

# Diseña tu aplicación

## ACTUADORES SIN VÁSTAGO

### DATOS DE CONTACTO

Nombre

Empresa

Teléfono

Email



Contacta con el departamento técnico de SMC ([sopORTE.tecnico@smc.smces.es](mailto:sopORTE.tecnico@smc.smces.es)) en caso de necesitar asistencia en la selección de los ejes que requiere tu aplicación.

### ORIENTACIÓN DE MONTAJE



Horizontal



Pared



Vertical

Otros (adjuntar croquis)

### CONSIDERACIONES ELÉCTRICAS

Cable motor-driver

Estándar

Robótico

Tipo de controlador

Sin motor

IO-Link

I/O Digitales

Tren de pulsos

Profinet

Ethercat

Ethernet-IP

Otros (especificar)

Longitud (m)

### INTRODUCCIÓN DE DATOS

Carrera útil (mm)

Carga a transportar (Kg)

Lx\* (mm)

Ly\* (mm)

Lz\* (mm)

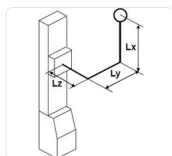
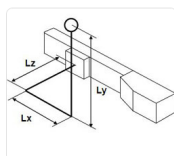
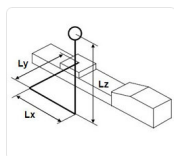
Recorrido (mm)

Tiempo de recorrido (s)

Ocupación (%)

% del tiempo de ciclo que el actuador estará en control de fuerza.

\*Si la carga está guiada externamente  
Lx=Ly=Lz=0



### OTRAS CONSIDERACIONES

El actuador trabajará en un ambiente especial

El actuador sufrirá esfuerzos externos

Adjunto más información a tener en cuenta para el estudio de la aplicación en comentarios y/o fichero anexo.