

Medieninformation

Neue H-Portal-DriveSets gut geeignet für dynamischen 3D-Druck

MÜNSTER, 20. AUGUST 2015 · Mit den neuen H-Portal-DriveSets M245E und M269E hat die Systemec GmbH offenbar den Nerv der 3D-Druck- und Handlingsanwender getroffen. Kaum waren die beiden neuen zweiachsigen Positioniersysteme im DriveSets-Auswahlassistenten online, trudelten die ersten Anfragen ein.

Zwei Dinge dürften das Interesse der Systemec-Kunden an den neuen einbaufertigen Portalrobotern mit Steuerung hervorgerufen haben: die Betriebseigenschaften und die Konstruktionsweise. Das DriveSet M245E ist der erste zweiachsige DriveSets-Portalroboter der Tragfähigkeitsklasse 5 Kilogramm und der Geschwindigkeitsklasse 5 Meter pro Sekunde. Das DriveSet M269E gehört bei ansonsten gleichen Betriebseigenschaften sogar der Tragfähigkeitsklasse 15 Kilogramm an. Die dynamischen Flächenportale mit dem maximalen Verfahrweg von 1500 mal 800 Millimeter bei einer Wiederholgenauigkeit von 0,1 Millimeter eignen sich besonders gut für 3D-Druck- und Pick-and-Place-Anwendungen. Die mitgelieferte Xemo-Steuerung als reine Platinen-Ausführung oder als Schaltschrank mit Bedienelementen ist mit der Technologieoption Bahnsteuerung bestens auf 3D-Druck-Anforderungen vorbereitet.

Für Geschwindigkeit und Dynamik der beiden neuen DriveSets sorgt die H-Portal-Konstruktionsweise. Die beiden Servomotoren sind jeweils an der zweiten Achse montiert. Die Kraft wird über einen umlaufenden Zahnriemen übertragen. Beim Verfahren der ersten Achse muss somit kein Motor mit bewegt werden. Daraus ergibt sich ein weiterer Vorteil, der durch den Zusatzbuchstaben „E“ hinter der DriveSets-Nummer angedeutet wird: E wie Energieeffizienz.

Links

- Online-Datenblatt DriveSet M245E
<http://www.drivesets.de/produkte/datenblatt/?DS=M245E>
- Online-Datenblatt DriveSet M269E
<http://www.drivesets.de/produkte/datenblatt/?DS=M269E>

Für Rückfragen steht Ihnen bei Systemec zur Verfügung:

Ulrich Klose
Marketing
Fon: +49 2534 8001-165
Fax: +49 2534 8001-77
E-Mail: u.klose@systemec.de