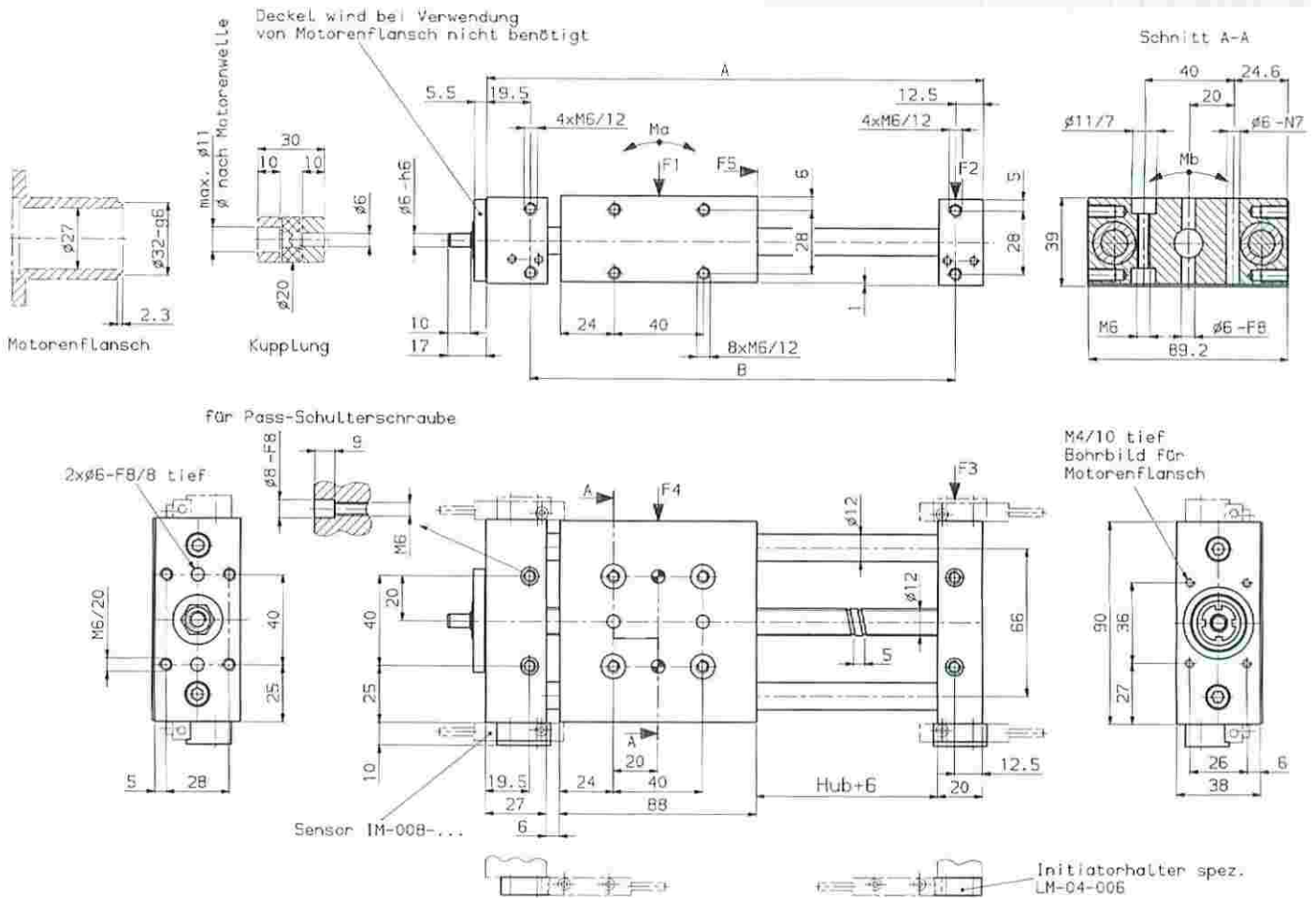
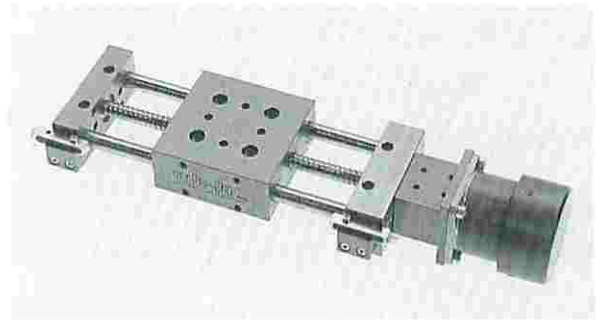


