

Lineareinheit LQ

Laufrollenführung (spielfrei)

Sensor: Bestell-Nr. IR-008-AX-110 (NAMUR)
IR-008-NS-11L (NPN)
IR-008-PS-11L (PNP)

Kabel: Bestell-Nr. ST-11G-3B-U2X

Weitere Sensoren und Kabel sind im Katalog Elektronik-Sensoren aufgeführt.

Motorbefestigung:

Der Motor wird direkt an der Seitenplatte befestigt.

Für die Fertigung der Befestigungsbohrungen benötigen wir ein Massbild des Motors.

Zahnscheibe:

Die Zahnscheibe hat eine Teilung von 5mm und eine Zähnezahl von 36. Dies ergibt einen Hub von 180mm pro Umdrehung. Die Zahnscheibe wird direkt auf der Motorenwelle befestigt.

Für die Fertigung der Befestigungsbohrungen benötigen wir ein Massbild der Motorenwelle.

Massenträgheit Je: (Mittelteil fest)

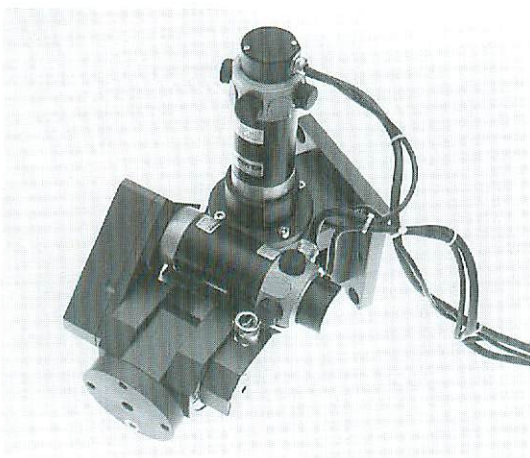
Die Massenträgheit bezieht sich auf die Einheit ohne Motor, bezogen auf den Antriebspulleyradius $R=28.65\text{mm}$

Massenträgheit Je₁: (Mittelteil beweglich)

Die Massenträgheit bezieht sich auf die Einheit ohne Motor, sie beträgt $Je_1 = 47 \text{ kgcm}^2$.

Massenträgheitsmoment		
Hub	Je [kgcm ²]	Je ₁ [kgcm ²]
0- 500	97	47
0- 600	103	47
0- 800	120	47
0-1000	134	47
0-1200	151	47

Roboter-Handgelenk LQH



Mit dem Roboter-Handgelenk sind zwei weitere Bewegungen möglich, die es erlauben, zusammen mit unseren elektrisch angetriebenen Einheiten Konturen im 3-D-Bereich abzufahren. Die hauptsächlichsten Anwendungsgebiete sind in der Montagetechnik, Lade- und Entladeroboter, Roboter für Spritzen, Schleifen, Bürsten, Schweißen, usw.

Technische Daten:

- grosse Drehmomentdichte auf kleinstem Bauraum
- kleine Massenträgheitsmomente
- hohe Verdrehsteifigkeit und hohe Dynamik
- grosse Positioniergenauigkeit
- Antrieb erfolgt über Servomotoren mit Zahnriemen
- geringes Gewicht
- anbaubar an die verschiedensten Automationsselemente oder Roboter