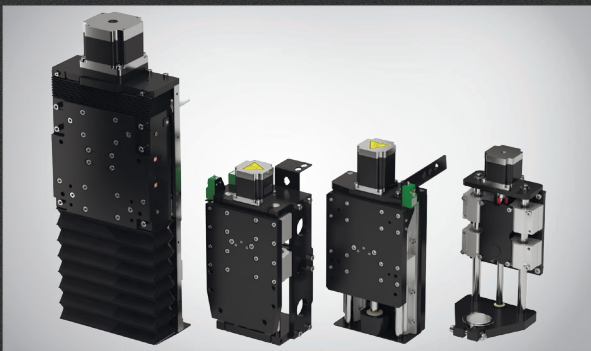


## Модули оси Z

RY-Z089-RA4L, RY-Z100-0306, RY-Z100-RA4, RY-Z170-RM16



## СОДЕРЖАНИЕ

01. Общие сведения	2
02. Комплект поставки	2
03. Технические характеристики	3
3.1. RY-Z089-RA4L	3
3.2. RY-Z100-0306	5
3.3. RY-Z100-RA4	7
3.4. RY-Z170-RM16	9



Более подробную информацию по использованию и настройке нашей продукции вы найдете на [www.purelogic.ru](http://www.purelogic.ru)

## 01

### Общие сведения

Данные модули предназначены для использования в станках с ЧПУ в качестве оси Z станка. На передней плите предусмотрены отверстия под установку модуля для крепления шпинделя. На обратной стороне модуля оси Z предусмотрены крепежные отверстия для крепления на портале оси X. Комплектующие для крепления модуля на портале оси X в комплект поставки не входят.

## 02

### Комплект поставки

- Модуль оси Z – 1 шт.

### 3.1. Модуль оси Z RY-Z089-RA4L

Модуль оси Z является исполнительным узлом станка PLRA4L. Перемещение передней плиты модуля оси Z осуществляется при помощи биполярного шагового двигателя PL57H56-D8 через трапецеидальную передачу (винт TRR-12x3 в паре с капролоновой гайкой) и через соединительную муфту BF-20-8-8. Перемещение происходит по полированным валам SFC16 в паре с опорными модулями SC16.

RY-Z089-RA4L	
Масса модуля	4.6 кг
Габаритные размеры	140x190x310 мм
Рабочий ход модуля*	89 мм
Максимальная скорость перемещения	1200 мм/мин
Грузоподъемность	3 кг
Материал плит	алюминий
Концевые датчики	отсутствуют
Двигатель	Шаговый биполярный PL57H56-D8
Муфта	BF-20-8-8
Передача	Трапецеидальный катанный винт TRR-12x3 в паре с капролоновой гайкой
Направляющие	Полированные валы SFC16 в паре с опорными модулями SC16
Шпиндель	43/52 мм

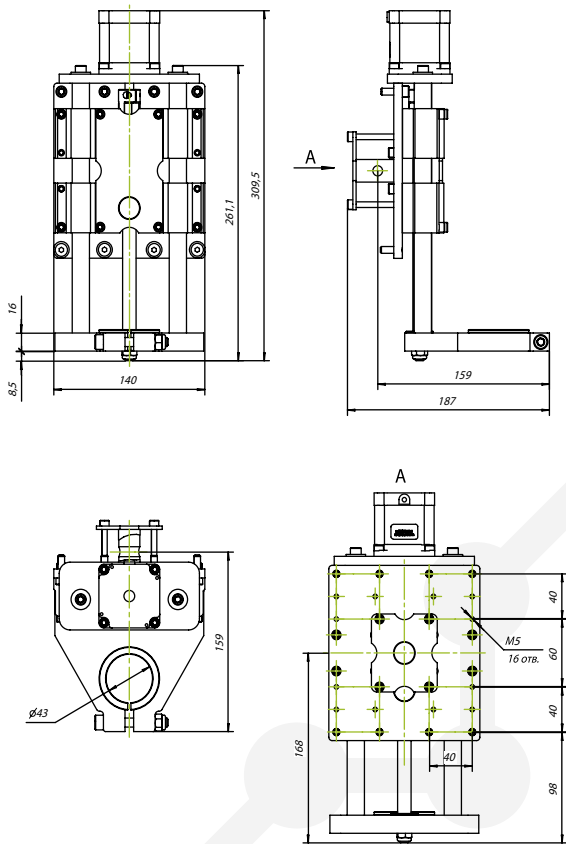


Рис. 1 Габаритный чертеж модуля оси Z RY-Z089-RA4L

### 3.2. Модуль оси Z RY-Z100-0306

Модуль оси Z является исполнительным узлом станка RA0306-02. Перемещение передней плиты модуля оси Z осуществляется при помощи биполярного шагового двигателя PL57H76-D8 через шарико-винтовую передачу ШВП SCR1605-TBI в паре с гайкой ШВП SFU1605-TBI и через соединительную муфту BF-20-8-8. Перемещение происходит по цилиндрическим рельсовым направляющим SBS16 в паре с шариковыми модулями скольжения SBR16. На передней плите предусмотрены отверстия под установку модуля для крепления шпинделя диаметром 80 мм.

