Strumento di confronto con i concorrenti

Lo **Strumento di confronto con i concorrenti NILAB** è un'applicazione web interattiva progettata per aiutare ingegneri e progettisti di sistemi a trovare rapidamente il motore lineare NILAB più adatto come alternativa diretta ai prodotti di **LinMot** e **Dunkermotoren**.

Cosa fa lo strumento

Partendo da un modello di motore concorrente — o da un valore di forza nominale inserito manualmente — lo strumento identifica i motori NILAB più adatti tra le famiglie di prodotto **NL**, **GD** e **GDI**. L'algoritmo di confronto si basa sulla forza nominale continua (Fr), che è il criterio di selezione primario per i motori lineari a azionamento diretto nelle applicazioni servo.

Per ogni alternativa proposta, lo strumento fornisce:

Voce
Dati prestazionali elettrici — forza nominale Fr [N], forza di picco Fp [N] e costante di forza Kf [N/A]
Dimensioni meccaniche — lunghezza statore Lm [mm], diametro asta/cursore [mm] e dimensioni della flangia [mm × mm]
Confronto dimensionale — un diagramma SVG in scala che mostra l'ingombro della flangia del motore concorrente sovrapposto all'alternativa NILAB, consentendo una valutazione visiva immediata della differenza di ingombro di installazione
Tabella delta — differenze numeriche in larghezza flangia, altezza flangia e lunghezza statore tra il concorrente e il motore NILAB
Link diretto al datasheet interattivo NILAB per la caratterizzazione elettrica e termica dettagliata

Copertura dei concorrenti

== LinMot ==
Lo strumento copre le serie complete LinMot **P01 e P10** (PS01-23, PS01-37, PS01-48, PS10-54, PS10-70). Una nota importante per i confronti LinMot: le dimensioni della flangia mostrate per i motori LinMot si riferiscono al **profilo in alluminio a T con scanalatura PF01**, che è l'effettivo ingombro di installazione richiesto nel telaio della macchina — non il diametro del corpo motore. Questo rende immediatamente visibile il vantaggio dimensionale dei motori NILAB.

== Dunkermotoren ==
Lo strumento copre le serie **ST11, ST25, ST38 e XT38 ServoTube**, incluse le varianti standard e ad alta forza.

Famiglie di prodotto NILAB

Famiglia	Diametro cursore	Range Fr	Flangia	Note
NL (Miniature)	4 / 8 / 12 mm	0,6 – 39 N	15×34 → 35×63 mm (rettangolare)	Design compatto per applicazioni di precisione; richiede servoazionamento esterno
GD (Green Drive Standard)	16 / 25 / 35 mm	13 – 269 N	66×66 → 88×88 mm (quadrata)	Motore tubolare ad alta dinamica; richiede servoazionamento esterno
GDI (Green Drive ISO 15552)	25 / 35 mm	50 – 259 N	70×70 mm (quadrata)	Flangia standard ISO 15552 — sostituzione drop-in diretta per cilindri pneumatici; nessun adattatore richiesto

Come usare lo strumento

Voce
Selezionare il marchio concorrente (**LinMot** o **Dunkermotoren**)
Scegliere un modello specifico dall'elenco a discesa, oppure inserire manualmente un valore di forza nominale
Opzionalmente filtrare la famiglia NILAB (NL / GD / GDI / TUTTI)
Rivedere le alternative proposte — la **migliore corrispondenza** è evidenziata in alto
Per ogni alternativa, esaminare il diagramma dell'ingombro della flangia e la tabella Δ per valutare la compatibilità meccanica
Seguire il link **→ Datasheet** per la caratterizzazione elettrica completa, incluse le curve forza-velocità e la derating termica

Accesso allo strumento

Lo strumento è disponibile al seguente indirizzo:
https://www.ni-lab.online/new_websmart/crossref.php

Non è richiesta alcuna registrazione o login. Lo strumento funziona interamente nel browser.

Note sulle fonti dei dati

I dati dei motori NILAB (Fr, Fp, Kf, Lm, dimensioni della flangia) provengono direttamente dal database tecnico NILAB e da questo DokuWiki. I dati dei concorrenti provengono da datasheet e cataloghi pubblicamente disponibili (catalogo LinMot Ed.16; datasheet di prodotto pubblici Dunkermotoren). Tutti i dati sono stati verificati a maggio 2026. Per le specifiche più aggiornate dei concorrenti, fai sempre riferimento alla documentazione ufficiale del rispettivo produttore.

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:engineersguide:cross_reference

Last update: **2026/09/12 18:40**