

Componentes configurables

Índice

Construcción de un sistema FlexLink	29
Transportadores modulares – Introducción	31
Transportadores modulares	32
Transportadores modulares – Cadena de caracteres de la configuración	33
Transportador horizontal X45 – Cadena de caracteres de la configuración	35
Transportador vertical X45 – Cadena de caracteres de la configuración	36
Elevador – Cadena de caracteres de configuración	37
Elevador en espiral – Cadena de caracteres de la configuración	38
Cadenas – Cadena de caracteres de configuración	39
Unidades de tracción X45 – Cadena de caracteres de la configuración	40
Unidades de tracción XS – Cadena de caracteres de la configuración	41

Unidades de tracción X85 – Cadena de caracteres de la configuración	42
Unidades de tracción XH – Cadena de caracteres de la configuración	43
Unidades de tracción XK – Cadena de caracteres de la configuración	44
Unidades de tracción X180 – Cadena de caracteres de la configuración	45
Unidades de tracción X300 – Cadena de caracteres de la configuración	46
Unidades de tracción WL – Cadena de caracteres de la configuración	47
Unidades de tracción WK – Cadena de caracteres de la configuración	48

Construcción de un sistema FlexLink



Módulos y componentes

Al diseñar un sistema FlexLink la idea general es aprovechar los módulos de función diseñados previamente lo máximo posible. La tienda online permite realizar una rápida configuración para diseñar sistemas simples como módulos de soporte hasta otros más complejos.

Además, se encuentran disponibles componentes individuales para crear funciones especiales, modificar las existentes o utilizarlos como piezas de repuesto.

Herramientas de configuración

Para muchos productos, se deben usar las herramientas de configuración en línea al realizar el pedido. Los números de producto (designaciones) los cuales se refieren al uso de herramientas están en color gris en el catálogo, lo que significa que no se pueden usar para realizar el pedido.

Principios de configuración

El sistema FlexLink está diseñado para ofrecer una gran versatilidad en cuanto a los requisitos de precio-rendimiento. Se han establecido los siguientes niveles de rendimiento:

Básico

- Una solución de transporte para aplicaciones de carga ligera y baja velocidad
- Productos de alta calidad confeccionados para aplicaciones de baja carga/velocidad
- Carga ligera con tracción de cadena de hasta 300 N y velocidad inferior a 40 m/min

Estándar

- Una solución de transportador para aplicaciones promedio
- Carga ligera con tracción de cadena de hasta 800 N y velocidad inferior a 60 m/min

Alto rendimiento

- Transportadores para aplicaciones de carga alta y de rápida velocidad
- Carga ligera con tracción de cadena de hasta 1250 N y velocidad inferior a 80 m/min
- Bajo nivel de ruido
- Baja generación de polvo

Alta velocidad

- Transportadores para velocidades de hasta 130 m/min

Conductor

- Transportadores con materiales conductores

Entorno complejo

- Transportadores para aplicaciones en entornos sucios o con partículas extrañas o sustancias químicas
- Alta resistencia al desgaste
- Resistencia a las sustancias químicas

Basándose en estos niveles de rendimiento, las herramientas de configuración orientan al usuario hacia la combinación más adecuada de funciones para satisfacer sus necesidades. Hay disponibles instrucciones de configuración que sirven como guía para seleccionar la versión de la unidad de tracción, la velocidad, el material del raíl de deslizamiento, los tipos de cadena, los tipos de curvas, etc. Para los dispositivos de manipulación de palets, es posible especificar el tipo de palet, las opciones de soporte, los sensores, etc. El precio y la información relacionada con la entrega se proporcionan de forma inmediata.

My FlexLink

My FlexLink es una extensión de FlexLink.com y es un portal que le permite diseñar y hacer negocios de forma sencilla.

Contiene:

- Tienda online
- Sala para clientes
- Software inteligente para transportadores
- Herramientas de diseño

Para tener acceso a todo lo anterior, regístrese y obtenga acceso de forma inmediata.

