



# LISCO

Linear Systems and Components

## ZFT2-S145 - Zahnriemenführungstisch, 2-spurig



### Mainfeatures:

- Aluminiumprofil eloxiert Naturfarben
- Gedichtet mit Edelstahlabdeckband
- Kugelumlauführung, 4 Laufwagen, 2-spurig
- Zentralschmieranschluss am Tischteil
- Geschwindigkeit max. ~ 5 m/s
- Beschleunigung max. ~ 40 m/s<sup>2</sup>
- Wiederholgenauigkeit +/- 50 µm

### Technische Daten

max. Zahnriemenkraft [N]	1.300
Leerlaufdrehmoment [Nm]	1,1
max. Drehmoment an der Antriebswelle [Nm]	70
Wiederholgenauigkeit [mm]	±0,05
Hub pro Umdrehung [mm]	150,0
max. Beschleunigung [m/s <sup>2</sup> ]	40
max. Geschwindigkeit [m/s]	5
max. Drehzahl [min <sup>-1</sup> ]	2040
max. Hub (Tischteillänge 240mm) [mm]	5.540
Masse pro zus. 100mm Hub [kg]	1,22
Flächenträgheitsmoment I <sub>y</sub> [cm <sup>4</sup> ]	121,6
Flächenträgheitsmoment I <sub>z</sub> [cm <sup>4</sup> ]	748,0
Elastizitätsmodul [N/mm <sup>2</sup> ]	70.000

### Technische Daten

Tischteillänge	240
Anzahl Laufwagen	4
Grundmasse [kg] <sup>*</sup>	11,2
Masse Tischteil [kg]	4,3
L <sub>min</sub>	260

### Tragzahlen

dynamisch

F <sub>y</sub> [N]	57.210
F <sub>z</sub> [N]	57.210
M <sub>x</sub> [Nm]	2.480
M <sub>y</sub> [Nm]	2.914
M <sub>z</sub> [Nm]	2.914

*Technische Änderungen vorbehalten*

\* bezogen auf Nullhub (inkl. 1x Tischteil)

