** Courroie HTD avec renfort en acier, jeux  $\pm 0.1$  mm.

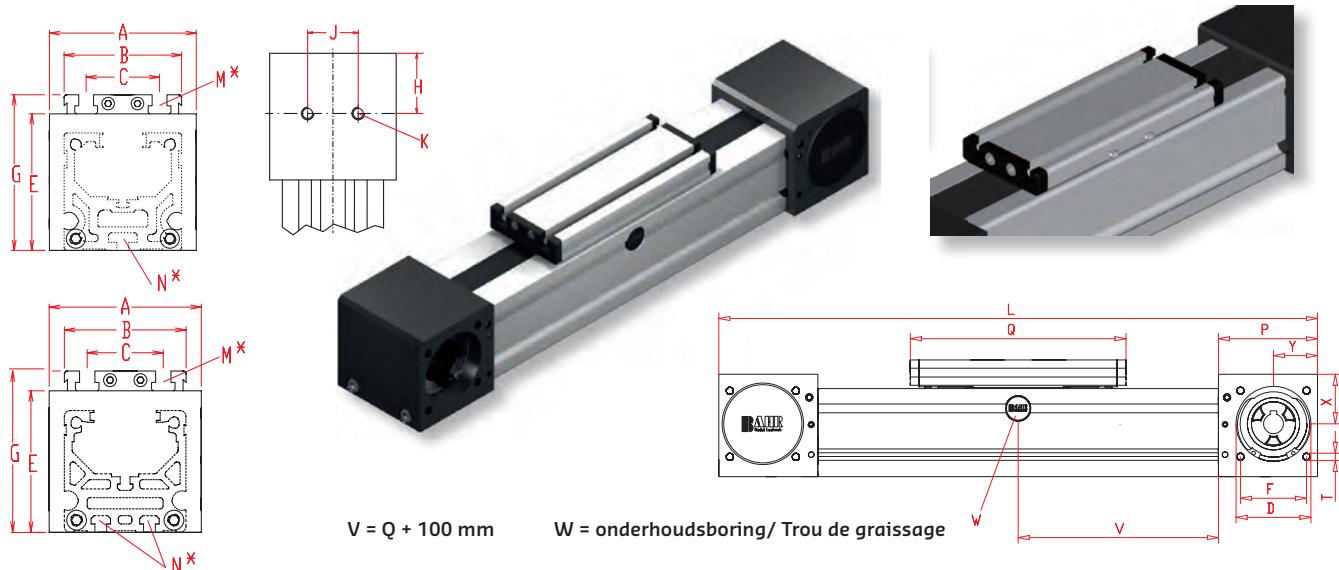
**Guidage:** en général, le chariot est guidé par deux chariots à billes.

Pour une longueur plus grande du chariot nous pouvons augmenter le nombre de chariots.

## Draaggetallen modules type QSZ/Capacités de charge modules type QSZ

Dynamische belastbaarheid/ Charges dynamiques	Bouwgroote/Taille	60		80		100		125									
	Afgelegde weg/ Distance parcourue [km]	5000	10000	5000	10000	5000	10000	5000	10000								
	$F_x$ [N]	894	800	1900	1800	4000	3800	5900	5750								
	$F_u$ [N]	1410	990	3570	2550	4080	2900	6892	5470								
	$F_z$ [N]	3520	2500	8500	6050	10300	7270	17205	13659								
	$M_x$ [Nm]	33	23	107	75	142	101	288	228								
	$M_u$ [Nm]	104	73	310	222	439	311	1110	881								
	$M_z$ [Nm]	100	70	296	210	412	292	1012	803								
	C [N]	7800		18800		22800		31700									
<b>Voor de krachten en momenten geldt de volgende formule/ Calcul des charges et des couples:</b>																	
Tabellenwaarden/Tableau des valeurs $\frac{F_y}{F_{y,dyn}} + \frac{F_z}{F_{z,dyn}} + \frac{M_x}{M_{x,dyn}} + \frac{M_y}{M_{y,dyn}} + \frac{M_z}{M_{z,dyn}} \leq 1$																	
Werkelijke waarden/Valeurs réelles $\frac{F_{y,dyn}}{F_y} + \frac{F_{z,dyn}}{F_z} + \frac{M_{x,dyn}}{M_x} + \frac{M_{y,dyn}}{M_y} + \frac{M_{z,dyn}}{M_z} \leq 1$																	
<b>Nullastmoment/Couple à vide</b>																	
[Nm]		1.0		1.4		1.8		2.2									
<b>Snelheden/Vitesses</b>																	
[m/sec]		5		5		5		5									
<b>Trekkrachten/Force de traction</b>																	
Continu/ En continu[N]		900		1900		4000		5900									
0.2 sec [N]		1000		2090		4300		6350									
<b>Traagheidsmomenten van het Al-profiel/Moment d'inertie du profilé en Alu</b>																	
$I_x$ [mm <sup>4</sup> ]		$4.3 \times 10^5$		$16.5 \times 10^5$		$43.0 \times 10^5$		$74.9 \times 10^5$									
$I_y$ [mm <sup>4</sup> ]		$4.8 \times 10^5$		$18.7 \times 10^5$		$48.8 \times 10^5$		$106.5 \times 10^5$									
E-modulus [N/mm <sup>2</sup> ]		70000		70000		70000		70000									