Lineareinheit LM-26-KU

Kugelgewindetrieb, Kugelbüchsen



Hub	A	B	Tragkraft statisch/dynamisch				F5 [N]	Ma [Nm]	Mb [Nm]	Gewicht [kg]
			F1 [N]	F2 [N]	F3 [N]	F4 [N]				
0- 50	197	165	500	262	500	500	*	15.3	7.65	1.65
0- 75	222	190	480	132	480	500	*	14.4	7.2	1.72
0-100	247	215	300	76	300	500	*	9	4.5	1.79
0-150	297	265	140	32	140	500	*	3.75	1.87	1.92
0-200	347	315	75	16	75	500	*	2.25	1.12	2.05

* siehe Rückseite

Bestell-Nr. LM26KU-5-...

02 = Hub 50 04 = Hub 100 08 = Hub 200
03 = Hub 75 06 = Hub 150

5 = Steigung 5mm

Typ

Hinweis:

Sensoren, Flansch und Kupplung gehören nicht zum Lieferumfang und müssen separat bestellt werden.
Weitere Hinweise siehe Rückseite.

Lineareinheit LM-26-KU

Kugelgewindetrieb, Kugelbüchsen

Sensor: Bestell-Nr. IM-008-AX-U20 (NAMUR)
IM-008-NS-U2L (NPN)
IM-008-PS-U2L (PNP)

Weitere Sensoren und Kabel (steckbar) sind im Katalog Elektronik-Sensoren aufgeführt.

Motorenflansch:

Der Motorenflansch wird mit M4 Schrauben befestigt und dient gleichzeitig zum Einspannen des zweireihigen Schulterlagers. Für die Fertigung des Motorenflansches benötigen wir ein Massbild des Motors.

Bestell-Nr. Motorenflansch zu LM-26-KU

Kupplung:

Zwischen Einheit und Motor wird eine flexible drehsteife Kupplung empfohlen.

Bestell-Nr. Kupplung zu LM-26-KU Motorwellen \varnothing ... mm

Massenträgheit:

Die Massenträgheit bezieht sich auf die Einheit inkl. Kupplung ohne Motor. Sie beträgt beim Hub von 25 mm $J = 0.19 \text{ kgcm}^2$ und nimmt pro 25 mm Hub Verlängerung um 0.005 kgcm^2 zu.

Vorschubkraft:

F5 ist abhängig vom Motorendrehmoment M_d :

$$\text{bei Steigung 5 mm gilt: } \frac{M_d [\text{Ncm}]}{0.08} = N \quad \text{max. zulässig 1000 N}$$

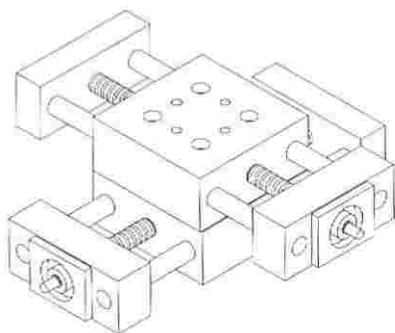
Ausführung der Spindel:

Spindel gerollt, ISO-Toleranzklasse 7 (DIN 69051).
Mutter spielfrei.

Lagerung der Spindel:

