



Photo non contractuelle

1 - Application

- Positionnement et orientation précis d'optiques, de capteurs, d'échantillons...
- Motorisation de tables, de montures...
- Robotique (scientifique, médical...)
- Motorisation de dispositifs nécessitant un pilotage à distance

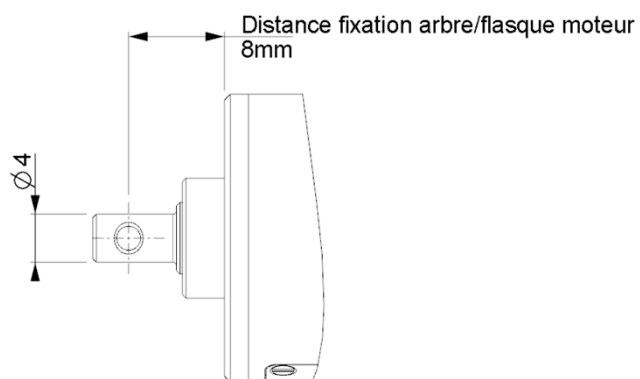
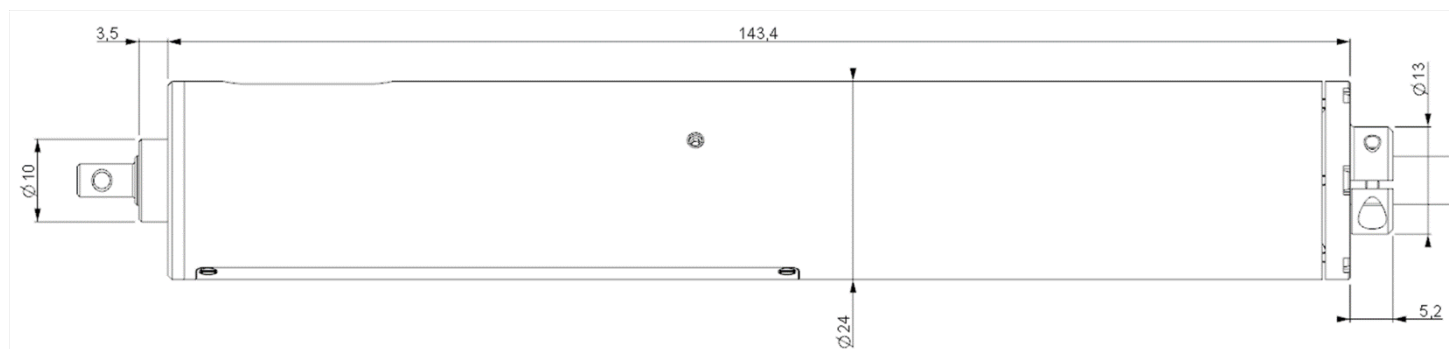
2 - Description

- Moteur courant continu
- Réducteur planétaire
- Déplacement réversible
- Vis à frottement de grande précision
- Système d'anti-rotation de la tige
- Efforts bidirectionnels allant jusqu'à 80N
- Fixation par bridage du corps
- Fixation arbre par trou $\Phi 2$
- Corps en acier inoxydable

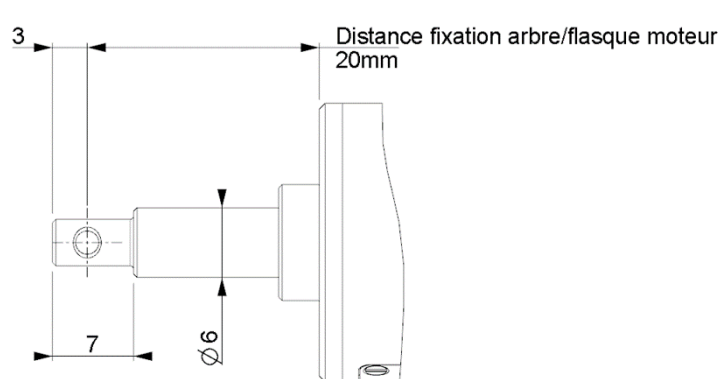
3 – Données techniques

CARACTERISTIQUES	SPECIFICATIONS
Course	12mm
Force bidirectionnelle	80N
Vitesse	13 mm/s
Dimensions corps	$\Phi 24 \times 143.4 \text{mm}$
Longueur hors tout	153mm 0+12
Masse	400g
Matériau	Inox
Tension d'alimentation	24VDC
Courant max	330mA
2 FDC Effet Hall (FDC- / FDC+)	Alimentation V_{sensor} entre 3V et 35V DC FDC inactif sortie V_{sensor} FDC actif sortie 0V
Connection	par fils libres

4- Dimensions (mm)



POSITION ACTIONNEUR TIGE RENTREE



POSITION ACTIONNEUR TIGE SORTIE