

# Diseña tu aplicación

## MANIPULADORES CARTESIANOS

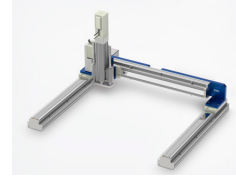
### DATOS DE CONTACTO

Nombre

Empresa

Teléfono

Email

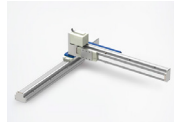


Contacta con el departamento técnico de SMC ([sopORTE.tecnico@smc.smces.es](mailto:sopORTE.tecnico@smc.smces.es)) en caso de necesitar asistencia en la selección de los ejes que requiere tu aplicación.

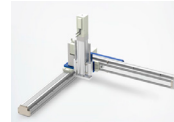
### TIPO DE MANIPULADOR



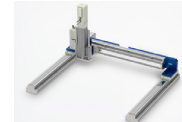
Manipulador YZ



Manipulador XY



Manipulador XYZ



XYZ con guía pasiva  
YZ con guía pasiva

### INTRODUCCIÓN DE DATOS

Carrera útil eje x (mm)

Carrera útil eje y (mm)

Carrera útil eje Z (mm)

Apertura de pinza

Ángulo de giro

Lx / L (respecto al último eje) (mm)

Ly (respecto al último eje) (mm)

Lz (respecto al último eje) (mm)

Tiempo de recorrido eje X (s)

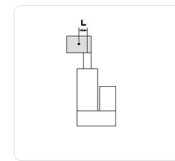
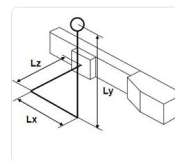
Tiempo de recorrido eje Y (s)

Tiempo de recorrido eje Z (s)

Tiempo de recorrido pinza (s)

Tiempo de recorrido giro (s)

Carga a transportar (Kg)



### 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)

Se requiere sincronización entre movimientos de varios ejes

### 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.