



LISCO

Linear Systems and Components

ZFT2-S110 – Zahnriemenführungstisch, 2-spurig



Abbildung 1: ZFT2-S110

Technische Daten

max Zahnriemenkraft [N]	920
Leerlaufdrehmoment [Nm]	0,9
max. Drehmoment an der Antriebswelle [Nm]	16
Wiederholgenauigkeit [mm]	±0,05
Hub pro Umdrehung [mm]	115,0
max. Beschleunigung [m/s ²]	30
max. Geschwindigkeit [m/s]	5
max. Drehzahl [min ⁻¹]	2690
max. Hub (Tischteillänge 180mm) [mm]	5.580
Masse pro zus. 100mm Hub [kg]	0,67
Flächenträgheitsmoment I _y [cm ⁴]	43,6
Flächenträgheitsmoment I _z [cm ⁴]	239,1
Elastizitätsmodul [N/mm ²]	70.000

Mainfeatures:

- Aluminiumprofil eloxiert Naturfarben
- Gedichtet mit Edelstahlabdeckband
- Kugelumlauführung, 4 Laufwagen, 2-spurig
- Zentralschmieranschluss am Tischteil
- Geschwindigkeit max. ~ 5 m/s
- Beschleunigung max. ~ 30 m/s²
- Wiederholgenauigkeit +/- 50 µm

Technische Daten

Tischteillänge	180mm
Anzahl Laufwagen	4
Grundmasse [kg] [*]	5,4
Masse Tischteil [kg]	1,4
L _{min}	215

Tragzahlen

dynamisch

F _y [N]	41.380
F _z [N]	41.380
M _x [Nm]	1.360
M _y [Nm]	1.770
M _z [Nm]	1.770

Technische Änderungen vorbehalten

* bezogen auf Nullhub (inkl. 1x Tischteil)