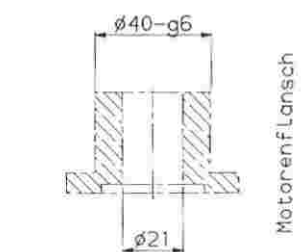
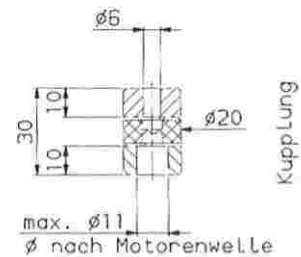
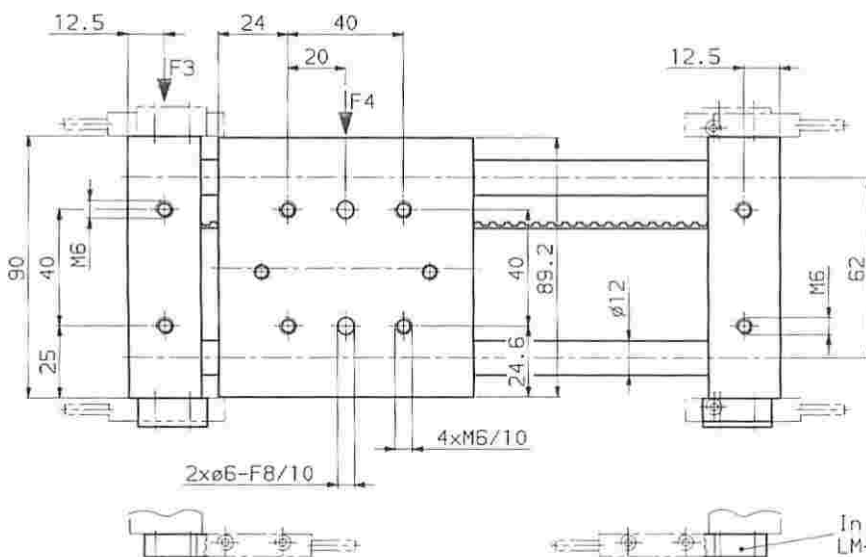
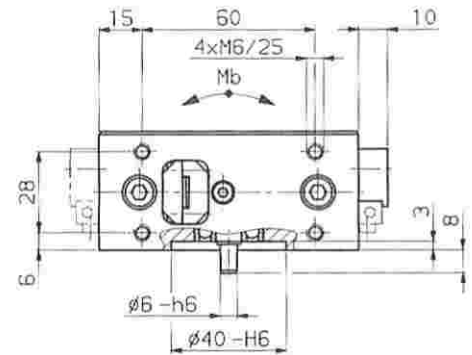
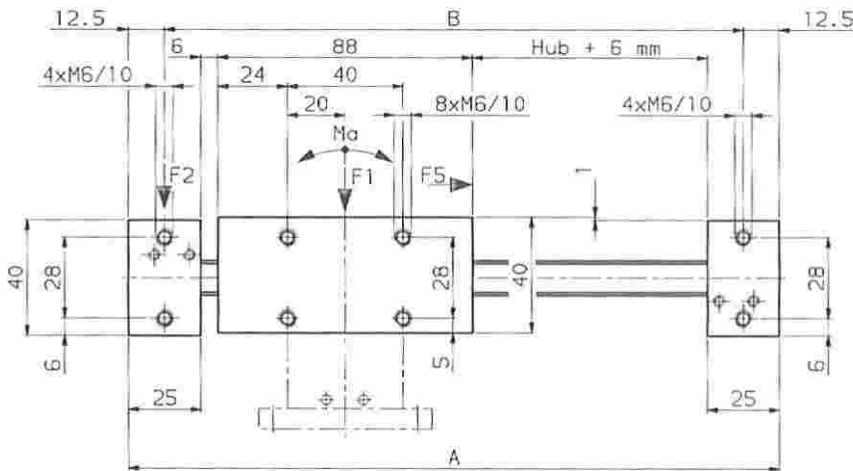
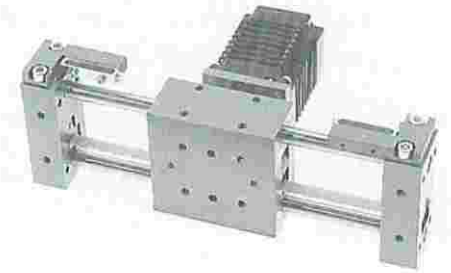
Axial-Schräggugellager, Lagerspiel = 0 (spielfrei).

Die Einheiten können auch als Kreuztisch verwendet werden:



Lineareinheit LM-26-ZR

Zahnriemen, Kugelbüchsen



Hub	A	B	Tragkraft statisch/dynamisch				F5 [N]	Ma [Nm]	Mb [Nm]	Gewicht [kg]
			F1 [N]	F2 [N]	F3 [N]	F4 [N]				
0- 50	200	175	350	183	350	350	*	10.5	5.25	1.7
0- 75	225	200	336	92	336	350	*	10	5	1.75
0-100	250	225	210	53	210	350	*	6.3	3.15	1.8
0-150	300	275	98	22	98	350	*	2.9	1.45	1.9
0-200	350	325	52	11	52	350	*	1.5	0.75	2

* siehe Rückseite

Bestell-Nr. LM26ZR- ...
 Typ
 02 = Hub 50 04 = Hub 100 08 = Hub 200
 03 = Hub 75 06 = Hub 150

Hinweis:

Sensoren, Flansch und Kupplung gehören nicht zum Lieferumfang und müssen separat bestellt werden. Weitere Hinweise siehe Rückseite.

