Universidad de Oviedo
Area de Ingeniería de Sistemas y Automática

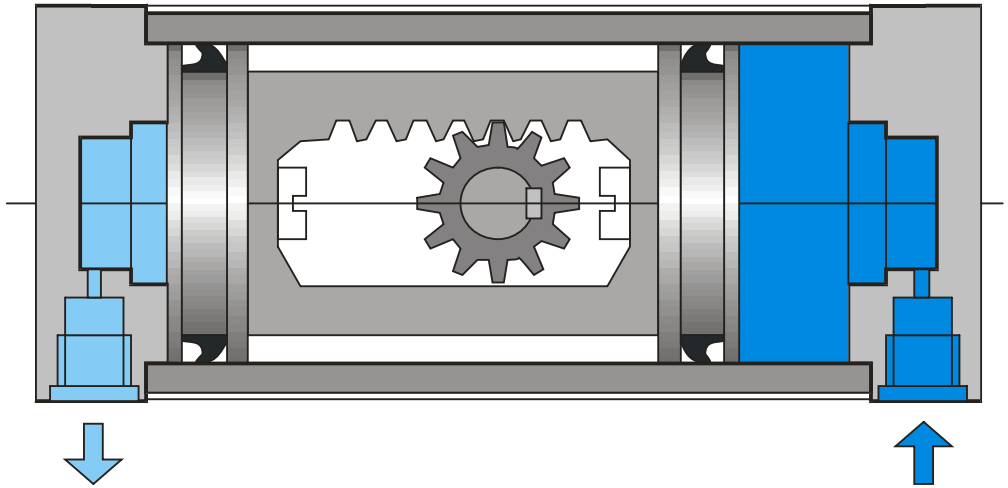
sumario

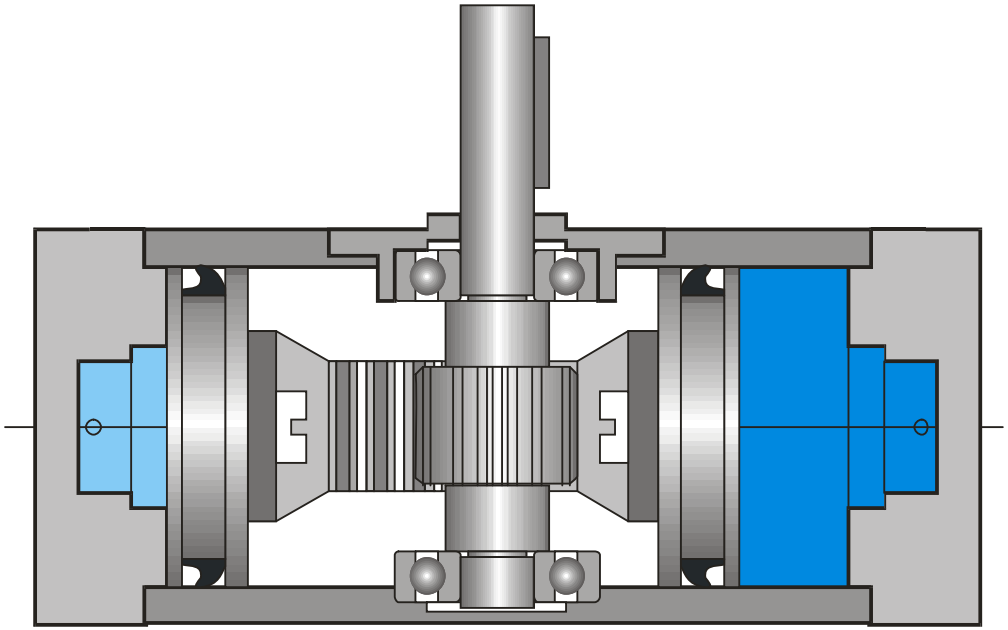
1. actuador de giro mediante piñón-cremallera
2. mesa giratoria piñón-cremallera
3. actuador de giro por paletas
4. actuador de giro con doble cremallera y piñón
5. actuador rotolineal

