



LISCO

Linear Systems and Components

ZFT1-S110 - Zahnriemenführungstisch

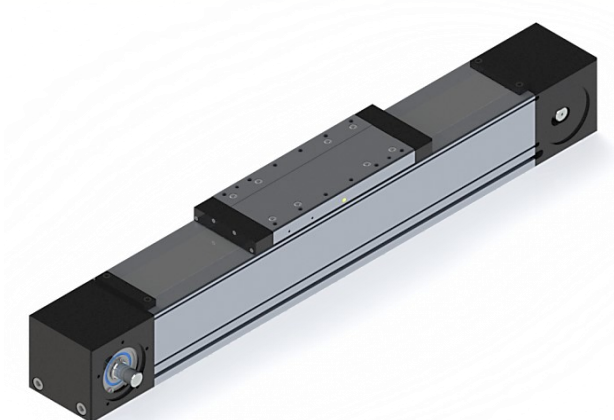


Abbildung 1: ZFT1-S110

Mainfeatures:

- Aluminiumprofil eloxiert Naturfarben
- Gedichtet mit Edelstahlabdeckband
- Kugelumlauführung, 2 Laufwagen, 1-spurig
- Zentralschmieranschluss am Tischteil
- Geschwindigkeit max. ~ 5 m/s
- Beschleunigung max. ~ 30 m/s²
- Wiederholgenauigkeit +/- 50 µm

Technische Daten

max. Zahnriemenkraft [N]	2.100
Leerlaufdrehmoment [Nm]	1
max. Drehmoment an der Antriebswelle [Nm]	180
Wiederholgenauigkeit [mm]	± 0,05
Hub pro Umdrehung [mm]	280,0
max. Beschleunigung [m/s ²]	30
max. Geschwindigkeit [m/s]	5
max. Drehzahl [min ⁻¹]	560
max. Hub (Tischteillänge 310mm) [mm]	5.500
Masse pro zus. 100mm Hub [kg]	1,4
Flächenträgheitsmoment I _y [cm ⁴]	468
Flächenträgheitsmoment I _z [cm ⁴]	629
Elastizitätsmodul [N/mm ²]	70.000

Technische Daten

Tischteillänge	310mm
Anzahl Laufwagen	2
Grundmasse [kg]*	18,8
Masse Tischteil [kg]	5,7
L _{min}	330

Tragzahlen

dynamisch

F _y [N]	45.690
F _z [N]	45.690
M _x [Nm]	680
M _y [Nm]	2.615
M _z [Nm]	2.615

Technische Änderungen vorbehalten

* bezogen auf Nullhub (inkl. 1x Tischteil)

