

## Formular zur Anfrage

### Kontaktdaten

Ansprechpartner: \_\_\_\_\_ Abt.: \_\_\_\_\_

Firma: \_\_\_\_\_

Strasse: \_\_\_\_\_

PLZ: \_\_\_\_\_ Ort: \_\_\_\_\_

Tel.: \_\_\_\_\_ DW: \_\_\_\_\_ Fax: \_\_\_\_\_

eMail: \_\_\_\_\_ www: \_\_\_\_\_

Bearbeiter: \_\_\_\_\_ Datum: \_\_\_\_\_

### Kinematik

Bewegungsart:  horizontale Bewegung  vertikale Bewegung

Bewegte Nutzmasse:  bis 0,1 kg  bis 1 kg  bis 5 kg  bis 20 kg  bis 100 kg

Max. Hub [mm]: \_\_\_\_\_

Schnellste Bewegung: Längster Prozesshub [mm] \_\_\_\_\_ zugehörige kürzeste Verfahzeit [ms] \_\_\_\_\_

### Positioniersteuerung ohne Feldbusanbindung

Anzahl der Positionen, die über SPS I/O's angesteuert werden sollen: \_\_\_\_\_

Wiederholgenauigkeit:  +/- 0,1 mm  +/- 0,01 mm  +/- 0,001 mm

oder alternativ

### Positioniersteuerung mit Feldbusanbindung

Bussystem:  RS232  CANopen  PROFIBUS-DP  EtherCAT  POWERLINK  PROFINET

Absolutgenauigkeit:  +/- 0,5 mm  +/- 0,05 mm  +/- 0,005 mm

### Bemerkungen