actuador de giro mediante piñón-cremallera

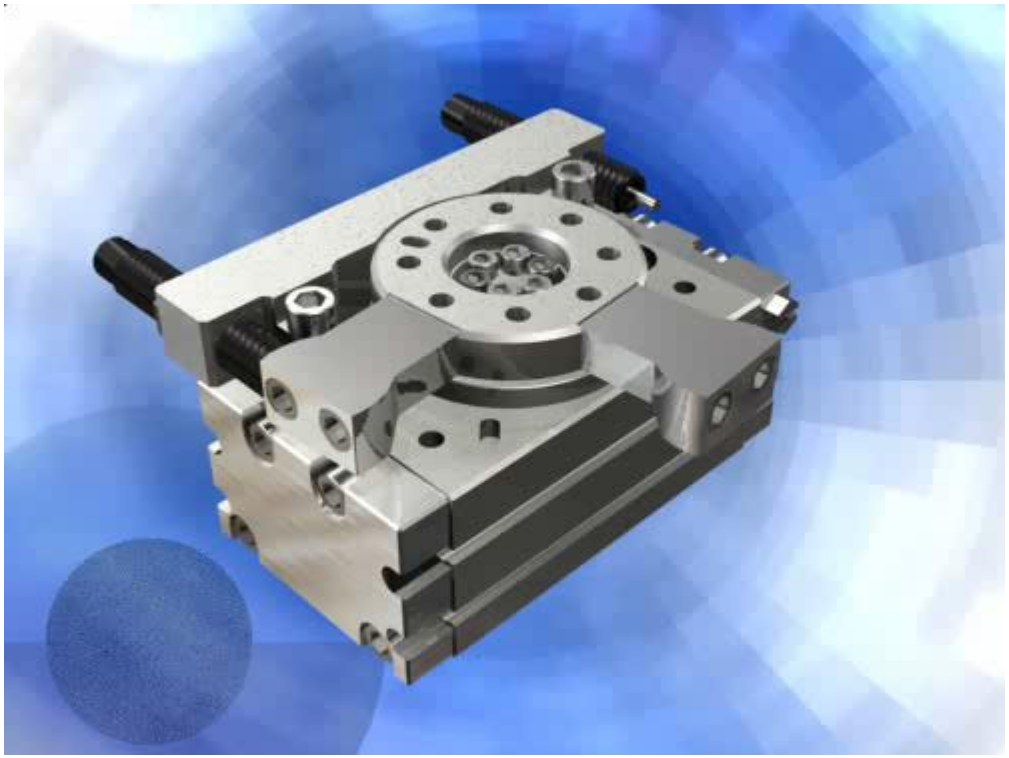
el eje de salida tiene tallado un piñón que engrana con una cremallera que está unida a un émbolo doble