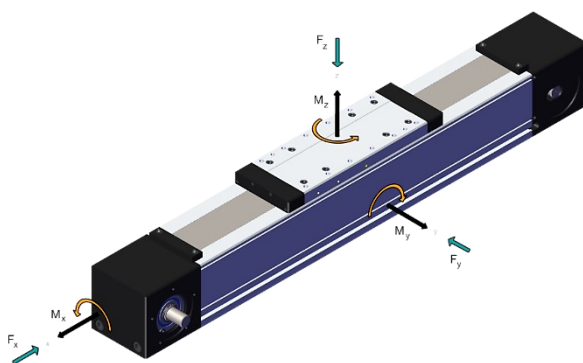


Abbildung 2: mechanische Belastungen

ZFT1-S110 - Zahnriemenführungstisch

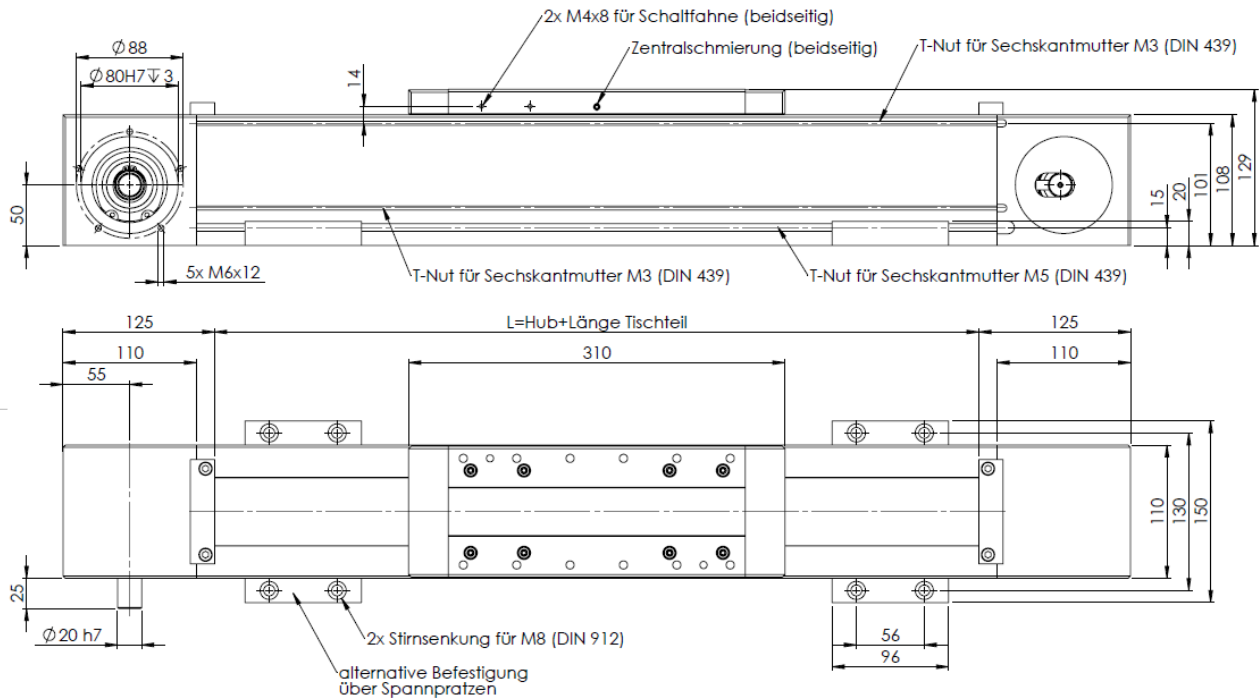


Abbildung 3: Anschlussmaße, Linearachse

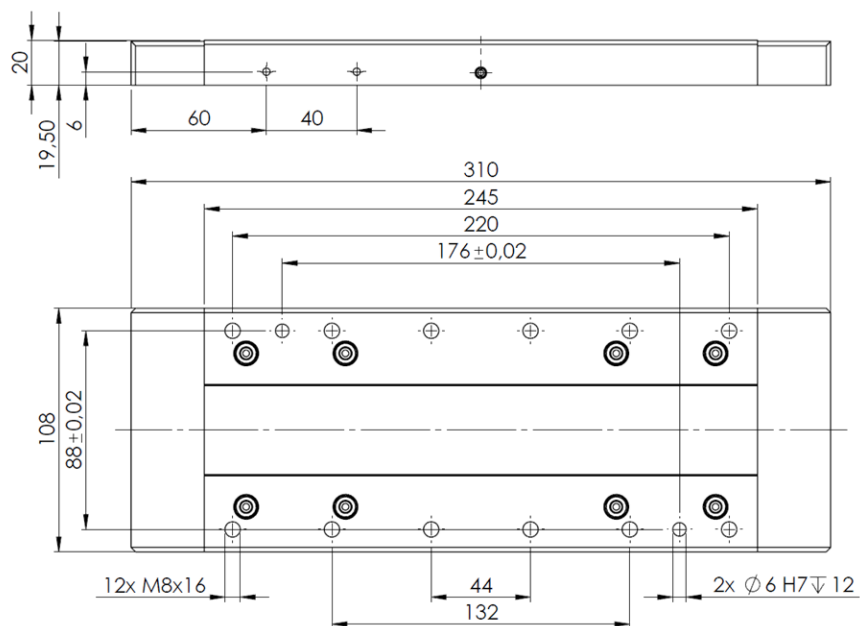


Abbildung 4: Anschlussmaße, Tischteil

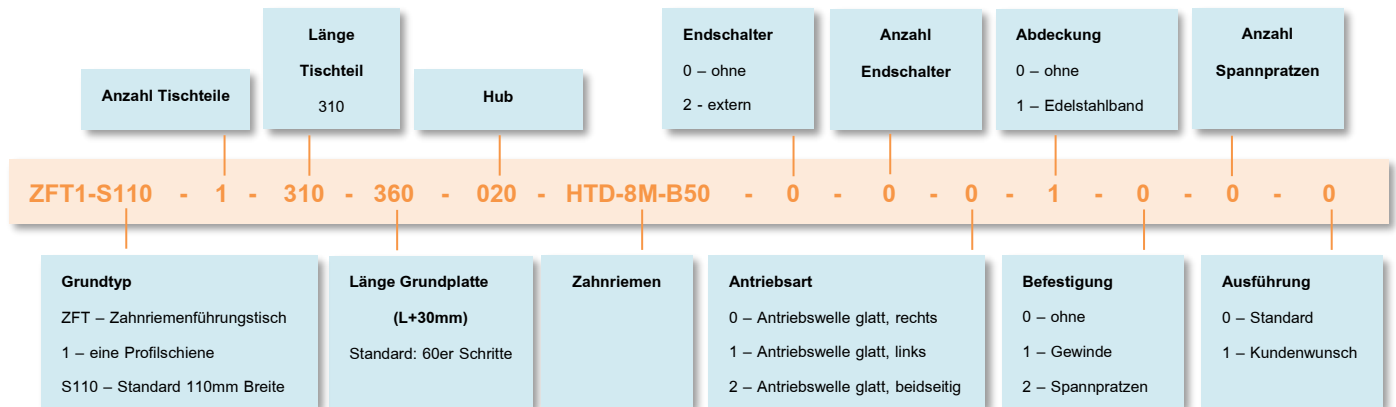


LISCO

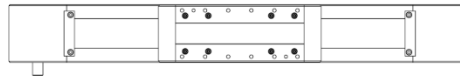
Linear Systems and Components

ZFT1-S110 - Zahnriemenführungstisch

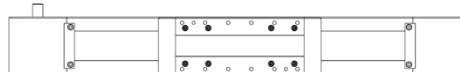
Bestellcode für Linearachsen



Antriebswelle rechts



Antriebswelle links



Antriebswelle beidseitig

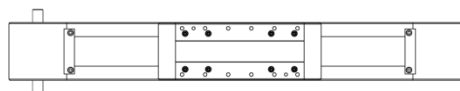


Abbildung 5: Piktogramm Antriebsart

Drehzahl

$$n = \frac{v \cdot 1000}{p}$$

Antriebsleistung

$$P_a = \frac{M_a \cdot n}{9550}$$

Antriebsdrehmoment

$$M_a = \frac{F_x \cdot p \cdot S_1}{2000 \cdot \pi \cdot \eta} + M_{leer}$$

n → Drehzahl [min⁻¹]

v → Geschwindigkeit [m/min]

p → Hub pro Umdrehung [mm]

M_a → Antriebsdrehmoment [Nm]

n → Drehzahl [min⁻¹]

P_a → Motorleistung [kW]

M_a → Antriebsdrehmoment [Nm]

F_x → Belastung [N]

p → Hub pro Umdrehung [mm]

S₁ → Sicherheit 1,2 ... 2

η → Wirkungsgrad (0,97) [1]

M_{leer} → Leerlaufdrehmoment [Nm]