Lineareinheit LM-26-ZR

Zahnriemen, Kugelbüchsen

Sensor: **Bestell-Nr.** IM-008-AX-U20 (NAMUR)
IM-008-NS-U2L (NPN)
IM-008-PS-U2L (PNP)

Weitere Sensoren und Kabel (steckbar) sind im Katalog Elektronik-Sensoren aufgeführt.

Motorenflansch:

Der Motorenflansch wird mit M4 Schrauben befestigt und dient gleichzeitig zum Einspannen des zweireihigen Schulterlagers. Für die Fertigung des Motorenflansches benötigen wir ein Massbild des Motors.

Bestell-Nr. Motorenflansch zu LM-26-ZR

Kupplung:

Zwischen Einheit und Motor wird eine flexible drehsteife Kupplung empfohlen.

Bestell-Nr. Kupplung zu LM-26-ZR Motorwellen \varnothing mm

Zahnriemen:

Teilung 5mm, Antriebsritzel 16 Zähne, Teilungs- \varnothing = 25.46mm

Hub pro Umdrehung der Antriebsachse = 80mm

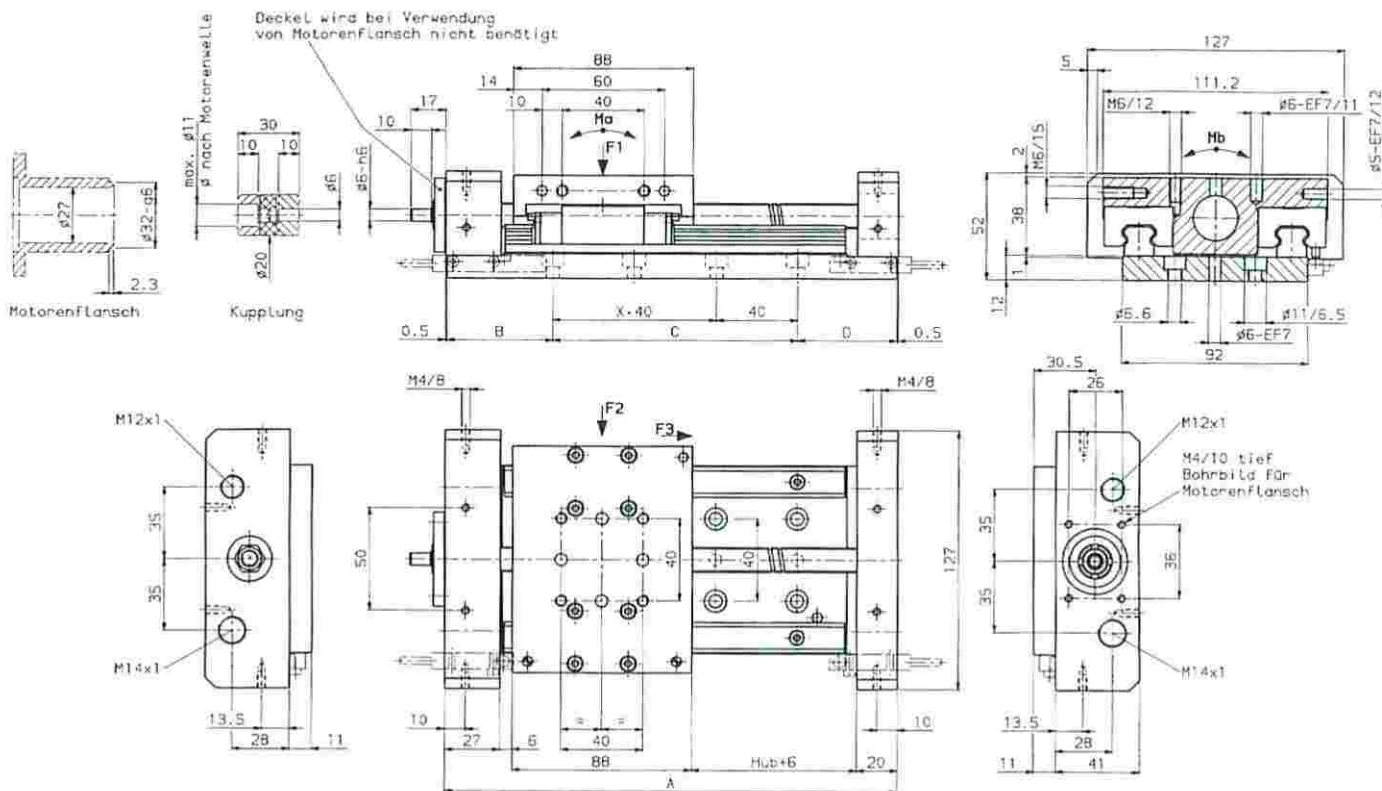
Vorschubkraft:

F5 ist abhängig vom Motorendrehmoment Md:

$$F_5 = \frac{Md \text{ [Ncm]}}{1.273} = N \quad \text{max. zulässig 300 N}$$

Lineareinheit LM-60-RW

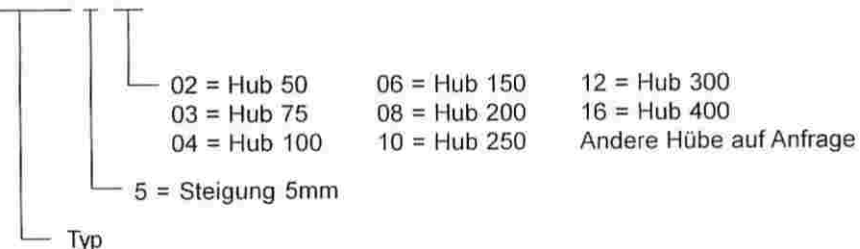
Kugelgewindetrieb, Schienenführung (spielfrei)



Hub	A	B	C	D	X	F1 [N]	F2 [N]	F3 [N]	Ma [Nm]	Mb [Nm]	Gewicht [kg]
0-50	197	39.5	120	36.5	2	750	500	*	30	30	3.8
0-75	222	52.0	120	49.0	2	750	500	*	30	30	4.1
0-100	247	64.5	120	61.5	2	750	500	*	30	30	4.4
0-150	297	89.5	120	86.5	2	750	500	*	30	30	5.0
0-200	347	74.5	200	71.5	4	750	500	*	30	30	5.6
0-250	397	99.5	200	96.5	4	750	500	*	30	30	6.2
0-300	447	124.5	200	121.5	4	750	500	*	30	30	6.9
0-400	547	174.5	200	171.5	4	750	500	*	30	30	8.1

* siehe Rückseite

Bestell-Nr. LM60RW-5-...



Hinweis:

Sensoren, Flansch und Kupplung gehören nicht zum Lieferumfang und müssen separat bestellt werden:
 Weitere Hinweise siehe Rückseite.

Lineareinheit LM-60-RW

Kugelgewindetrieb, Schienenführung (spielfrei)

Sensor: Bestell-Nr. IM-008-AX-U20 (NAMUR)
IM-008-NS-U2L (NPN)
IM-008-PS-U2L (PNP)

Weitere Sensoren und Kabel (steckbar) sind im Katalog Elektronik-Sensoren aufgeführt.

Motorenflansch:

Der Motorenflansch wird mit M4 Schrauben befestigt und dient gleichzeitig zum Einspannen des zweireihigen Schulterlagers. Für die Fertigung des Motorenflansches benötigen wir ein Massbild des Motors.

Bestell-Nr. Motorenflansch zu LM-60-RW

Kupplung:

Zwischen Einheit und Motor wird eine flexible drehsteife Kupplung empfohlen.

Bestell-Nr. Kupplung zu LM-60-RW Motorwellen \varnothing ... mm

Massenträgheit:

Die Massenträgheit bezieht sich auf die Einheit inkl. Kupplung ohne Motor. Sie beträgt beim Hub von 25 mm $J = 0.23 \text{ kgcm}^2$ und nimmt pro 25 mm Hub Verlängerung um 0.005 kgcm^2 zu.

Vorschubkraft:

F5 ist abhängig vom Motorendrehmoment M_d :

$$\text{bei Steigung 5 mm gilt: } \frac{M_d [\text{Ncm}]}{0.08} = N \quad \text{max. zulässig 1000 N}$$

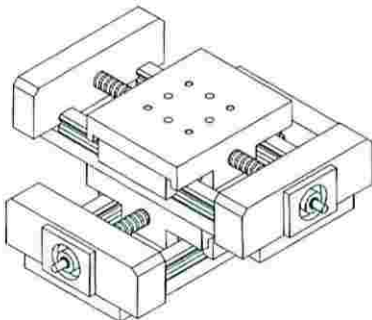
Ausführung der Spindel:

Spindel gerollt, ISO-Toleranzklasse 7 (DIN 69051).
Mutter spielfrei.