los ángulos de rotación varían entre 90° y 180°



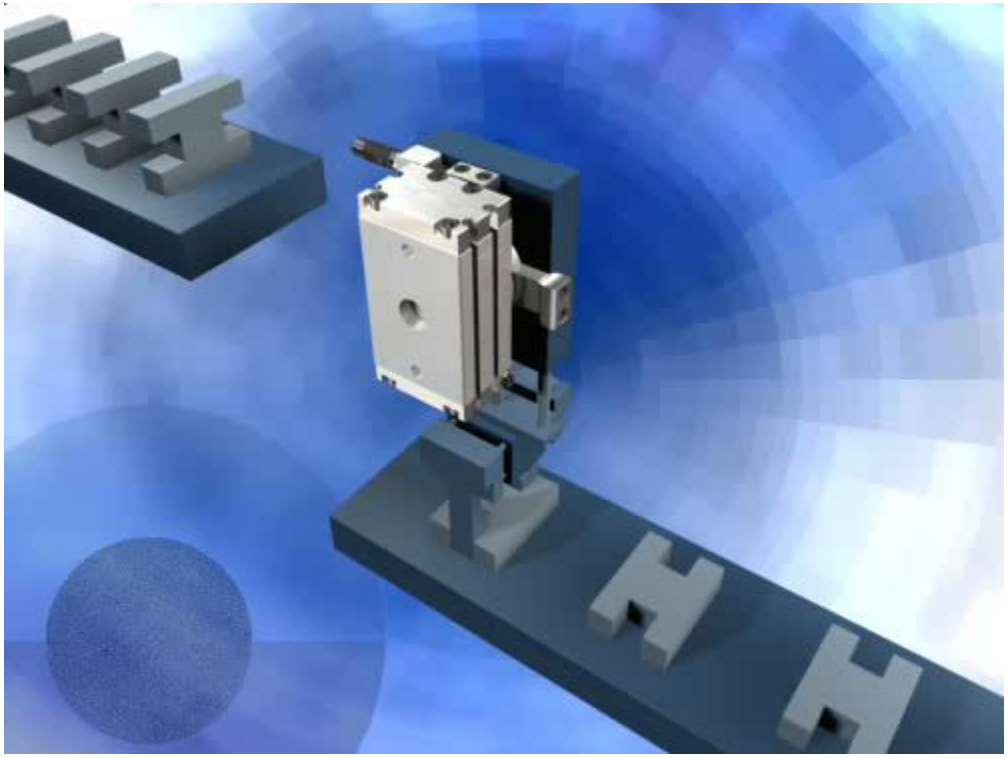


mesa giratoria piñón-cremallera MSQ



- amortiguadores hidráulicos externos
- rodamientos de bolas
- orificios de posicionamiento
- gran capacidad de Ec admisible
- alta precisión y rapidez

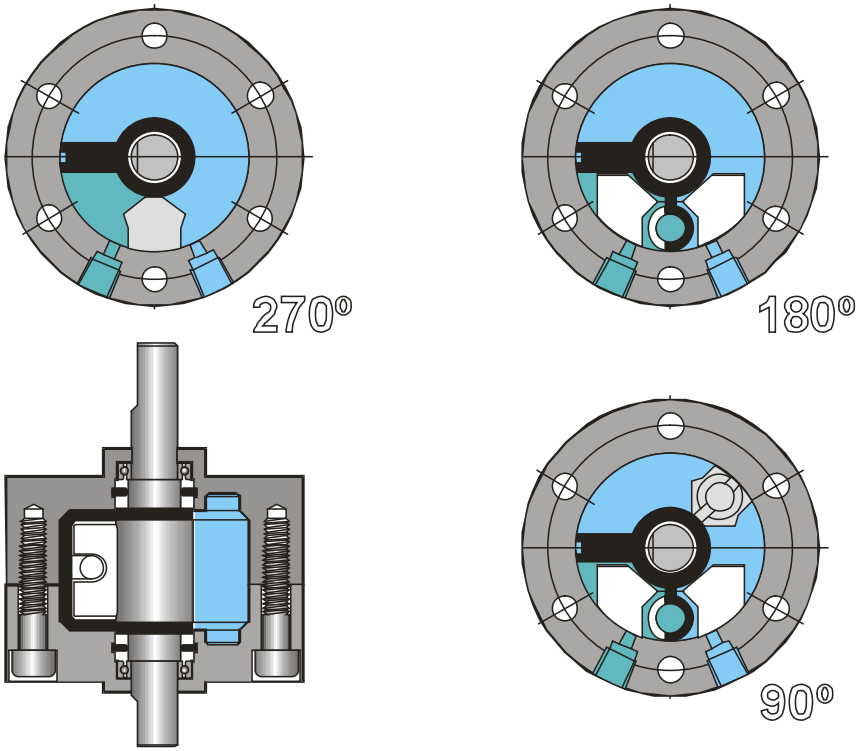
aplicación de la mesa giratoria piñón-cremallera MSQ