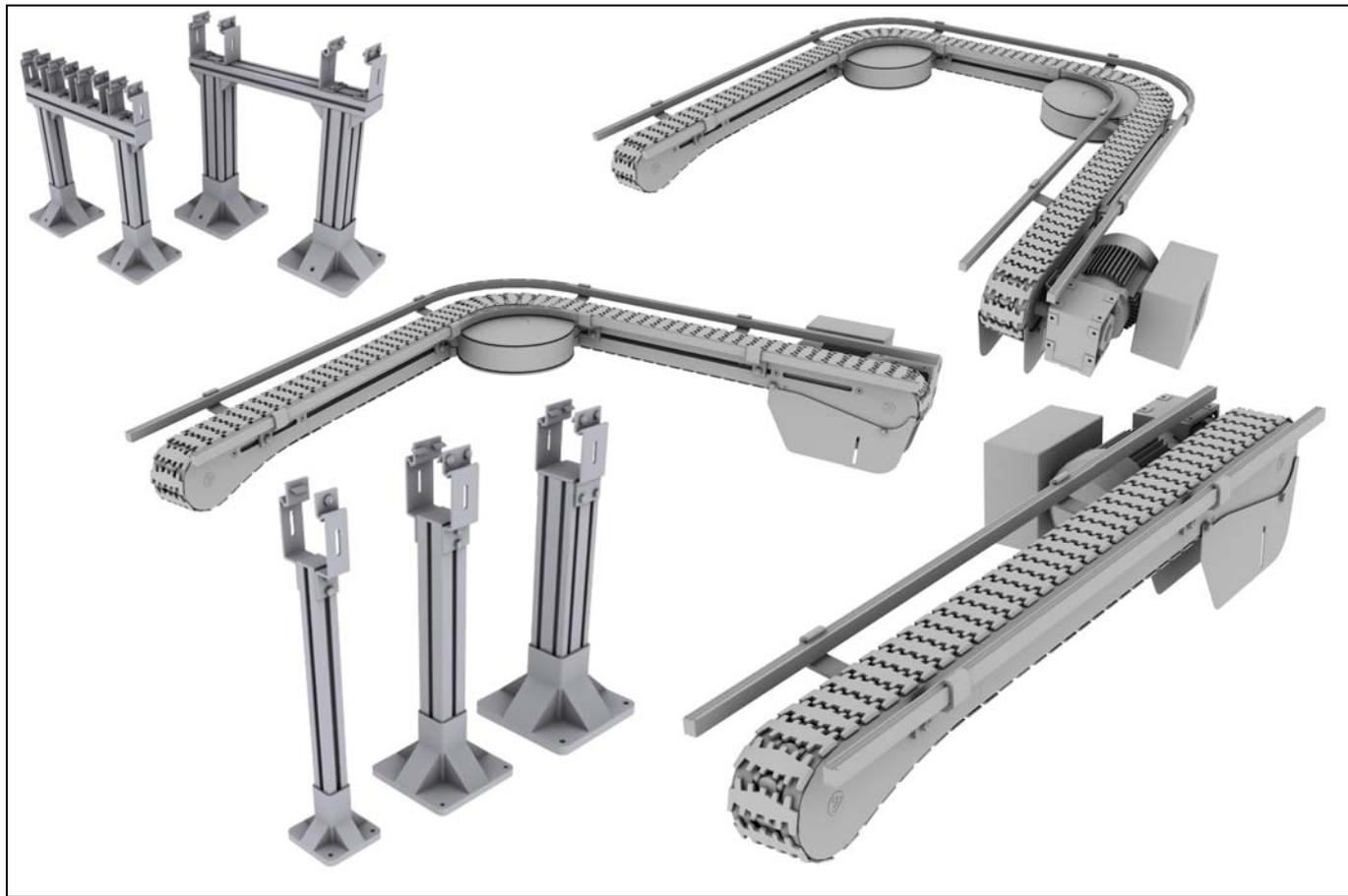
Una vez realizada la configuración, puede descargar un archivo CAD en formato STEP con la configuración actual.

La herramienta de configuración es fácil de utilizar y se encuentra disponible de forma ininterrumpida.

The screenshot displays the My FlexLink web portal interface. At the top, there is a navigation bar with the FlexLink logo (a coesia company) and several utility links: Select Customer, Search Products, Shopping Cart (0/0), and Order Archive. Below this, a user information bar shows the current customer (FlexLink PSD Destocking, Projects), user (SEJED), and various settings like Contact, Settings, Terms And Conditions, My FlexLink (Logout), Admin, and a language dropdown set to English.

The main content area features a search bar and filters for Product types, Import, and Quick add. Below these are two dropdown menus for Product Group and Product Type. The central part of the page is a grid of 32 product categories, each with a representative image and material options (Aluminum or Stainless Steel):

Product Group	Product Type
Chains and Accessories	Conveyor Beams Aluminum Stainless Steel
Idle Units	Slide Rails and Accessories
Front Pieces	Guide Rails Aluminum Stainless Steel
Feet	Structural and Support Beams End caps Aluminum Stainless Steel
Pallet Modules & Components	Conveyor Modules
Spare Parts	Supplementary Solutions
	Bends Aluminum Stainless Steel
	Tools
	Guide Rail Brackets Aluminum Stainless Steel
	Enclosure Items
	Support Modules
	Software
	Drive Units Aluminum Stainless Steel
	Drip Tray Systems
	Connectors, Brackets and Fittings Aluminum Stainless Steel
	Fasteners Aluminum Stainless Steel
	Elevators and Spirals
	MS+ Profile Systems



CC

X45

XS

X65

X65P

X85

X85P

XH

XK

XKP

X180

X300

GR

Configuración de transportador

Se pueden solicitar diversos módulos transportadores estándar utilizando la herramienta de configuración online. Al utilizar el configurador, se pueden especificar la mayoría de las aplicaciones de transporte estándar. Esto incluye:

- Transportadores rectos
- Transportadores con una o dos curvas
- Soporte para transportadores

El configurador resulta muy sencillo de usar y proporciona el precio, el plazo de entrega y un modelo en 3D del diseño. Se encuentra disponible de forma ininterrumpida y completamente automática. Una vez configurado, el diseño reciba una ID de configuración al guardarlo. Esta ID se utiliza después para identificar el módulo al hacer el pedido.

Procedimiento de configuración

Para utilizar el configurador, inicie sesión en www.flexlink.com. Los usuarios nuevos deben registrarse primero. Después de iniciar sesión, simplemente vaya a “My FlexLink” y seleccione “Compras online” en el menú desplegable. A continuación, seleccione “Configurar módulos” y haga clic en “Módulos transportadores”. Se le presentarán varias opciones de configuración. Haga clic en el producto deseado y siga las instrucciones que aparecen en pantalla.

