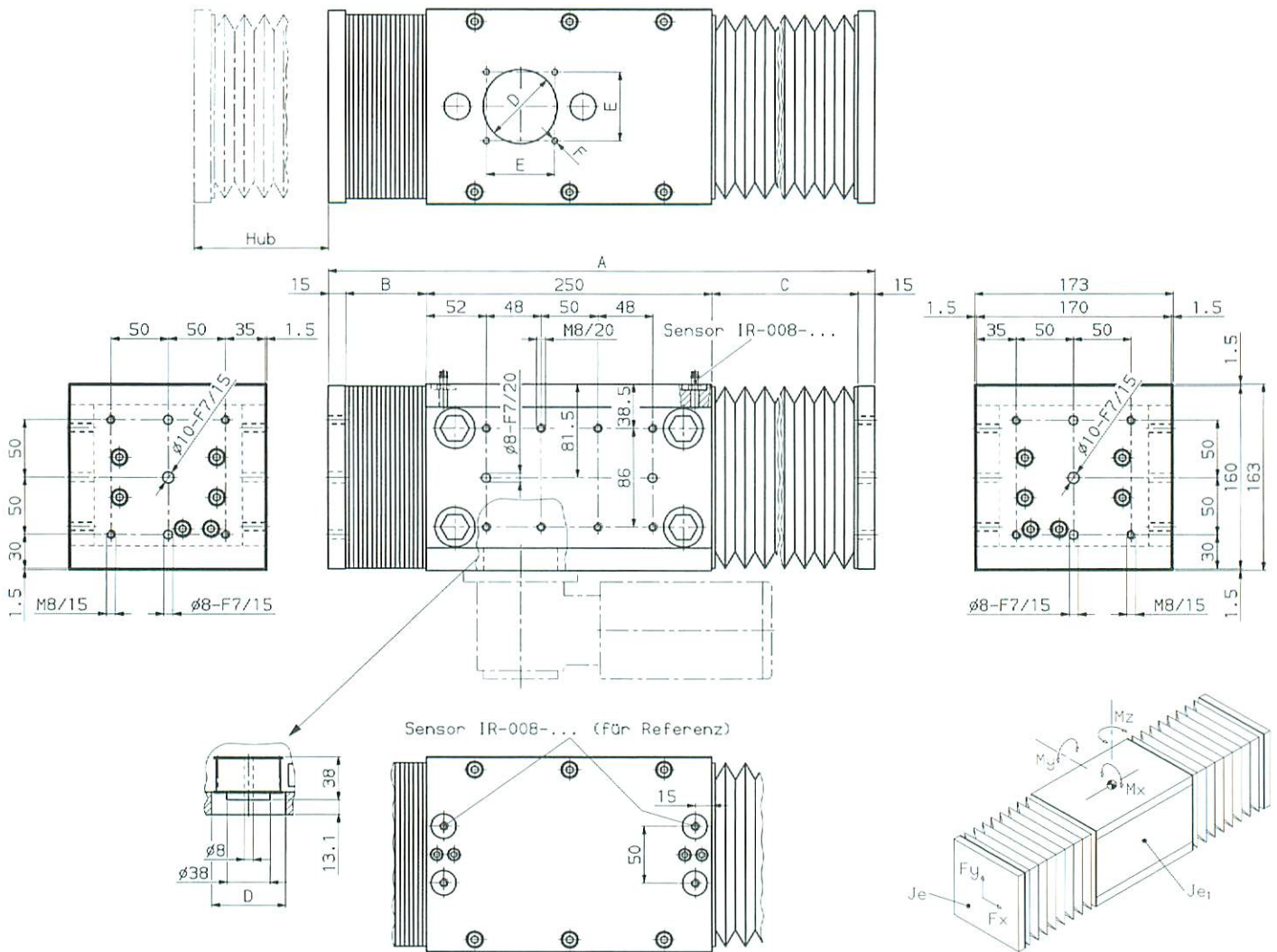


Lineareinheit LQ

Laufrollenführung (spielfrei)



Hub	Lineareinheit ohne Faltenbalg											Lineareinheit mit Faltenbalg												
	A	B	C	D	E	F	Fx [N]	Fy [N]	Mx [Nm]	My [Nm]	Mz [Nm]	Gewicht [kg]	A	B	C	D	E	F	Fx [N]	Fy [N]	Mx [Nm]	My [Nm]	Mz [Nm]	Gewicht [kg]
0- 500	800	10	510	*	*	*	396	594	208	312	300	23	920	60	580	*	*	*	350	525	208	312	300	25
0- 600	900	10	610	*	*	*	333	499	208	312	300	24	1040	70	690	*	*	*	295	443	208	312	300	26.5
0- 800	1100	10	810	*	*	*	252	378	208	312	300	26	1280	90	910	*	*	*	225	338	208	312	300	29.5
0-1000	1300	10	1010	*	*	*	203	304	208	312	300	28	1520	110	1130	*	*	*	182	273	208	312	300	32.5
0-1200	1500	10	1210	*	*	*	170	255	208	312	300	30.5	1760	130	1350	*	*	*	153	229	208	312	300	35.5

Die Belastungsangaben beziehen sich auf die Hubendlagen
 * Abmessungen gemäss Motor

Bestell-Nr. LQ-
 S = ohne Faltenbalg (Standard)
 F = mit Faltenbalg
 Hub

Hinweis:
 Sensoren und Kabel gehören nicht zum Lieferumfang und müssen separat bestellt werden:
 Weitere Hinweise siehe Rückseite.

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)

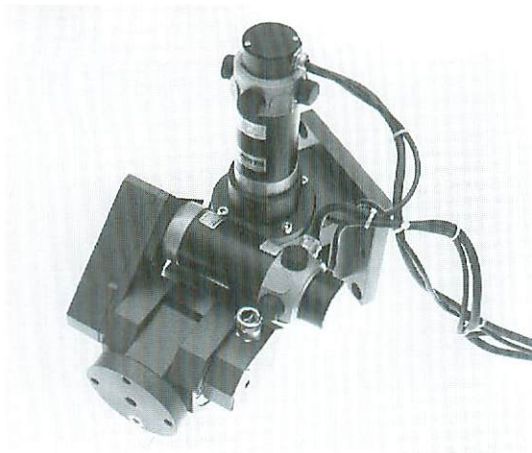
Die Massenträgheit bezieht sich auf die Einheit ohne Motor, bezogen auf den Antriebspullyradius $R=28.65\text{mm}$

Massenträgheit Je,: (Mittelteil beweglich)

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

Massenträgheitsmoment		
Hub	Je [kgcm ²]	Je, [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 Automationselemente oder Roboter