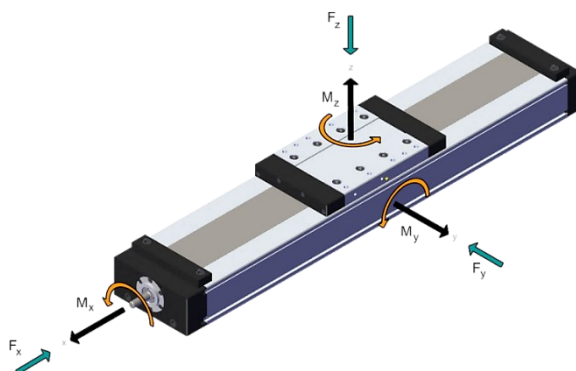


Abbildung 2: mechanische Belastung



# LISCO

Linear Systems and Components

## ZFT2-S145 - Zahnriemenführungstisch, 2-spurig

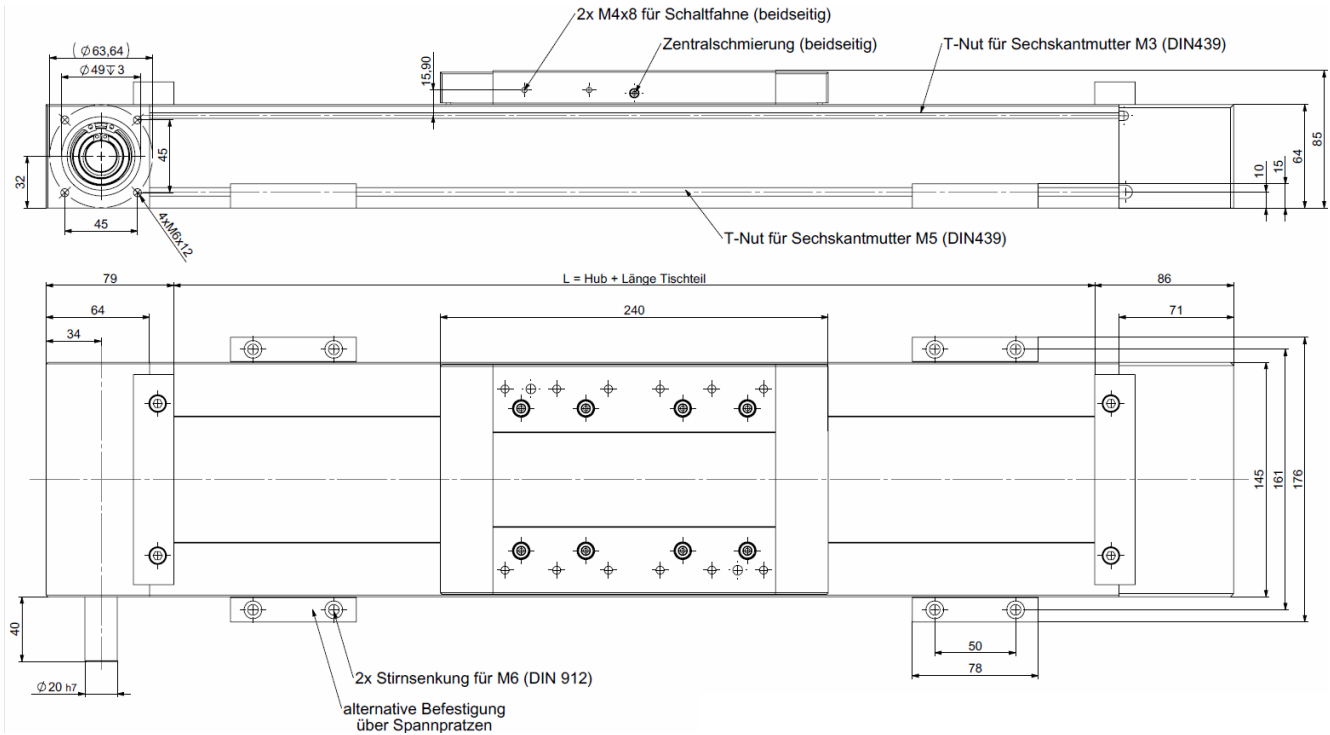


Abbildung 3: Anschlussmaße, Linearachse

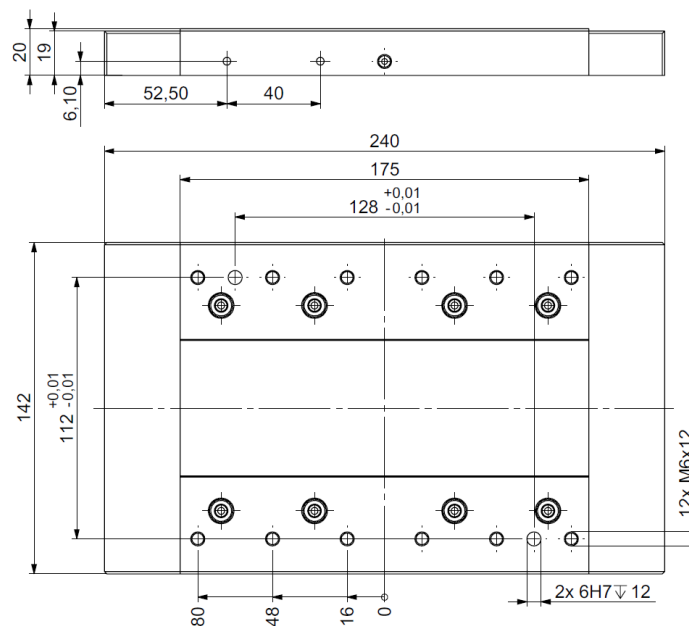
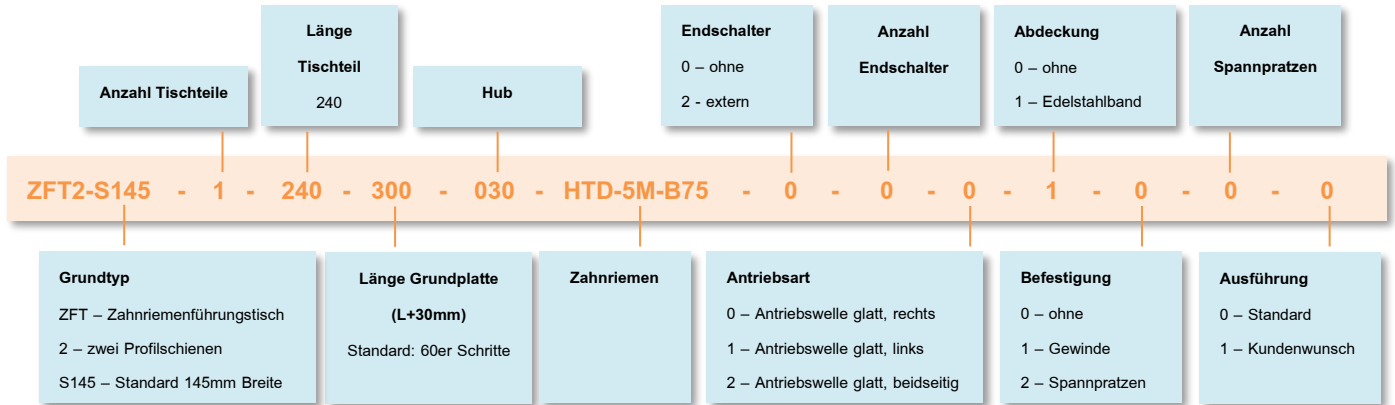


Abbildung 4: Anschlussmaße, Tischteil

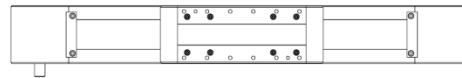


## ZFT2-S145 - Zahnriemenführungstisch, 2-spurig

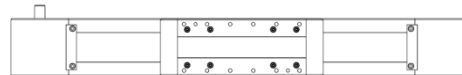
Bestellcode für Linearachsen



Antriebswelle rechts



Antriebswelle links



Antriebswelle beidseitig

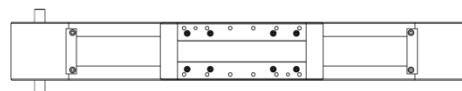


Abbildung 5: Piktogramm Antriebsart

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<sup>-1</sup>]

v → Geschwindigkeit [m/min]

p → Hub pro Umdrehung [mm]

M<sub>a</sub> → Antriebsdrehmoment [Nm]

n → Drehzahl [min<sup>-1</sup>]

P<sub>a</sub> → Motorleistung [kW]

M<sub>a</sub> → Antriebsdrehmoment [Nm]

F<sub>x</sub> → Belastung [N]

p → Hub pro Umdrehung [mm]

S<sub>1</sub> → Sicherheit 1,2 ... 2

η → Wirkungsgrad (0,97) [1]

M<sub>leer</sub> → Leerlaufdrehmoment [Nm]