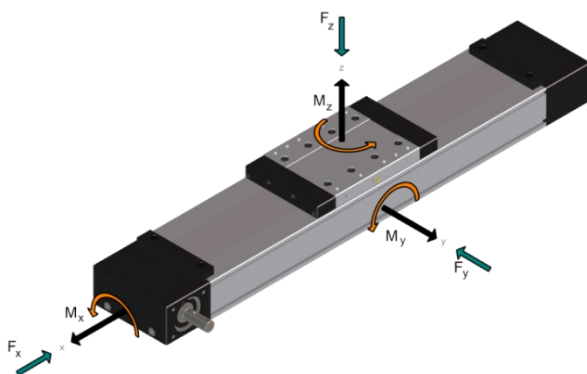


Abbildung 2: mechanische Belastungen

ZFT2-S110 – Zahnriemenführungstisch, 2-spurig

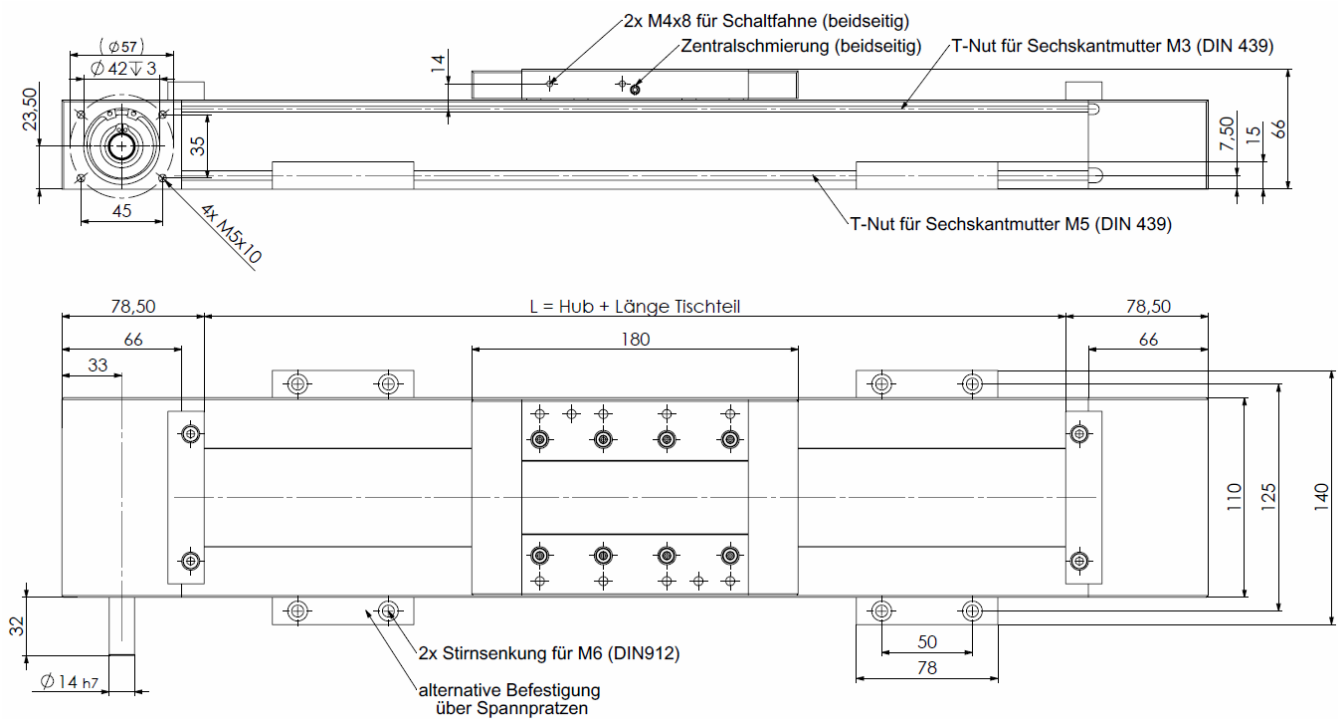


Abbildung 3: Anschlussmaße, Linearachse

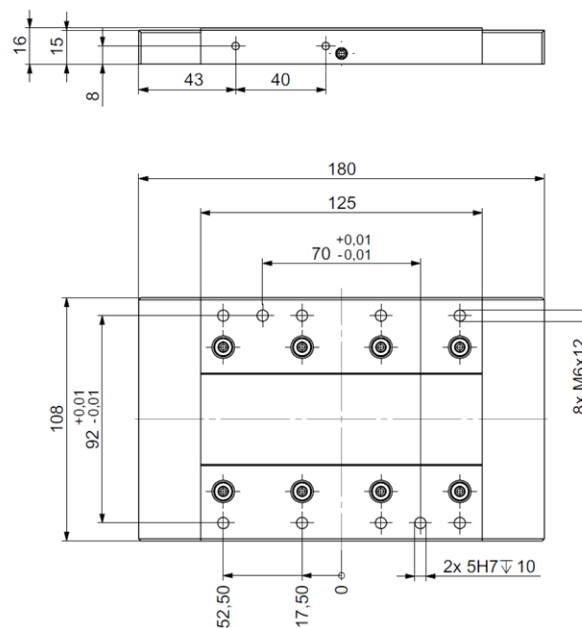


Abbildung 4: Anschlussmaße, Tischteil

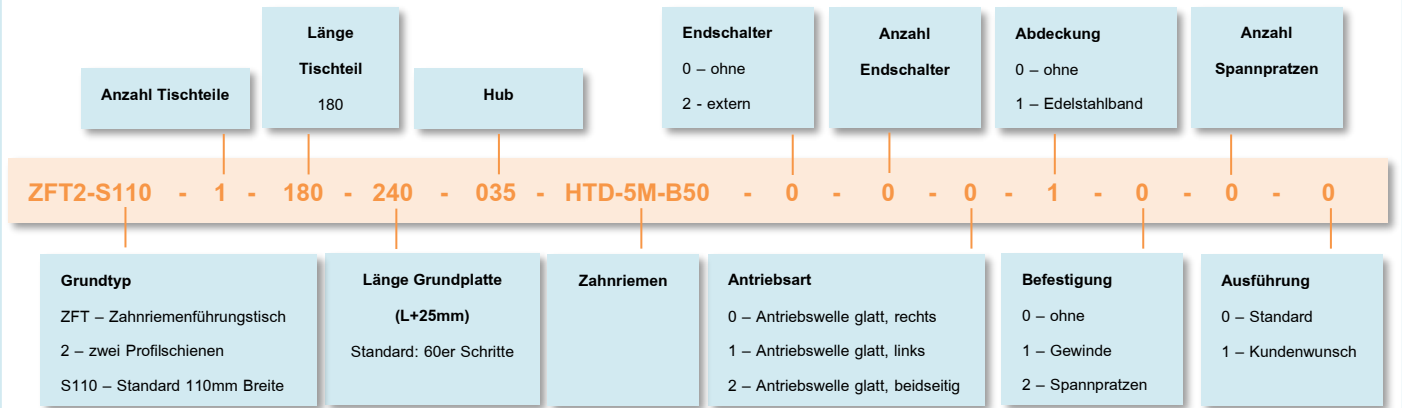


LISCO

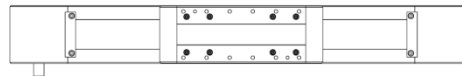
Linear Systems and Components

ZFT2-S110 – Zahnriemenführungstisch, 2-spurig

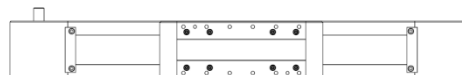
Bestellcode für Linearachsen



Antriebswelle rechts



Antriebswelle links



Antriebswelle beidseitig

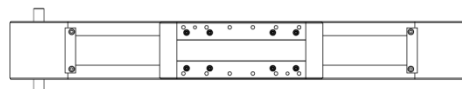


Abbildung 5: Piktogramm Antriebsart

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]

S_1 → Sicherheit 1,2 ... 2

η → Wirkungsgrad (0,97) [1]

M_{leer} → Leerlaufdrehmoment [Nm]