Modelos de configuración

Para realizar la configuración de forma fácil e intuitiva, hay disponibles modelos de configuración. Un modelo es un grupo de parámetros de configuración adecuados para un perfil de aplicación en específico. Los modelos para el X85 son las siguientes:

- Básico
- Estándar
- Alta velocidad
- Alto rendimiento
- Entorno complejo
- Conductor

Al aplicar un modelo en el configurador, se especificarán parámetros tales como el tipo de la unidad de tracción, el material del raíl de deslizamiento, el material de la cadena, el tipo de perfil guía, etc.

CS

XT

WL

WK

XC

XF

XD

ELV

CTL

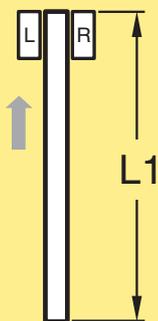
FST

TR

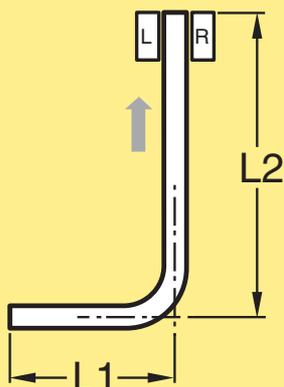
APX

IDX

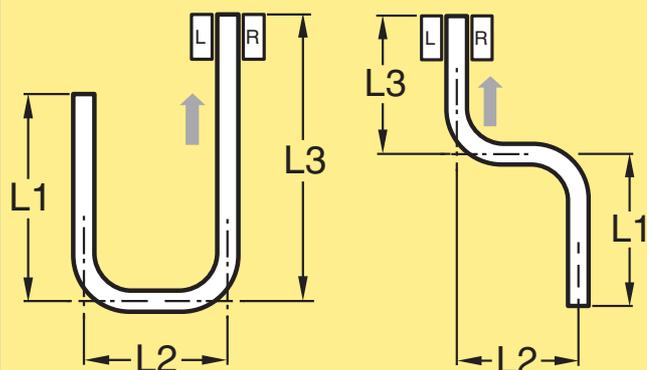
Transportador recto



Transportador con una curva



Transportador con dos curvas



Módulos de soporte – Un solo carril o varios

	5115387	Simple fundido
	5115388	Terminal adjustable simple
	5115389	Rodillo guía simple
	5115390	Placa de pie simple
	5115391	Simple, dos/tres puntos
	5115392	Simple XB
	5115393	2 carriles individuales
	5115394	3 carriles individuales
	5115395	4 carriles individuales
	5115396	Dos carriles dobles
	5115397	3 carriles dobles
	5115398	4 carriles dobles
	5115400	Unidad de tracción terminal
	5115401	Transferencia en línea para unidad de tracción
	5115402	Curva anti-fricción para unidad de tracción

Módulo transportador recto y módulo transportador con una o dos curvas – Cadena de caracteres de configuración

CC

X45

Transportador recto con motor de velocidad fija

A	B	I	J
X85	- 3000	- V10	- 0.09kW

XS

X65

Transportador con dos curvas con motor de velocidad variable

A	B	C	D	EF	GH	I	J
X85	- 3000	- 3000	- 3000	- R90	- L30	- V8-20	- 0.55kW

X65P

X85

X85P

XH

XK

XKP

X180

X300

GR

CS

XT

WL

WK

XC

XF

XD

ELV

CTL

FST

TR

APX

IDX

A - Plataforma

Plataforma seleccionada

B - Longitud L1

Longitud seleccionada (mm)

C - Longitud L2

Longitud seleccionada (mm)

(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

C - Longitud L3

Longitud seleccionada (mm)

(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

E - Dirección de la primera curva

R: Derecha

L: Izquierda

(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

F - Ángulo

Ángulo de curva anti-fricción: 30, 45, 90, 180

Ángulo de curva plana: 15, 30, 45, 60, 90

(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

E - Dirección de la segunda curva

R: Derecha

L: Izquierda

(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

H - Ángulo

Ángulo de curva anti-fricción: 30, 45, 90, 180

Ángulo de curva plana: 15, 30, 45, 60, 90

(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

I - Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min

V... - ...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

J - Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW

Módulos de soporte – Cadena de caracteres de configuración

Soporte sencillo, altura 900

A	B	C	F
X85	Sencilla	64x64	900

Soporte de 3 carriles con dos patas

A	B	C	D	E	F
X85	Múltiple	88x88	3	2	850

A - Plataforma

Plataforma seleccionada

B - Tipo de soporte

Sencilla

Unidad de tracción

Acero inoxidable

Múltiple

C - Tamaño de perfil

44x44

66x66

88x88

DIÁ. 60 mm

D - Número de transportador

2 (se omite la posición para la no múltiple)

3 (se omite la posición para la no múltiple)

4 (se omite la posición para la no múltiple)

E - Número de patas

1 (se omite la posición para la no múltiple)

2 (se omite la posición para la no múltiple)

F - Parte superior de la cadena

Altura seleccionada (mm)

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Transportador recto con motor de 24 voltios

