

## Technische Daten ZFT2-S145

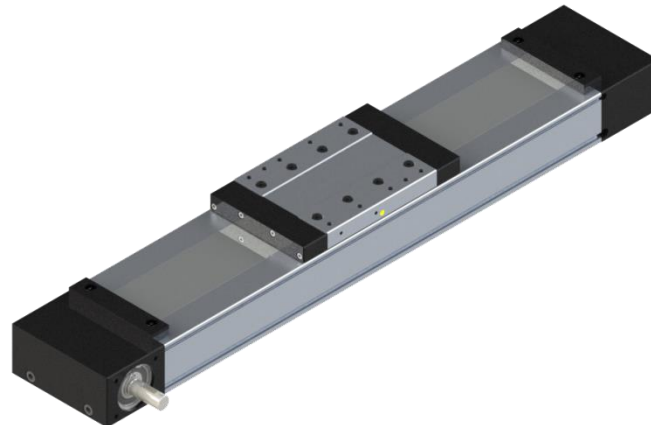


Abbildung 1: ZFT2-S145

### 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> ]	30
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 $I_y$ [cm <sup>4</sup> ]	121,6
Flächenträgheitsmoment $I_z$ [cm <sup>4</sup> ]	748,0
Elastizitätsmodul [N/mm <sup>2</sup> ]	70.000

### Technische Daten

Tischteillänge	240
Anzahl Laufwagen	4
Grundmasse [kg]*	11,2
Masse Tischteil [kg]	4,3
$L_{min}$	260

### Tragzahlen

	statisch	dynamisch
$F_y$ [N]	100.940	64.540
$F_z$ [N]	100.940	64.540
$M_x$ [Nm]	4.440	2.840
$M_y$ [Nm]	4.540	2.900
$M_z$ [Nm]	4.540	2.900