- manipulación
- industria del automóvil
- montaje de piezas

actuador de giro por paletas

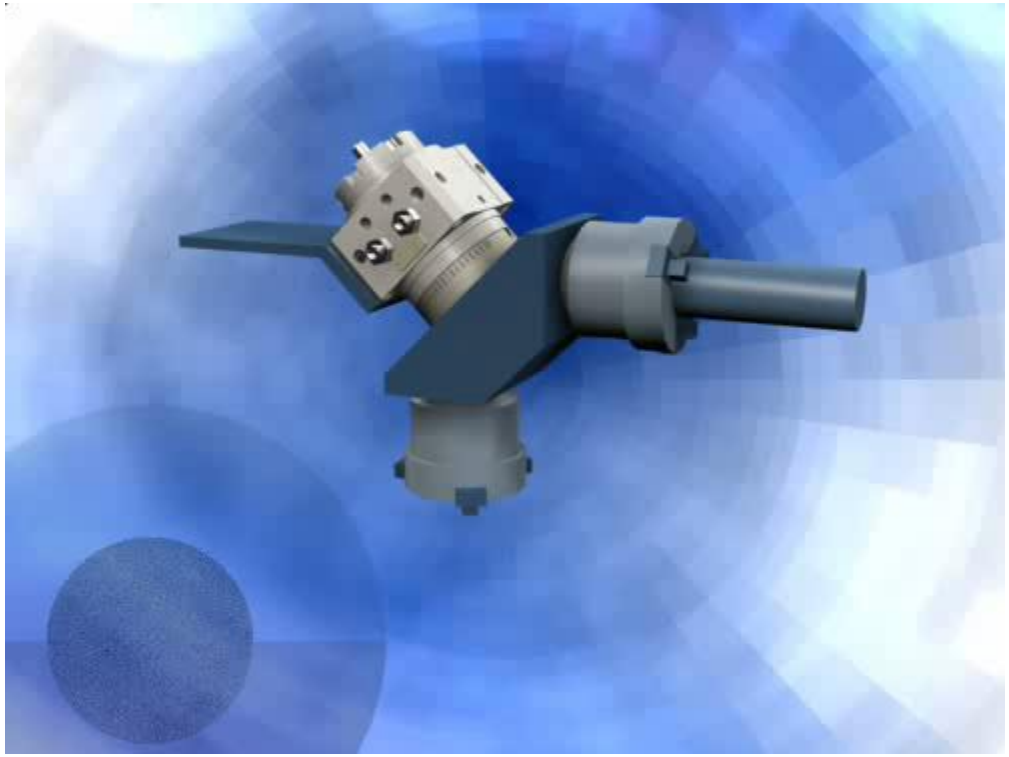
- la presión del aire actúa sobre una paleta que está unida al eje de salida, haciendo ésta un cierre hermético mediante una junta de goma o por un revestimiento elastomérico
- una junta especial tridimensional cierra el tope contra el eje y el asiento
- la posición del tope, determina el giro: 90, 180 ó 270. Se dispone de topes regulables, para ajustar cualquier ángulo de giro de la unidad



mesa giratoria de alta precisión (paletas) MSUA

- dos filas de rodamientos de bolas
- agujeros de posicionamiento
- tornillos de regulación del ángulo de giro
- detección magnética
- alta precisión y rigidez

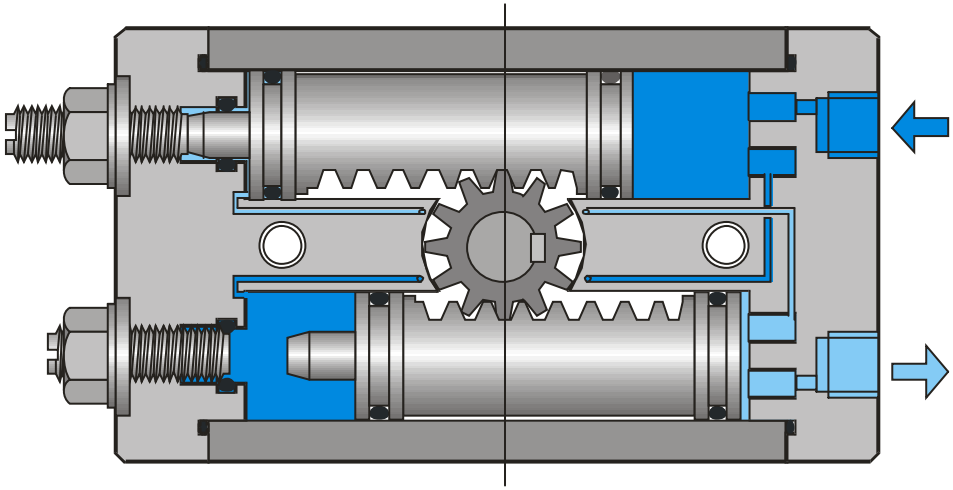
aplicación de la mesa giratoria de alta precisión MSUA