Lagerung der Spindel:

Axial-Schräggugellager, Lagerspiel = 0 (spielfrei).

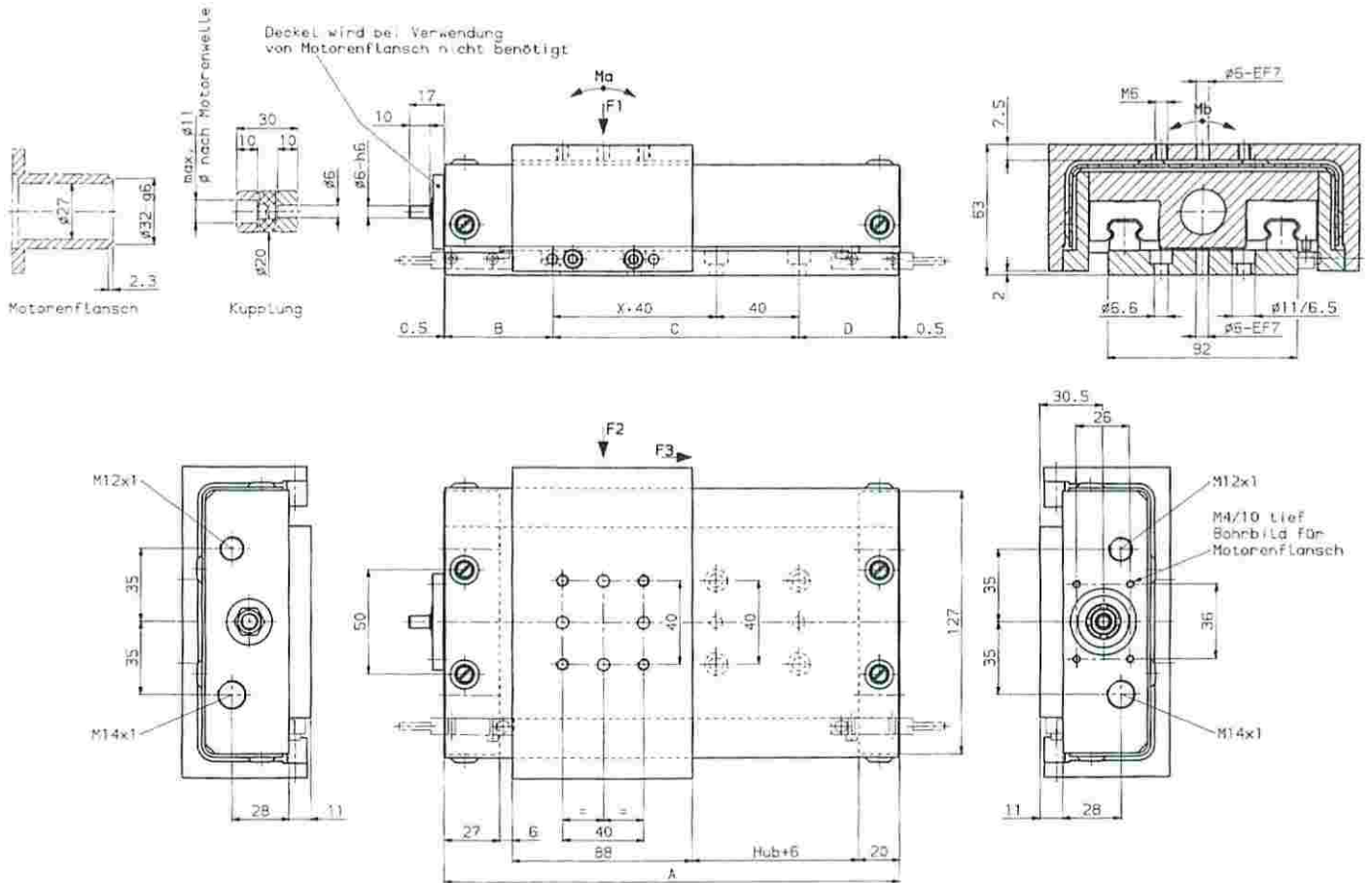
Die Einheiten können auch als Kreuztisch verwendet werden:



