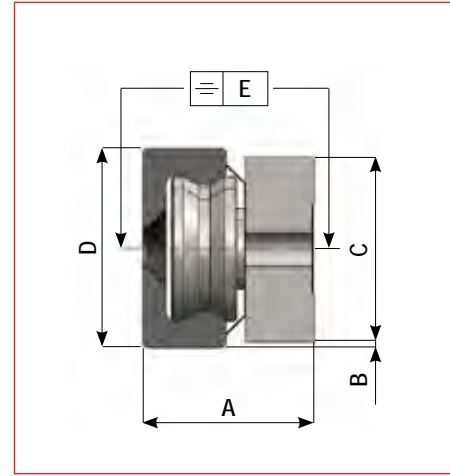
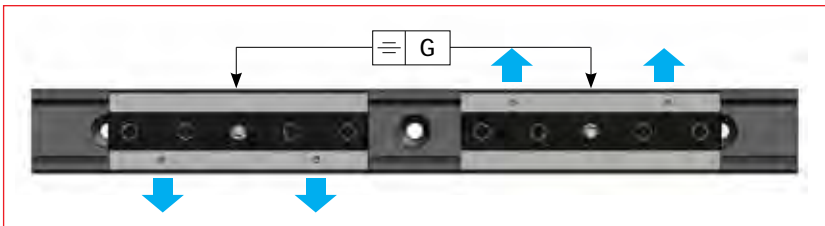
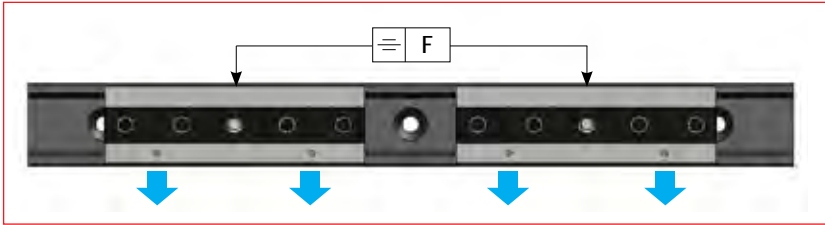


Le dimensioni delle guide con i relativi carrelli montati sono soggette alle tolleranze costruttive indicate in tabella relative alle dimensioni di assieme ed alla posizione reciproca dei fori di fissaggio della guida e del carrello. In particolare è necessario tenere conto della possibilità che l'asse di simmetria del carrello potrebbe risultare leggermente disallineato con

l'asse di simmetria della guida. Tale disallineamento potrebbe essere maggiore nel caso di impiego di due carrelli nella stessa guida orientati in direzioni diverse. Tali disallineamenti possono essere compensati eseguendo i fori di passaggio delle viti di fissaggio sulle parti fisse e mobili leggermente maggiorati.



Tipo di guida	Tipo Carrello	Tolleranza						
		A	B	C	D	E	F	G
MRG18	R.G18	+0,15/-0,1	+0,2/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,3/-0,35	0,2	0,8
MR28	R.28	+0,15/-0,1	+0,2/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,3/-0,35	0,2	0,8
	R.S28	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,35/-0,35	0,3	1,0
	R.T28	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2		0,2	0,8
MR43	R.43	+0,15/-0,1	+0,2/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,3/-0,35	0,2	0,8
	R.S43	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,3/-0,35	0,3	1,0
	R.T43	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2		0,2	0,8
ML28	RL28	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,35/-0,35	0,2	1,0
	RLS28	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,35/-0,35	0,2	1,0
ML43	RL43	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,35/-0,35	0,2	1,0
	RLS43	+0,1/-0,15	+0,25/-0,25	0/-0,1	+0,2/-0,2	+0,35/-0,35	0,2	1,0
LAZ26, LAX26	PAZ26, PAX26	+0,25/-0,25	+0,4/-0,4	0/-0,1	+0,3/-0,3	+0,5/-0,5	0,3	1,0
LAZ40, LAX40	PAZ40, PAX40	+0,25/-0,25	+0,4/-0,4	0/-0,1	+0,3/-0,3	+0,5/-0,5	0,3	1,0