N.º de producto	A	I
XUUC SP	3000	- 24 V

Transportador con dos curvas con motor de 400 voltios

N.º de producto	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
XUUC U	1500	- 1500	- 1500	- R	- 180	- L	- 90	- 50 Hz:	- 400 V	- V13,5

A – Longitud L1

Longitud seleccionada (mm)

J – Velocidad de motor

V... Velocidad fija ... m/min
(se omite la posición para motores de 24 voltios)

B – Longitud L2

Longitud seleccionada (mm)
(se omite la posición para el transportador recto)

C – Longitud L3

Longitud seleccionada (mm)
(se omite la posición para el transportador recto)

D – 1ª dirección de curva

R: Derecha
L: Izquierda
(se omite la posición para el transportador recto)

E – Ángulo

Ángulo de curva plana: 30, 45, 90, 180
(se omite la posición para el transportador recto)

F – 2ª dirección de curva

R: Derecha
L: Izquierda
(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

G – Ángulo

Ángulo de curva plana: 30, 45, 90, 180
(se omite la posición para el transportador recto y de una sola curva)

H – Frecuencia

Frecuencia: 50, 60
(se omite la posición para motores de 24 voltios)

I – Tensión

Tensión: 24, 400

Transportador vertical X45 – Cadena de caracteres de la configuración

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Transportador vertical con motor de 24 voltios

N.º de producto	A	B	C	D	E	G
XUUC VP	3000	- 300	- 1000	- 15	- Abajo	- 24 V

Transportador vertical con motor de 400 voltios

N.º de producto	A	B	C	D	E	F	G	H
XUUC V	3500	- 60	- 1500	- 5	- Arriba	- 50 Hz:	- 400 V	- V13,5

A – Longitud total

Longitud seleccionada (mm)

B – Altura (Z)

Longitud seleccionada (mm)

C – Longitud L1

Longitud seleccionada (mm)

D – Ángulo

Ángulo de curva plana: 5, 15

E – Dirección

Arriba
Abajo

F – Frecuencia

Frecuencia: 50, 60
(se omite la posición para motores de 24 voltios)

G – Tensión

Tensión: 24, 400

H – Velocidad del motor

V... Velocidad fija ... m/min
(se omite la posición para motores de 24 voltios)

Elevador alto X85 con Profibus

A	C	D	E	F	G	H	I	J
X85	- 200	- ABCD	- E	- 900	- 2800	- 50	- PB	- AS0

X45

XS

Elevador bajo XT, anchura de palet de 400, Profisafe

A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
X85	- 400	- 150	- AB	- E	- 400	- 1200	- 50	- PS	- AS2

X65

X65P

A - Plataforma

X85/XK, XT

B - Anchura de palet

240 / 320 / 400

480 / 640

C - Altura de producto

1 - 400 mm

D - Posiciones de entrada/salida

A / B / C / D

E - Posición de la puerta

E: Izquierda

F: Derecha

F - Altura más baja

Elevador bajo: 300 - 600 mm

Elevador alto: 300 - 1200 mm

G - Altura más alta

Elevador bajo: 900 - 1400 mm

Elevador alto: 2400 - 3000 mm

H - Versión de unidad de tracción

50: 50 Hz:

60: 60 Hz:

I - Bus de campo

PB: Profibus

PS: Profisafe

J - ESD

AS0: Estándar

AS2: Conductor

X85

X85P

XH

XK

XKP

X180

X300

GR

CS

XT

WL

WK

XC

XF

XD

ELV

CTL

FST

TR

APX

IDX

Elevador en espiral – Cadena de caracteres de la configuración

Elevador en espiral

Información de pedidos

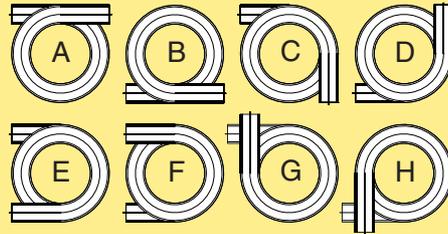
Ejemplo de una cadena de caracteres obtenida del configurador:

N.º de producto	A	B	C	D	E	F	G	H	I								
5995512	100	-	1000	-	500	-	S	-	A	-	TU	-	800	-	3	-	25