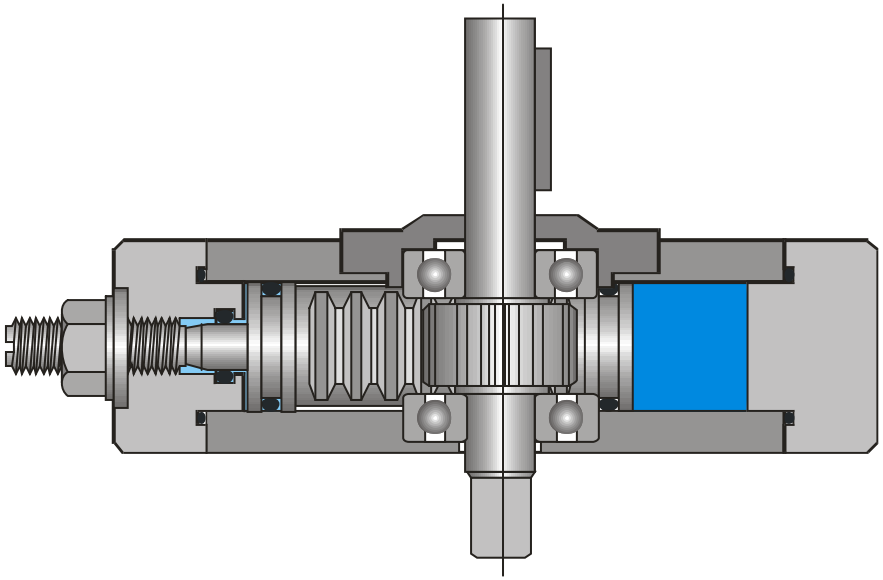


- manipulación con giros de precisión
- robótica
- fabricantes de maquinaria especial

actuador de giro con doble cremallera y piñón

capaz de sustentar cargas elevadas con relación a su tamaño y girarlas con suavidad y precisión