RY-Z100-0306	
Масса модуля	10 кг
Габаритные размеры	160x170x340 мм
Рабочий ход модуля*	100 мм
Максимальная скорость перемещения	5000 мм/мин
Грузоподъемность	6 кг
Материал плит	алюминий
Концевые датчики	2 индуктивных концевых датчика PLL01
Двигатель	Шаговый биполярный PL57H76-D8
Муфта	BF-20-8-8
Передача	Винт ШВП SCR1605-TBI в паре с гайкой ШВП SFU1605-TBI
Направляющие	Шариковые модули скольжения SBR16 и рельсовые цилиндрические направляющие SBS16

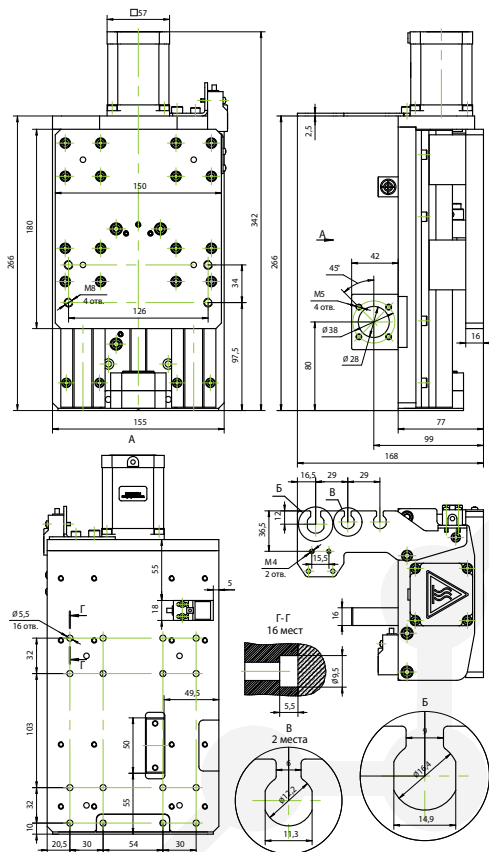


Рис. 2 Габаритный чертёж модуля оси Z RY-Z100-0306

### 3.3. Модуль оси Z RY-Z100-RA4

Модуль оси Z является исполнительным узлом станка PLRA4. Перемещение передней плиты модуля оси Z осуществляется при помощи биполярного шагового двигателя PL57H56-D8 через шарико-винтовую передачу ШВП SCR1204-TBI в паре с гайкой ШВП SFU1204-TBI и через соединительную муфту BF-20-8-8. Перемещение происходит по полированным валам SFC16 в паре с опорными модулями SC16. На передней плите предусмотрены отверстия под установку модуля для крепления шпинделя диаметром 80 мм.

RY-Z100-RA4	
Масса модуля	6.4 кг
Габаритные размеры	160x150x310 мм
Рабочий ход модуля*	100 мм
Максимальная скорость перемещения	5000 мм/мин
Грузоподъемность	6 кг
Материал плит	алюминий
Концевые датчики	2 индуктивных концевых датчика PLL01
Двигатель	Шаговый биполярный PL57H56-D8
Муфта	BF-20-8-8
Передача	Винт ШВП SCR1204-TBI в паре с гайкой ШВП SFU1204-TBI
Направляющие	Полированные валы SFC16 в паре с опорными модулями SC16