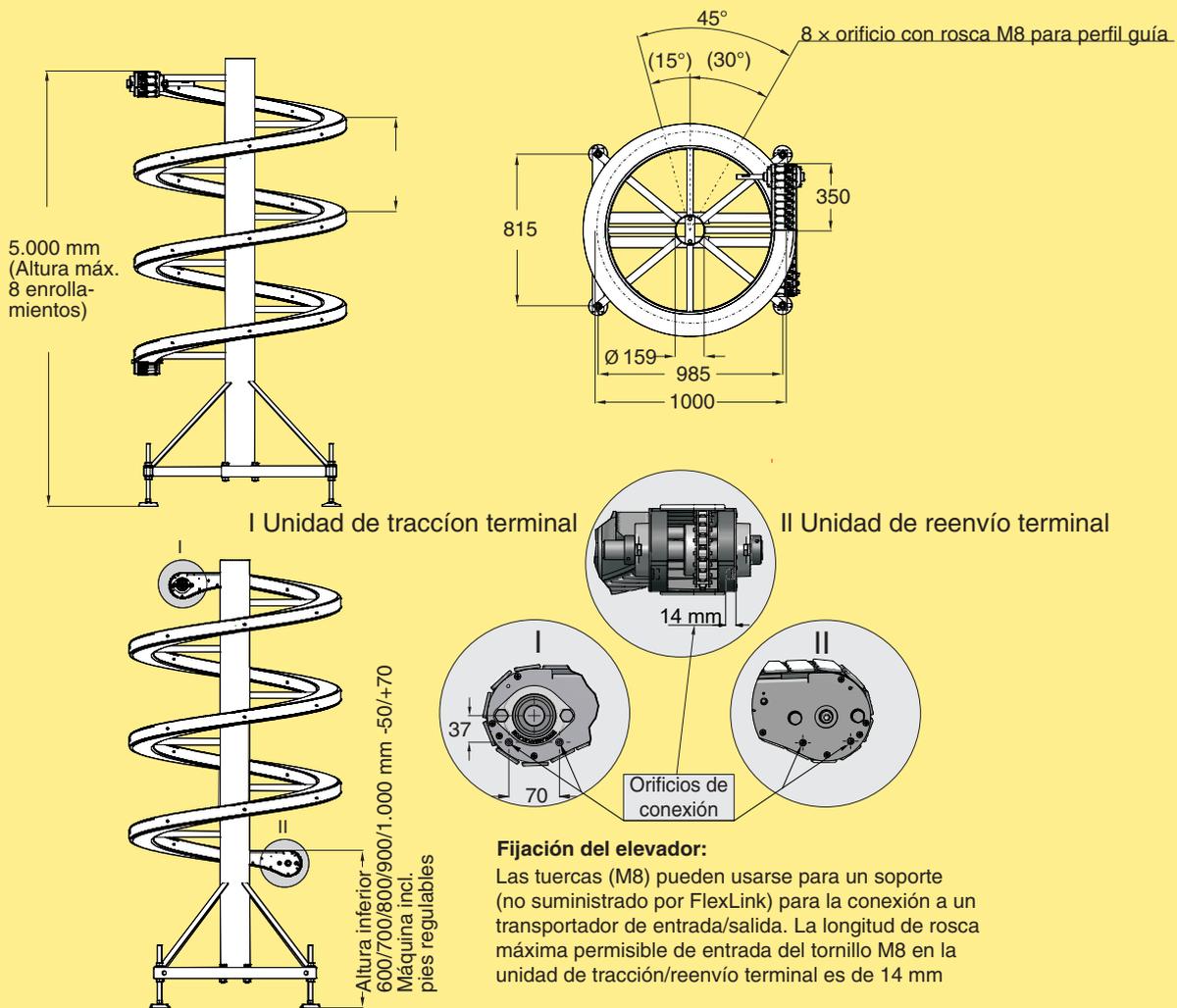
5995512- Número de producto (estándar)

- A Anchura de la cadena
- B Centro de espiral del diámetro de la cadena
- C Inclinación por vuelta
- D Configuración del material de acero dulce (S)
- E Configuración (por ejemplo, A)
- F Dirección de transporte ascendente/descendente
TU o TD
- G Altura inferior 600/700/800/900/1000
- H Número de enrollamientos 3-8 (Estándar)
- I Diámetro de eje 20 mm (SA37), 25 mm (SA47) y 30 mm (SA47)

Configuración de alimentación de entrada/salida



Elevador en espiral, estándar



Fijación del elevador:
Las tuercas (M8) pueden usarse para un soporte (no suministrado por FlexLink) para la conexión a un transportador de entrada/salida. La longitud de rosca máxima permisible de entrada del tornillo M8 en la unidad de tracción/reenvío terminal es de 14 mm

Elevador en espiral (Estándar) **5995512**
Altura inferior 600, 700, 800, 900 o 1000 mm

Utilice el configurador online para realizar su pedido.

A continuación se proporcionan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Entrada

Plataforma: “X85”

Tipo de cadena: “XBTF 5A85 U”

Distancia CC (mm) [133..167]: “167” (dependiendo del valor de PAR, la distancia CC será modificada).

PAR 1-20: “5” (dependiendo de la distancia CC, el valor de PAR será modificado).

Longitud total deseada (m): “26”

The screenshot shows a configuration window with the following fields and values:

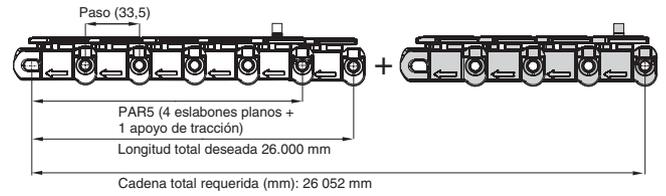
- Paso 1**
- Plataforma: X85
- Tipo de cadena: XBTF 5A85 U
- Distancia CC (mm) [133..167]: 167
- PAR 1-20: 5
- Longitud total deseada (m): 26.0

Below these fields, a summary table is displayed:

Paso de la cadena (mm)	33,5
Distancia CC real (mm)	167
Distancia real de cadena (mm)	5010
Cadena total requerida (mm)	26052
Cant. que se debe suministrar	6

Arrows indicate 'Salida' (Output) and 'Entrada' (Input) directions.

(de acuerdo al valor de PAR deseado) y un eslabón con apoyos de tracción después del “último” eslabón con apoyos de tracción. Consulte la ilustración.