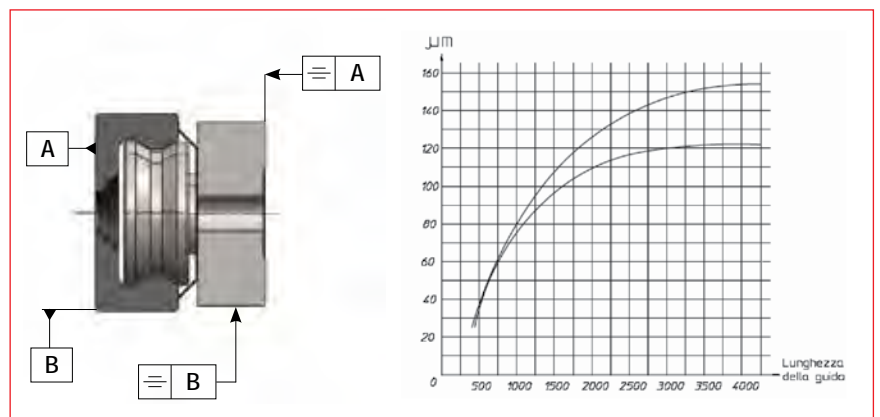
Precisione lineare

La precisione lineare, intesa come lo scostamento della traiettoria reale del carrello rispetto ad una linea teorica rettilinea, è determinata dalla rettilineità delle superfici su cui è fissata la guida e dalla precisione lineare intrinseca della guida. In riferimento alla sola precisione lineare della guida questa è determinata dal parallelismo di corsa del carrello rispetto ai due piani longitudinali della guida, piano A e costa B.

I valori di A e B sono indicati nel grafico a fianco in funzione della lunghezza della guida.

La precisione lineare indicata rispetto al piano A è ottenibile solo se la guida è fissata su superfici perfettamente rettilinee mediante l'impiego di tutte le viti previste. La precisione lineare indicata rispetto alla costa laterale B è ottenibile solo con guide con fori per viti cilindriche serie "L" dopo aver premuto la guida contro un appoggio laterale perfettamente rettilineo. Nel caso di impiego di guide con fori per viti a testa svasata la linearità è condizionata dalla posizione dei fori di fissaggio della struttura.

La guida libera non fissata potrebbe essere non perfettamente rettilinea (leggermente inarcata sul piano A) senza costituire problema una volta fissata ad una struttura rigida.



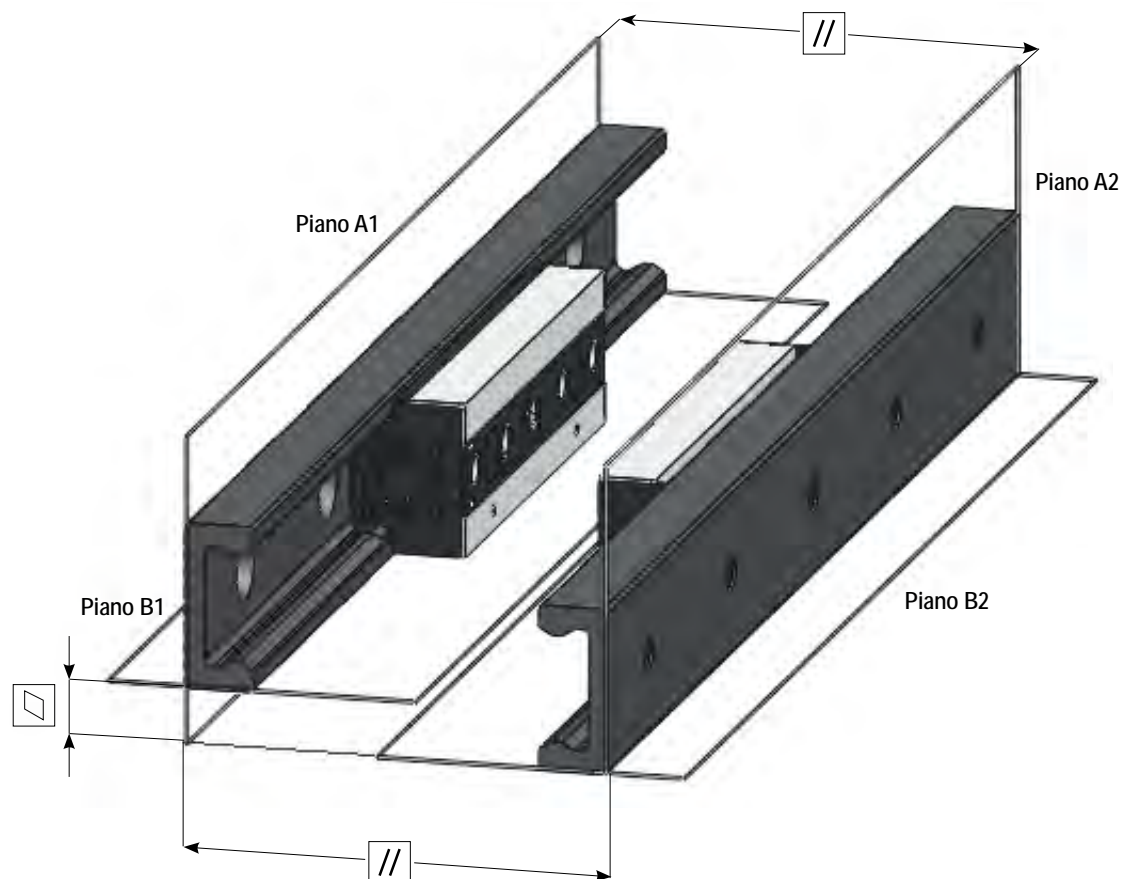
Tolleranze di montaggio di due guide in parallelo