## Afmetingen/Dimensions de produit



Bouw groote/Taille	Grondlengte/Longueur de base L [mm]	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	N	M	P	Q	T	X	Y	Gewicht grondlengte/Poids de base	Gewicht per 100 mm/Poids par 100 mm
QSZ 60	300	80	60	36	47	63	42	79	29.5	30	M8	M5	M6	59	177	M6	27	26	3.5 kg	0.55 kg
QSZ 80	430	100	80	50	68	93	60	106	47.5	40	M10	M6	M8	90	232	M8	45	40	10.4 kg	0.96 kg
QSZ 100	510	130	100	66	90	110	80	129	55	50	M12	M10	M10	110	268	M10	49	50	15.9 kg	1.47 kg
QSZ 125	570	160	125	82	110	134.5	100	157.5	65	60	M12	M12	M12	130	300	M10	60	60	30.5 kg	2.21 kg

## Spindelaandrijving - Type QSK/T

### Functie:

De module bestaat uit een aluminium vierkant profiel, waar een profielrailgeleiding in is gemonteerd. De sledge van de module is met de loopwagen van de profielrailgeleiding verbonden en wordt bewogen door een kogelomloopspindel. De opening aan de bovenkant van het aluminium vierkant profiel wordt met een speciale afdekband afgedekt.

**Lengte:** Klantgewenst, maximale lengte uit één stuk is 3000 mm.

(Langere lengtes dan 3000 mm op aanvraag)

**Bevestigingsmogelijkheden op de sledge:** T-moeren.

**Bevestiging module:** Speciale bevestigingsconsoles met halfronde moeren.

**Kogelomloopspindel:** Stijgsnauwkeurigheid is standaard 0.1mm/300mm, maar kan worden gereduceerd tot een maximum van 0.025mm/300mm. De axiaalspeling van de moer is standaard 0.04 mm, maar kan worden gereduceerd tot een voorspanning van 2%.

**Sledge geleiding:** Standaard wordt de sledge geleid door twee loopwagens. Bij een verlenging van de sledge kan de sledge met meer loopwagens worden geleid.



## Entraînement par vis - Type QSK/T

### Fonction:

Le module consiste en un profilé en aluminium carré dans lequel est monté un guidage à billes. Le chariot de ce module est relié au chariot du guidage à billes et est entraîné par une vis à billes. L'ouverture dans la partie supérieure du profilé est fermée par une bande métallique.

**Longueur:** à la demande, longueur maximum de 3000 mm en une pièce.

(longueur plus grande sur demande.)

**Fixation sur le chariot:** écrous en T.

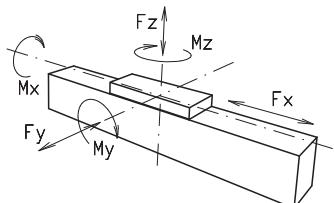
**Fixation module:** Support de fixation avec écrous en demi lune.

**Vis à billes:** Précision standard de 0.1mm/300mm, livraison possible avec une précision de 0.025mm/300mm. Jeux axial de l'écrou standard de 0.04mm, livraison possible d'un écrou précontraint de 2% .

**Guidage:** en général, le chariot est guidé par deux chariots à billes. Pour une longueur plus grande du chariot nous pouvons augmenter le nombre de chariots.

## Draaggetallen/Capacités de charge

Dynamische belastbaarheid/ Charges dynamiques	Bouwgrootte/Taille	60		80		100	
	Afgelegde weg/ Distance parcourue [km]	5000	10000	5000	10000	5000	10000
	$F_x$ [N]	900	800	2500	2000	5000	4000
	$F_y$ [N]	1415	1010	3570	2542	4082	2910
	$F_z$ [N]	3525	2510	8500	6050	10300	7360
	$M_x$ [Nm]	33	23	107	76	142	101
	$M_y$ [Nm]	190	143	604	430	838	597
	$M_z$ [Nm]	176	125	550	392	745	532
	C [N]	7800		18800		22800	



Voor de krachten en momenten geldt de volgende formule/ Calcul des charges et des couples:

Tabellenwaarden/Tableau des valeurs	$\frac{F_y}{F_{y,dyn}} + \frac{F_z}{F_{z,dyn}} + \frac{M_x}{M_{x,dyn}} + \frac{M_y}{M_{y,dyn}} + \frac{M_z}{M_{z,dyn}} \leq 1$
Werkelijke waarden/Valeurs réelles	$\frac{F_y}{F_{y,dyn}} \quad \frac{F_z}{F_{z,dyn}} \quad \frac{M_x}{M_{x,dyn}} \quad \frac{M_y}{M_{y,dyn}} \quad \frac{M_z}{M_{z,dyn}}$

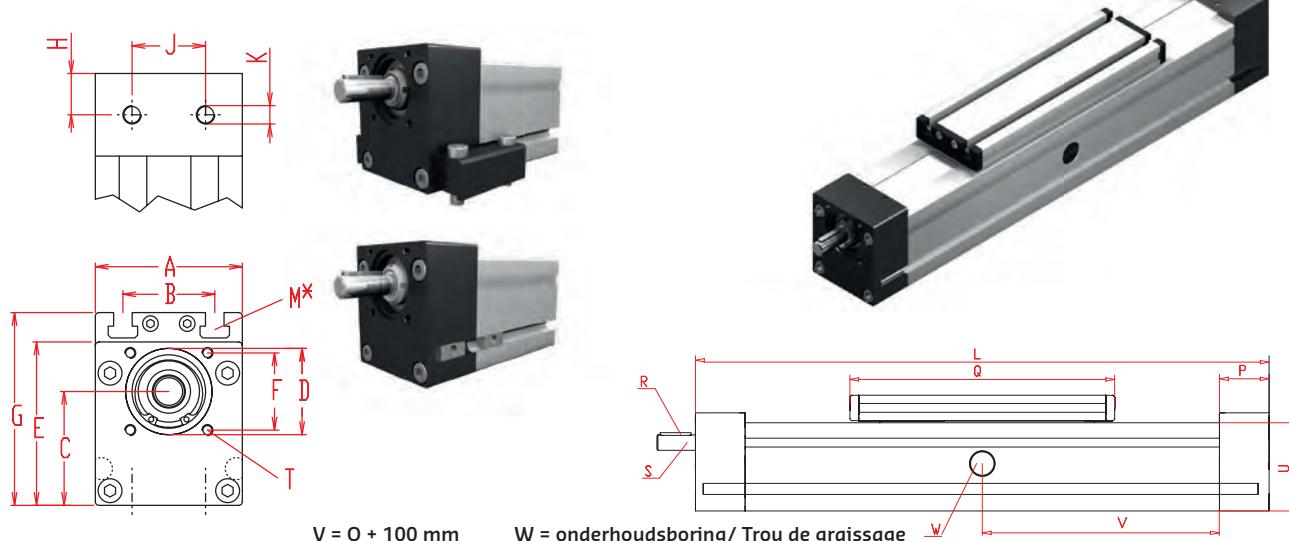
**Nullastmoment/Couple à vide**

Trapeziumspindel/ Vis trapézoïdal	18 x 4 / 18 x 8	24 x 5 / 24 x 10	32 x 6 / 32 x 12
[Nm]	0.6 / 0.7	0.6 / 0.8	1.5 / 1.7
Kogelomloopspindel/ Vis à billes	16 x 5 / 16 x 10	25 x 5 / 20 x 20 / 25 x 10	32 x 5 / 32 x 10
[Nm]	0.4 / 0.6	0.4 / 0.7 / 0.6	1.3 / 1.6

**Tragheidsmomenten van het Al-profiel/Moment d'inertie du profilé en Alu**

$I_x$ [mm <sup>4</sup> ]	$4.3 \times 10^5$	$14.0 \times 10^5$	$43.0 \times 10^5$
$I_y$ [mm <sup>4</sup> ]	$4.8 \times 10^5$	$16.6 \times 10^5$	$48.8 \times 10^5$
E-modulus [N/mm <sup>2</sup> ]	70000	70000	70000

## Afmetingen/Dimensions de produit



Bouw-grootte/ Taille	Grondlengte/ Longueur de base L [mm]	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	M	P	Q	Astap/ Axe d'entraînement		T	U	Gewicht grondlengte/ Poids de base	Gewicht per 100 mm/ Poids par 100 mm
															R (Spieg- gleuf)	S (øh6x- lengte)				
QST/K 60	270	60	36	45	37	67	32	79	19	18	M6	M6	38	188	3 x 3 x 25	10h6 x 27	M5	60	4.1 kg	0.5 kg
QST/K 80	350	80	50	62	47	89	42	106	22.5	40	M10	M8	45	250	5 x 5 x 28	14h6 x 35	M6	80	7.5 kg	0.9 kg
QST/K 100	410	100	66	75	68	112	60	129	28.5	50	M10	M10	57	288	6 x 6 x 40	22h6 x 45	M8	100	14.8 kg	1.3 kg