Technische Änderungen vorbehalten

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

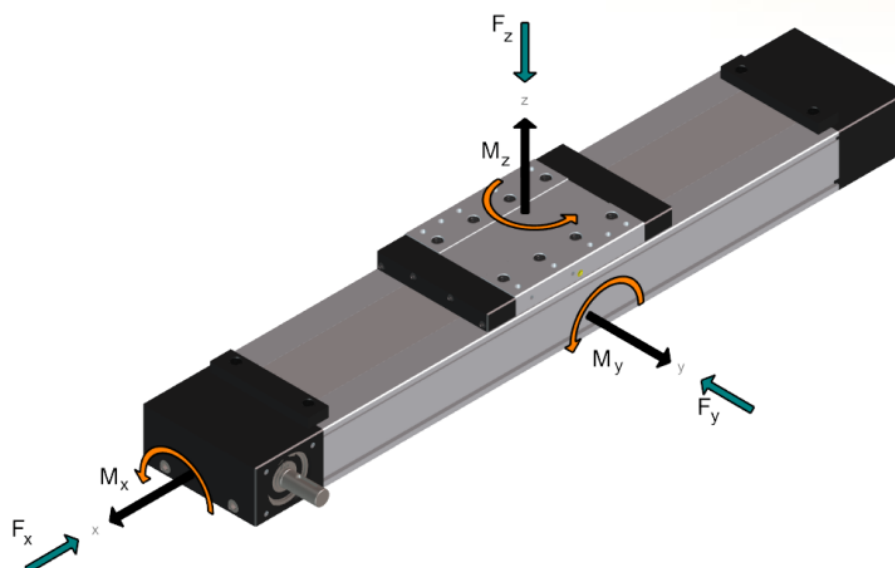


Abbildung 2: mechanische Belastungen



# LISCO

Linear Systems and Components

## Technische Daten ZFT2-S145

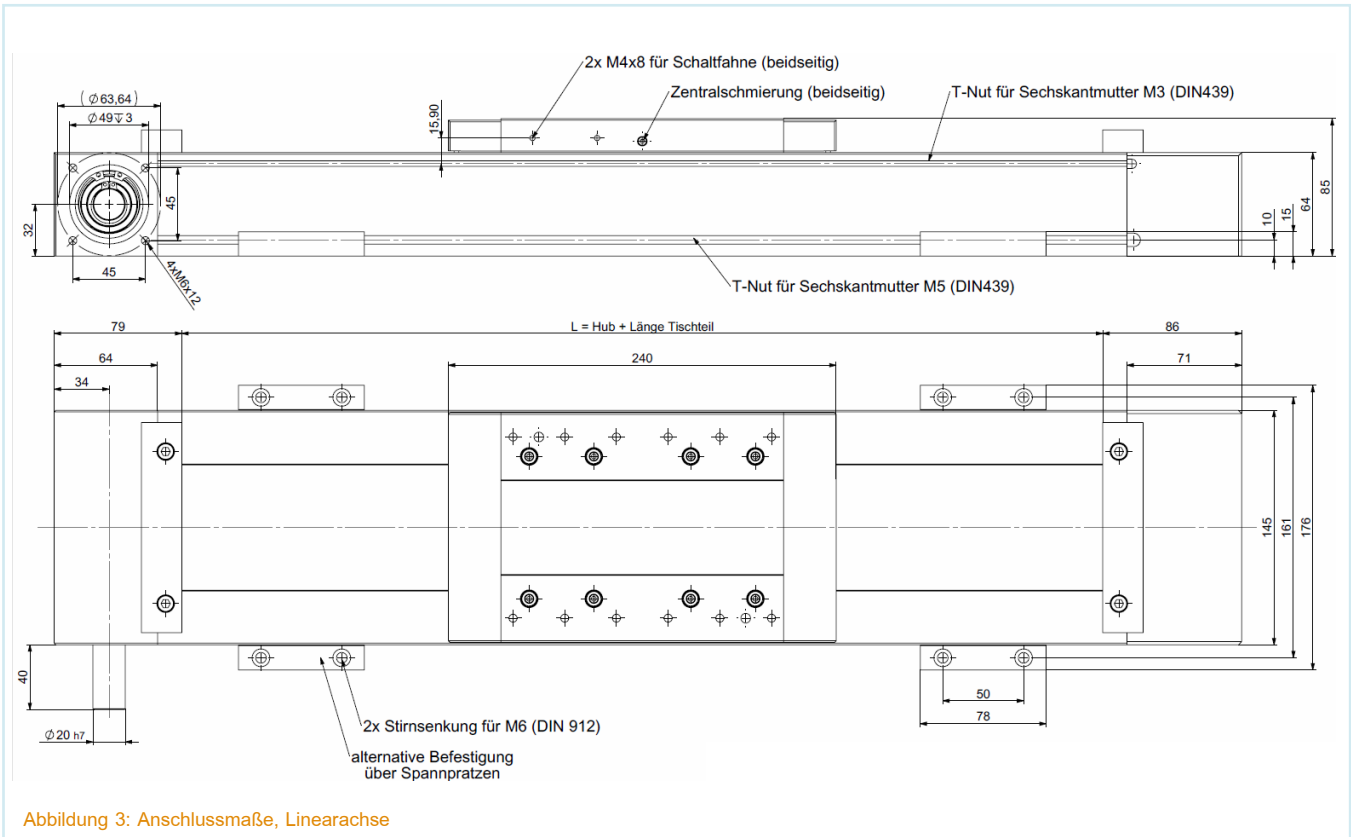


Abbildung 3: Anschlussmaße, Linearachse

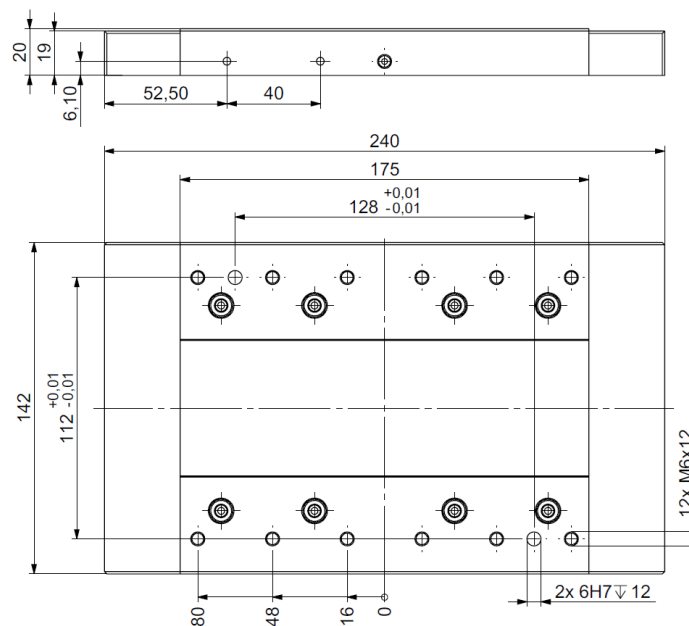


Abbildung 4: Anschlussmaße, Tischteil

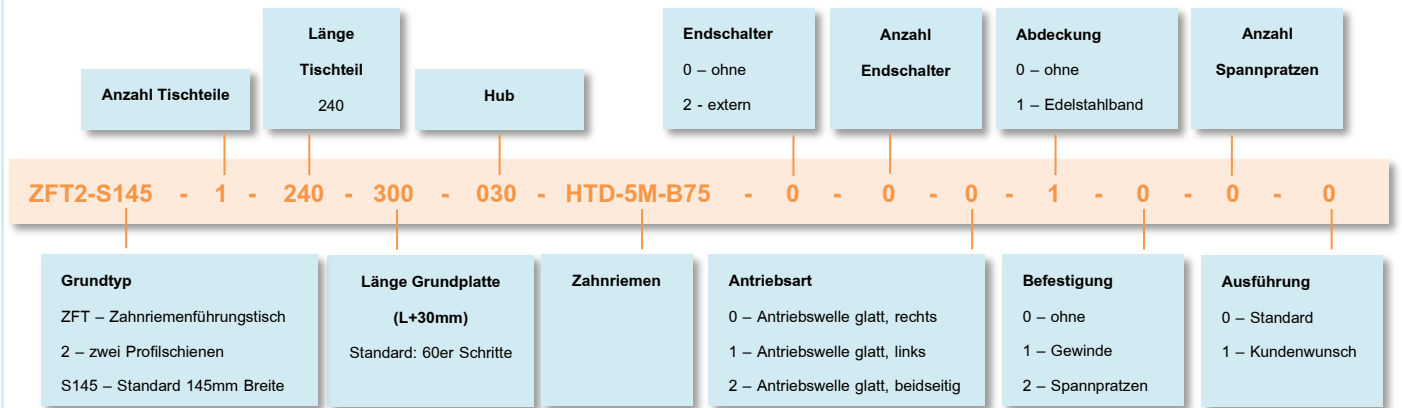


# LISCO

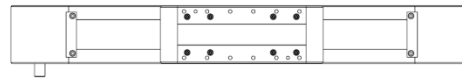
Linear Systems and Components

## Technische Daten ZFT2-S145

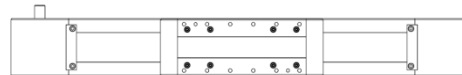
Bestellcode für Linearachsen



Antriebswelle rechts



Antriebswelle links



Antriebswelle beidseitig

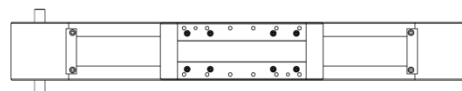


Abbildung 5: Piktogramm Antriebsart

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 [ $\text{min}^{-1}$ ]

$v$  → Geschwindigkeit [m/min]

$p$  → Hub pro Umdrehung [mm]

$M_a$  → Antriebsdrehmoment [Nm]

$n$  → Drehzahl [ $\text{min}^{-1}$ ]

$P_a$  → Motorleistung [kW]

$M_a$  → Antriebsdrehmoment [Nm]

$F_x$  → Belastung [N]

$p$  → Hub pro Umdrehung [mm]

$S_1$  → Sicherheit 1,2 ... 2

$\eta$  → Wirkungsgrad (0,97) [1]

$M_{leer}$  → Leerlaufdrehmoment [Nm]