Cant. que se debe suministrar: “6” (La longitud deseada es de 26 m y los productos serán entregados en longitudes múltiplo de 5 metros; para cubrir la demanda de la longitud necesaria, se requieren 6 paquetes de cadenas).

Resultado de configuración:

N.º de producto	Cant.	Descripción
XBTF 5A85 U	6	XBTF 5A85 U PAR5

Salida

Paso de la cadena: “33,5” (consultar la tabla que aparece a continuación)

Parámetro	Tipo de transportador				
	XS, X45H, X65, XT	X85	XH	XK	X180/X300
Paso de la cadena, mm	25,4	33,5	35,5	38,1	33,5

The diagram shows a chain link with the pitch (Paso) indicated as the distance between the centers of the two pins.

Distancia CC real (mm): La distancia CC seleccionada será redondeada al valor más cercano que coincida con el paso de la cadena.

Por ejemplo, para el valor 400, plataforma X85 (paso 33,5 mm), distancia CC = 400 mm, el CC real será 402 mm.

Distancia real de cadena (mm): La longitud real dependiente del valor de CC/PAR y asumiendo que la cadena siempre finaliza con un eslabón con apoyos de tracción. Esto ocasiona que la longitud varíe entre 3000 - 3250 o 5000 a 5500 mm dependiendo de la plataforma seleccionada.

Cadena total requerida (mm): “26 052” (Todas las cadenas configurables comienzan con un número de eslabones planos en este caso 4 eslabones antes del eslabón con apoyos de tracción [par5]). La longitud deseada es 26 000 mm y el paso de la cadena para X85 es de 33,5 mm. Esto produce un número incorrecto de eslabones planos antes del eslabón con apoyos de tracción. La longitud se corrige agregando eslabones planos

Unidades de tracción X45 – Cadena de caracteres de la configuración

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

N.º de producto	A	B	D	E	G	H	I
XTEB	NP	L	V4	SA37	50/230	0,18 kW	TF

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
XTEB	MNPV	L	V6-15	WA20	MM03	50/380-500	C	P

N.º de producto - Tipo de tracción

XTEB: Tracción terminal

60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

A – Unidad 0

MNP: Mediana, tracción directa, sin embrague deslizante

NP: Pesada, tracción directa, sin embrague deslizante

.....V: Velocidad variable

B – Posición del motor

L: Izquierda

R: Derecha

D – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min

V... -...: Rango de velocidad variable-... m/min

E – Caja de engranajes

WA20: Motor SEW tipo WA20

SA37: Motor SEW tipo SA37

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW

MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW

MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW

MM11: SEW tipo Movimot, 1,1 kW

(se omite la posición para motores de velocidad fija)

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V

50/400: 50 Hz, 400 V

60/230: 60 Hz, 230 V

60/460: 60 Hz, 460 V

60/575: 60 Hz, 575 V

50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW

(se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

I – Protección térmica

No: Sin protección térmica

TF: Protección térmica tipo TF

TH: Protección térmica tipo TH

(se omite la posición para motores de velocidad variable)

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido

C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot

(se omite la posición para motores de velocidad fija)

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus

P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento

D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento

(se omite la posición para motores de velocidad fija)

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

N.º de producto	A	B	D	E	G	H	I
XSEB	H	- L	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW	- TF

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
XSEB	HPV	- L	- V6-15	- WA20	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

N.º de producto - Tipo de tracción

XSEB: Tracción terminal

XSEW: Tracción en curva horizontal

XSEB DD: Tracción doble

50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW
(se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

A – Unidad 0

HP: Pesado, tracción directa, embrague deslizante
H: Pesado, motor suspendido, embrague deslizante
...V: Velocidad variable

I – Protección térmica

No: Sin protección térmica
TF: Protección térmica tipo TF
TH: Protección térmica tipo TH
(se omite la posición para motores de velocidad variable)

B – Posición del motor

L: Izquierda
R: Derecha

D – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min
V... -...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido
C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

E – Caja de engranajes

S37: Motor SEW tipo S37
SA37: Motor SEW tipo SA37

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus
P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento
D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW
MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW
MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW
MM11: SEW tipo Movimot, 1,1 kW
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V
50/400: 50 Hz, 400 V
60/230: 60 Hz, 230 V
60/460: 60 Hz, 460 V
60/575: 60 Hz, 575 V

Unidades de tracción X85 – Cadena de caracteres de la configuración

A continuación, se dan tres ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, junto con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

N.º de producto	A	C	C	E	F	H	I	J
XBEB A85	HNP	- L	- G	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW	- TF

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

N.º de producto	A	C	E	F	G	H	K	L
XBEB A85	MNPV	- L	- V6-15	- WA20	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

Unidad de tracción doble con motor de velocidad variable

N.º de producto	A	B	C	E	F	G	H	K	L
XBEB DD A85	HPDV	- 250	- L	- V6-20	- SA 37	- MM05	- 50/380-500	- C	- P

N.º de producto - Tipo de tracción

XBEB: Tracción terminal
 XBEC: Tracción catenaria
 XBER: Tracción intermedia
 XBEW: Tracción en curva horizontal
 XBEB DD: Tracción doble