Kombinierbar mit:
LMP-60
LMP-60-A
LM-60-RW
LM-60-RWA

Lineareinheit LM-60-RWA

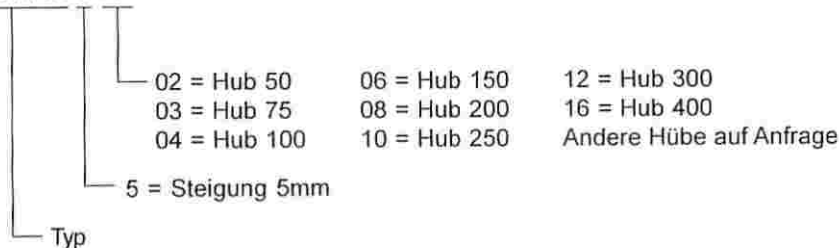
Kugelgewindetrieb, Schienenführung (spielfrei), mit Abdeckung



Hub	A	B	C	D	X	F1 [N]	F2 [N]	F3 [N]	Ma [Nm]	Mb [Nm]	Gewicht [kg]
0- 50	197	39.5	120	36.5	2	750	500	*	30	30	5.0
0- 75	222	52.0	120	49.0	2	750	500	*	30	30	5.3
0-100	247	64.5	120	61.5	2	750	500	*	30	30	5.6
0-150	297	89.5	120	86.5	2	750	500	*	30	30	6.3
0-200	347	74.5	200	71.5	4	750	500	*	30	30	6.9
0-250	397	99.5	200	96.5	4	750	500	*	30	30	7.5
0-300	447	124.5	200	121.5	4	750	500	*	30	30	8.3
0-400	547	174.5	200	171.5	4	750	500	*	30	30	9.6

* siehe Rückseite

Bestell-Nr. LM60RWA-5-...



Hinweis:

Sensoren, Flansch und Kupplung gehören nicht zum Lieferumfang und müssen separat bestellt werden. Weitere Hinweise siehe Rückseite.

Lineareinheit LM-60-RWA

Kugelgewindetrieb, Schienenführung (spielfrei), mit Abdeckung

Sensor: Bestell-Nr. IM-008-AX-U20 (NAMUR)
IM-008-NS-U2L (NPN)
IM-008-PS-U2L (PNP)

Weitere Sensoren und Kabel (steckbar) sind im Katalog Elektronik-Sensoren aufgeführt.

Motorenflansch:

Der Motorenflansch wird mit M4 Schrauben befestigt und dient gleichzeitig zum Einspannen des zweireihigen Schulterlagers. Für die Fertigung des Motorenflansches benötigen wir ein Massbild des Motors.

Bestell-Nr. Motorenflansch zu LM-60-RWA

Kupplung:

Zwischen Einheit und Motor wird eine flexible drehsteife Kupplung empfohlen.

Bestell-Nr. Kupplung zu LM-60-RWA Motorwellen \varnothing . . . mm

Massenträgheit:

Die Massenträgheit bezieht sich auf die Einheit inkl. Kupplung ohne Motor. Sie beträgt beim Hub von 25 mm $J = 0.23 \text{ kgcm}^2$ und nimmt pro 25 mm Hub Verlängerung um 0.005 kgcm^2 zu.

Vorschubkraft:

F5 ist abhängig vom Motorendrehmoment M_d :

$$\text{bei Steigung 5 mm gilt: } \frac{M_d [\text{Ncm}]}{0.08} = N \quad \text{max. zulässig 1000 N}$$

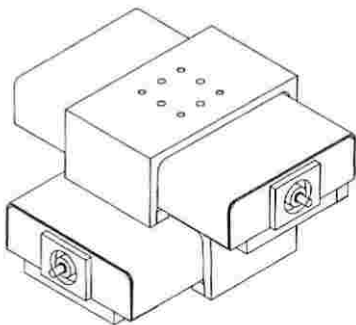
Ausführung der Spindel:

Spindel gerollt, ISO-Toleranzklasse 7 (DIN 69051).
Mutter spielfrei.

Lagerung der Spindel:

Axial-Schräggugellager, Lagerspiel = 0 (spielfrei).

Die Einheiten können auch als Kreuztisch verwendet werden:



Kombinierbar mit:
LMP-60
LMP-60-A
LM-60-RW
LM-60-RWA