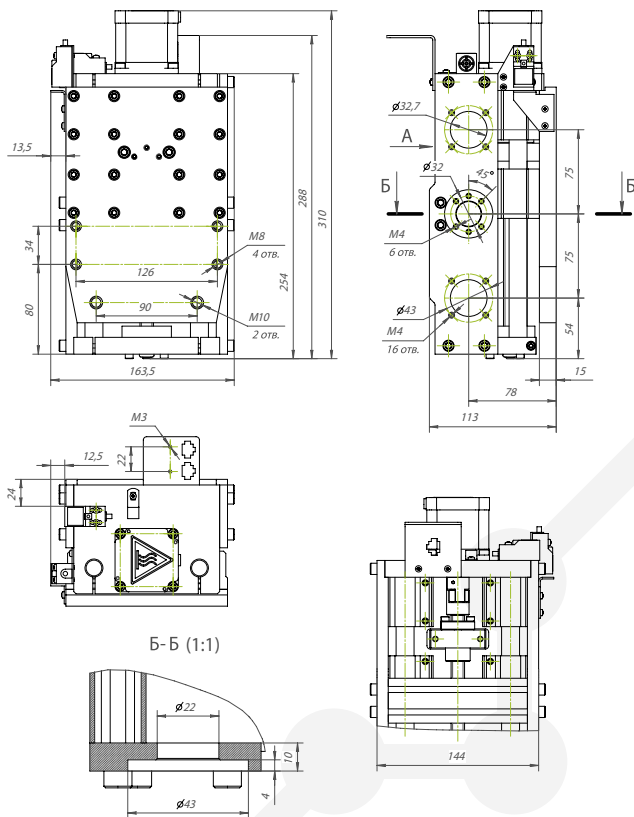


Рис. 3 Габаритный чертёж модуля оси Z RY-Z100-RA4



### 3.4. Модуль оси Z RY-Z170-RM16

Модуль оси Z является исполнительным узлом станка Krypton RM1631. Перемещение передней плиты модуля оси Z осуществляется при помощи биполярного шагового двигателя PL86H75-D14. Перемещение происходит по профильным рельсовым направляющим HIWIN HGR20RC, установленным на портале при помощи линейного модуля HIWIN HGW20CCZAC. На передней плите предусмотрены отверстия под установку модуля для крепления шпинделя диаметром 80 мм.

RY-Z170-RM16	
Масса модуля	17.6 кг
Габаритные размеры	210x128x557
Рабочий ход модуля	170 мм
Максимальная скорость перемещения	4000 мм/мин
Грузоподъемность	13 кг
Материал плит	алюминий
Концевые датчики	Концевой индуктивный датчик LJ8A3-1-Z/BX
Двигатель	Шаговый биполярный PL86H75-D14
Муфта	BF-30-14-10
Передача	Винт ШВП SCR1605-TBI в паре с гайкой ШВП SFU1605-TBI
Направляющие	Рельсовые направляющие HIWIN HGR20RC в паре с опорными модулями HIWIN HGW20CCZAC

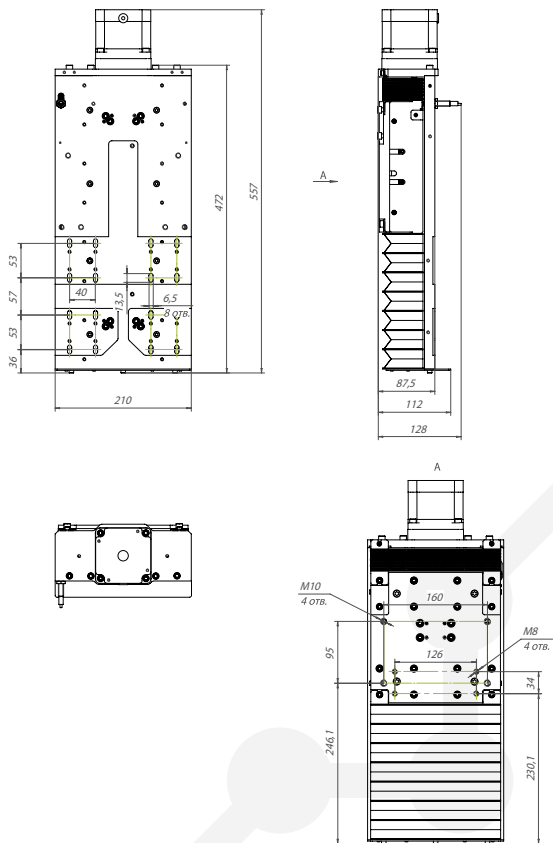


Рис. 4 Габаритный чертеж модуля оси Z RY-Z170-RM16




Обращаем Ваше внимание на то, что в документации возможны изменения в связи с постоянным техническим совершенствованием продукции. Последние версии Вы всегда можете скачать на нашем сайте [www.purelogic.ru](http://www.purelogic.ru)





[www.purelogic.ru](http://www.purelogic.ru)

8 800 555-63-74 бесплатные звонки по РФ

### Контакты

 +7 (495) 505-63-74 - Москва  
+7 (473) 204-51-56 - Воронеж

 394033, Россия, г. Воронеж,  
Ленинский пр-т, 160  
офис 149

 Пн-Чт: 8.00-17.00  
Пт: 8.00-16.00  
Перерыв: 12.30-13.30

 [info@purelogic.ru](mailto:info@purelogic.ru)