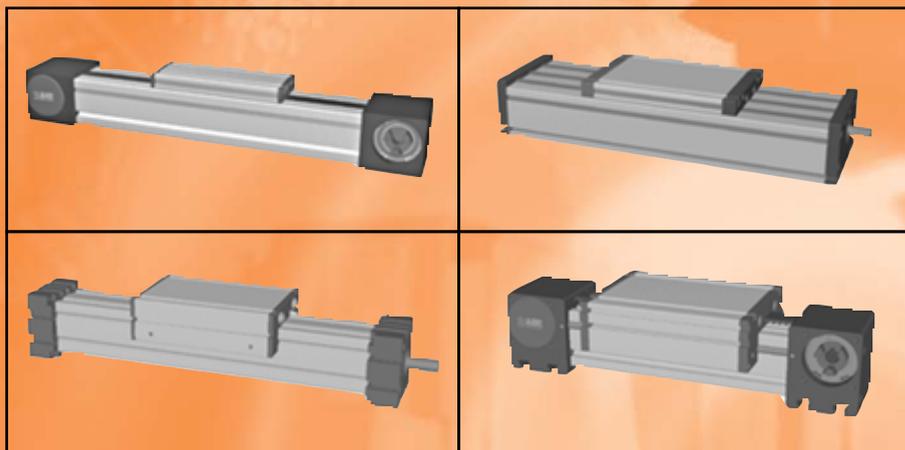


## Module Linéaire



Une gamme complète  
d'axes linéaires pour robots  
cartésiens

6 tailles de profilé à section carré: 30, 40, 60, 80, 100, 125

2 tailles de profilé à section rectangulaire: 60x120 et 80x160

4 types d'entraînement : vis, courroie, crémaillère

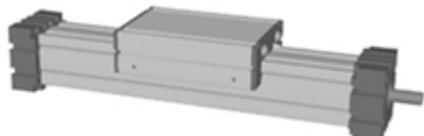
Guidage par patins à billes ou galets

Charge maxi de 1 à 150 kg

Vitesse maxi 10 m/s

Répétabilité jusqu'à +/- 25  $\mu$ m

## Caractéristiques techniques



**ELT  
ELK**

**Système de Positionnement ELT/ELK 30, 40, 60, 80, 100**

Unité linéaire mécanique avec guidage à galets externes.  
L'entraînement se fait grâce à une vis trapézoïdale ou vis à billes.

**Précision de répétabilité :**

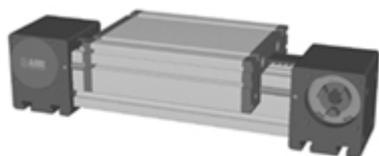
Vis trapézoïdale +/- 0,2 mm

Vis à billes +/- 0,025 mm

Vitesse d'avance :

Vis trapézoïdale Max. 0,5 m/s

Vis à billes Max. 1 m/s



**ELZ**

**Système de positionnement ELZ 30, 40, 60, 80, 100, 125**

Unité linéaire mécanique avec guidage à galets externes.  
L'entraînement se fait grâce à une courroie crantée.

**Précision de répétabilité :**

+/- 0,1 mm

Vitesse d'avance :

Max. 10 m/s



**QLZ**

**Système de positionnement QLZ 60, 80, 100**

Unité linéaire mécanique avec guidage à galets internes.  
L'entraînement se fait grâce à une courroie crantée interne au système.  
Certifié salle blanche classe 1000

**Précision de répétabilité :**

+/- 0,1 mm

Vitesse d'avance :

Max. 6 m/s



**DLT  
DLK**

**Système de Positionnement DLT/DLK 120,160**

Unité linéaire mécanique constitué d'un profilé rectangulaire creu dans lequel transmission et guidage sont totalement protégés.  
Comparés aux unités conventionnelles le double guidage à galet autorise des moments élevés.

**Précision de répétabilité :**

+/- 0,025 mm

Vitesse d'avance :

Max. 1 m/s