A – Unidad 0

CNP: Compacta, tracción directa, sin embrague deslizante
 MNP: Mediana, tracción directa, sin embrague deslizante
 HNP: Pesada, tracción directa, sin embrague deslizante
 HP: Pesado, tracción directa, embrague deslizante
 D: Tracción doble
 H: Pesado, motor suspendido, embrague deslizante
 ...V: Velocidad variable

B – Distancia CC

Distancia CC (mm)_ [86] fija
 Distancia CC (mm) [130..-350] variable
 (se omite la posición para la tracción no doble)

C – Posición del motor

L: Izquierda
 R: Derecha

D – Tracción terminal con cadena guiada

G: Guiada (se omite la posición para la no guiada)

E – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min
 V... -...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

F – Caja de engranajes

WA10: Motor SEW tipo WA10
 WA20: Motor SEW tipo WA20
 S37: Motor SEW tipo S37
 SA37: Motor SEW tipo SA37

G – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW
 MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW
 MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW
 MM11: SEW tipo Movimot, 1,1 kW
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

H – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V
 50/400: 50 Hz, 400 V
 60/230: 60 Hz, 230 V
 60/460: 60 Hz, 460 V
 60/575: 60 Hz, 575 V
 50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot
 60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

I – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW
 (se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición G)

J – Protección térmica

No: Sin protección térmica
 TF: Protección térmica tipo TF
 TH: Protección térmica tipo TH
 (se omite la posición para motores de velocidad variable)

K – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido
 C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

L – Fieldbus

No: Sin fieldbus
 P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento
 D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

X45

N.º de producto	A	B	C	D	E	G	H	I
XHEB	HNP	- L	- G	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW	- TF

XS

X65

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

X65P

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
XHEB	HNPV	- L	- V6-15	- WA20	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

X85

X85P

N.º de producto - Tipo de tracción

XHEB: Tracción terminal
 XHEC: Tracción catenaria
 XHER: Tracción intermedia
 XHEW: Tracción en curva horizontal
 XHEB DD: Tracción doble

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V
 50/400: 50 Hz, 400 V
 60/230: 60 Hz, 230 V
 60/460: 60 Hz, 460 V
 60/575: 60 Hz, 575 V
 50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot
 60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

XH

XK

XKP

X180

X300

A – Unidad 0

HNP: Pesada, tracción directa, sin embrague deslizante
 HP: Pesado, tracción directa, embrague deslizante
 H: Pesado, motor suspendido, embrague deslizante
 ...V: Velocidad variable

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW
 (se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

GR

CS

XT

B – Posición del motor

L: Izquierda
 R: Derecha

I – Protección térmica

No: Sin protección térmica
 TF: Protección térmica tipo TF
 TH: Protección térmica tipo TH
 (se omite la posición para motores de velocidad variable)

WL

WK

XC

C – Tracción terminal con cadena guiada

G: Guiada (se omite la posición para la no guiada)

D – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min
 V... -...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido
 C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

XF

XD

E – Caja de engranajes

WA10: Motor SEW tipo WA10
 WA20: Motor SEW tipo WA20
 S37: Motor SEW tipo S37
 SA37: Motor SEW tipo SA37

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus
 P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento
 D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

ELV

CTL

FST

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW
 MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW
 MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW
 MM11: SEW tipo Movimot, 1,1 kW
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

TR

APX

IDX

Unidades de tracción XK – Cadena de caracteres de la configuración

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

N.º de producto	A	B	D	E	G	H	I
XKEB	H	- L	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW	- TF

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
XKEB	HPV	- L	- V6-15	- WA20	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

N.º de producto - Tipo de tracción

XKEB: Tracción terminal
 XKEC: Tracción catenaria
 XKEW: Tracción en curva horizontal
 XKEB DD: Tracción doble

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V
 50/400: 50 Hz, 400 V
 60/230: 60 Hz, 230 V
 60/460: 60 Hz, 460 V
 60/575: 60 Hz, 575 V
 50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot
 60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

A – Unidad 0

P: Tracción directa, embrague deslizante
 H: Pesado, motor suspendido, embrague deslizante
V: Velocidad variable

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW
 (se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

B – Posición del motor

L: Izquierda
 R: Derecha

I – Protección térmica

No: Sin protección térmica
 TF: Protección térmica tipo TF
 TH: Protección térmica tipo TH
 (se omite la posición para motores de velocidad variable)

D – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min
 V... -...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

E – Caja de engranajes

WA10: Motor SEW tipo WA10
 WA20: Motor SEW tipo WA20
 S37: Motor SEW tipo S37
 SA37: Motor SEW tipo SA37
 S47: Motor SEW tipo S47 con freno

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido
 C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW
 MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW
 MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW
 MM11: SEW tipo Movimot, 1,1 kW
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus
 P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento
 D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento
 (se omite la posición para motores de velocidad fija)

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

X45

N.º de producto	A	B	D	E	G	H	I
XBEB A180	HNP	- L	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW	- TF

XS

X65

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

X65P

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
XBEB A180	HPV	- L	- V6-15	- WA20	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

X85

X85P

N.º de producto - Tipo de tracción

XBEB: Tracción terminal

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW
(se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

XH

XK

A – Unidad 0

HNP: Pesada, tracción directa, sin embrague deslizante
HP: Pesado, tracción directa, embrague deslizante
...V: Velocidad variable

I – Protección térmica

No: Sin protección térmica
TF: Protección térmica tipo TF
TH: Protección térmica tipo TH
(se omite la posición para motores de velocidad variable)