Quando si impiegano due guide in parallelo è necessario che le superfici della struttura su cui sono fissate le guide siano parallele sui diversi piani entro i valori di tolleranze indicate nella tabella sottostante in funzione del tipo di guida e del tipo di carrello impiegato.

Errori di parallelismo superiori ai valori indicati possono provocare dei sovraccarichi sulle rotelle e sulle guide che vanno a ridurre la capacità di carico nominale e la durata (vedi coefficiente d'impiego a pag. 38) o se particolarmente elevati a compromettere la funzionalità. Le guide della serie MR combinate con i carrelli della serie RA e della serie RP o RF consentono di tollerare degli errori di montaggio molto ampi grazie alla geo-

metria di contatto delle rotelle (vedi pag. 9) che evitano entro certi limiti di creare delle condizioni iperstatiche e quindi di conseguenza ad evitare sovraccarichi interni preservando la capacità di carico nominale e la durata del sistema lineare

Le guide della serie ML e LA non dispongono di geometrie autocompensanti ma essendo strutturalmente più elastiche (rotelle ad una sola corona di sfere, guide di minore spessore) sono comunque in grado di accettare un discreto errore di parallelismo corrispondente ad un sovraccarico interno con effetti trascurabili se gli errori sono contenuti nei valori indicati.



Coppia di guide parallele	Combinazione carrelli		Errore accettabile (mm)		
	Carrelli nella guida A	Carrelli nella guida B	Parallelismo longitudinale fra i piani A	Parallelismo verticale fra i piani A	Complanarità orizzontale fra i piani B*
MRG18	RVG18	RVG18	0,03	0,02	0,5
	RAG18	RPG18	1	0,4	8
MR28	RV28, RVS28	RV28, RVS28	0,04	0,02	0,6
	RA28, RAS28	RP28, RPS28	1,2	0,5	9
	RA28, RAS28	RF28, RFS28	3	0,5	8
MR43	RV43, RVS43	RV43, RVS43	0,05	0,04	0,7
	RA43, RAS43	RP43, RPS43	2	0,6	10
	RA43, RAS43	RF43, RFS43	4	0,6	10
ML28	RL28, RLS28	RL28, RLS28	0,07	0,04	0,8
ML43	RL43, RLS43	RL43, RLS43	0,09	0,06	0,8
LAZ, LAX, LAN	PAZ, PAX	PAZ, PAX	0,2	0,2	1

* Valore riferito ad una distanza fra le due guide di circa 500 mm.