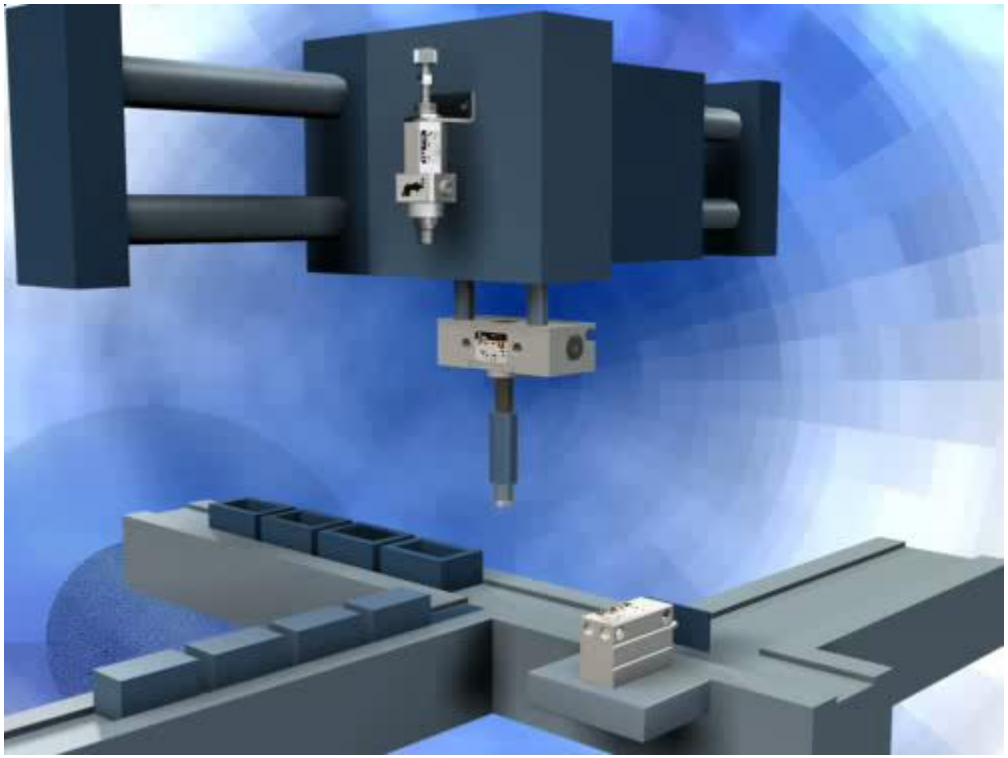




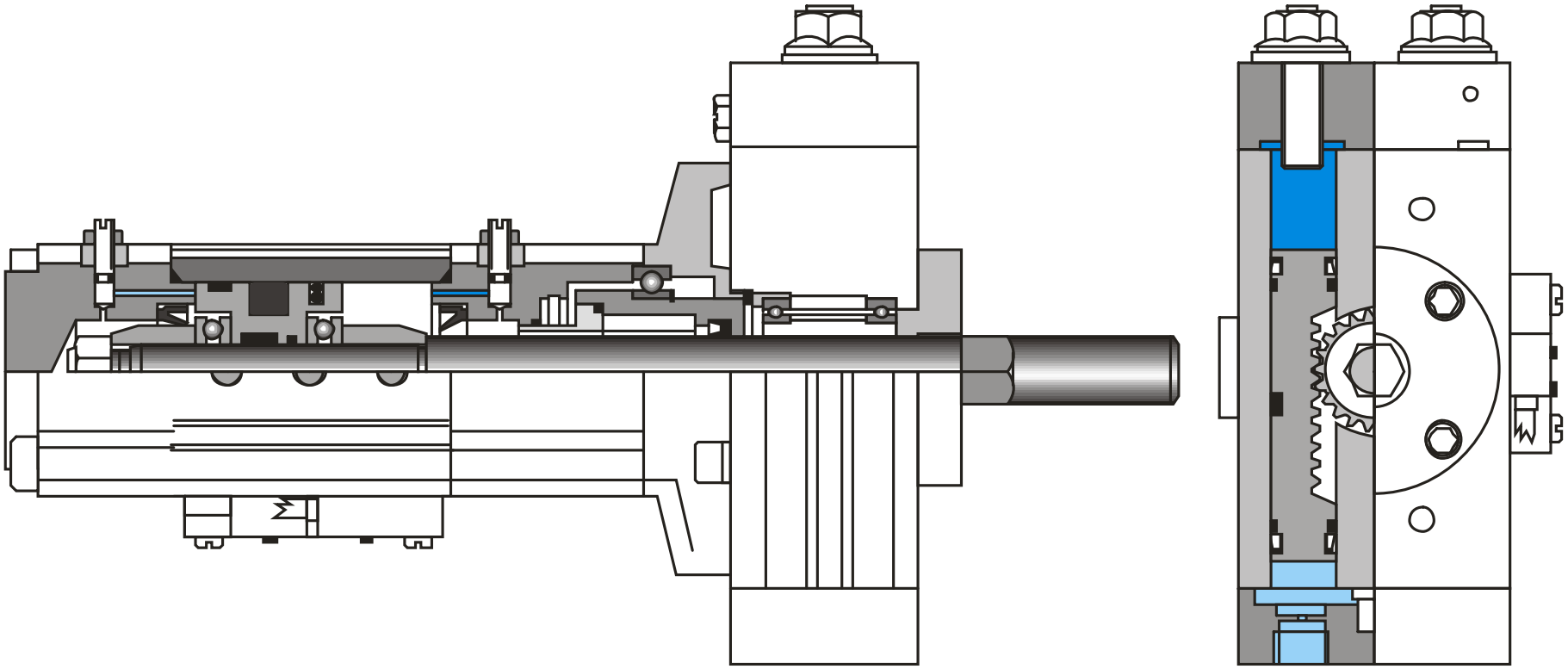
actuador de giro CRJ

- construcción fuerte de eje, guía y rodamiento
- gran carga admisible
- tope externo incluido
- flexibilidad de montaje

aplicación del actuador de giro CRJ



- manipulación
- giros
- microelectrónica
- iIndustria textil

actuador rotolineal

para la manipulación de piezas pequeñas en máquinas automatizadas, mecanismos robotizados, posicionamientos o cargas y descargas de puestos de trabajo