XKP

X180

X300

GR

B – Posición del motor

L: Izquierda
R: Derecha

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido
C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

CS

XT

C – Tracción terminal con cadena guiada

G: Guiada (se omite la posición para la no guiada)

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus
P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento
D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

WL

WK

XC

E – Caja de engranajes

SA37: Motor SEW tipo SA37

XF

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW
MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW
MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

XD

ELV

CTL

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V
50/400: 50 Hz, 400 V
60/230: 60 Hz, 230 V
60/460: 60 Hz, 460 V
60/575: 60 Hz, 575 V
50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot
60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

FST

TR

APX

IDX

Unidades de tracción X300 – Cadena de caracteres de la configuración

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

N.º de producto	A	B	D	E	G	H	I
XBEB A300	HNP	- L	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW	- TF

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
XBEB A300	HPV	- L	- V6-15	- WA20	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

N.º de producto - Tipo de tracción

XBEB: Tracción terminal

A – Unidad 0

HNP: Pesada, tracción directa, sin embrague deslizante

HP: Pesado, tracción directa, embrague deslizante

...V: Velocidad variable

B – Posición del motor

L: Izquierda

R: Derecha

C – Tracción terminal con cadena guiada

G: Guiada (se omite la posición para la no guiada)

D – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min

V...-...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

E – Caja de engranajes

SA37: Motor SEW tipo SA37

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW

MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW

MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW

(se omite la posición para motores de velocidad fija)

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V

50/400: 50 Hz, 400 V

60/230: 60 Hz, 230 V

60/460: 60 Hz, 460 V

60/575: 60 Hz, 575 V

50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW

(se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

I – Protección térmica

No: Sin protección térmica

TF: Protección térmica tipo TF

TH: Protección térmica tipo TH

(se omite la posición para motores de velocidad variable)

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido

C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot

(se omite la posición para motores de velocidad fija)

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus

P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento

D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento

(se omite la posición para motores de velocidad fija)

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

X45

N.º de producto	A	B	D	E	G	H	I
WLEB A322	HNP	- L	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW	- TF

XS

X65

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

X65P

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
WLEB A322	HPV	- L	- V6-15	SA37	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

X85

X85P

N.º de producto - Tipo de tracción

WLEB: Tracción terminal

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW
(se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

XH

XK

A – Unidad 0

HNP: Tracción directa, sin embrague deslizante
HP: Tracción directa, embrague deslizante
...V: Velocidad variable

I – Protección térmica

No: Sin protección térmica
TF: Protección térmica tipo TF
TH: Protección térmica tipo TH
(se omite la posición para motores de velocidad variable)

XKP

X180

X300

GR

B – Posición del motor

L: Izquierda
R: Derecha

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido
C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

CS

XT

D – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min
V... -...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

WL

E – Caja de engranajes

SA37: Motor SEW tipo SA37

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus
P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento
D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

WK

XC

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW
MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW
MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

XF

XD

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V
50/400: 50 Hz, 400 V
60/230: 60 Hz, 230 V
60/460: 60 Hz, 460 V
60/575: 60 Hz, 575 V
50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot
60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

ELV

CTL

FST

TR

APX

IDX

Unidades de tracción WK – Cadena de caracteres de la configuración

A continuación se dan dos ejemplos de cadena de caracteres de texto obtenidos del configurador, con explicaciones.

Unidad de tracción con motor de velocidad fija

N.º de producto	A	B	D	E	G	H
WKEB B225	HNP	- L	- V4	- SA37	- 50/230	- 0,18 kW -

Unidad de tracción con motor de velocidad variable

N.º de producto	A	B	D	E	F	G	J	K
WKEB B225	HPV	- L	- V6-15	SA37	- MM03	- 50/380-500	- C	- P

N.º de producto - Tipo de tracción

WKEB: Tracción terminal

A – Unidad 0

HNP: Tracción directa, sin embrague deslizante
HP: Tracción directa, embrague deslizante
...V: Velocidad variable

B – Posición del motor

L: Izquierda
R: Derecha

D – Velocidad

V...: Velocidad fija ... m/min
V... -...: Rango de velocidad variable ...-... m/min

E – Caja de engranajes

SA37: Motor SEW tipo SA37

F – Tamaño de Movimot

MM03: SEW tipo Movimot, 0,37 kW
MM05: SEW tipo Movimot, 0,55 kW
MM07: SEW tipo Movimot, 0,75 kW
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

G – Entorno eléctrico

50/230: 50 Hz, 230 V
50/400: 50 Hz, 400 V
60/230: 60 Hz, 230 V
60/460: 60 Hz, 460 V
60/575: 60 Hz, 575 V
50/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot
60/380-500: Motor de velocidad variable SEW tipo Movimot

H – Potencia del motor

... kW: Potencia del motor, kW
(se omite la posición para motores de velocidad variable; consulte la posición F)

J – Cable híbrido

No: Sin cable híbrido
C: Cable híbrido incluido en el SEW Movimot
(se omite la posición para motores de velocidad fija)

K – Fieldbus

No: Sin fieldbus
P: Fieldbus Profibus, interruptor de mantenimiento
D: Fieldbus DeviceNet, interruptor de mantenimiento
(se omite la posición para motores de velocidad fija)