

Lineartrieb Serie 2060

Modularsystem



Abmessungen, Leistungen, Gewichte

Flexibel

Robust

Leistungsstark

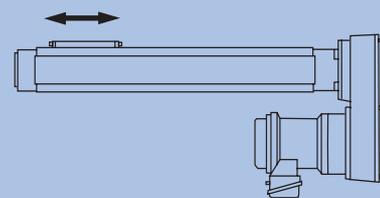
Bauform **A**
mit RACO-Motor



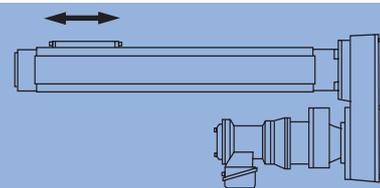
Bauform **M**
mit
RACO-Stirnrad-
triebemotor



Bauform **C**
mit RACO-Motor
und Antriebsgehäuse
für Bauform C und N



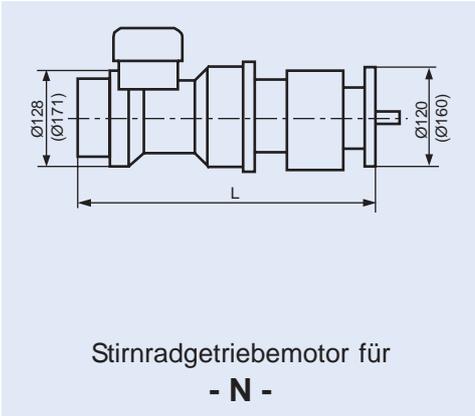
Bauform **N**
mit RACO-Stirnrad-
triebemotor und
Antriebsgehäuse
für Bauform C und N



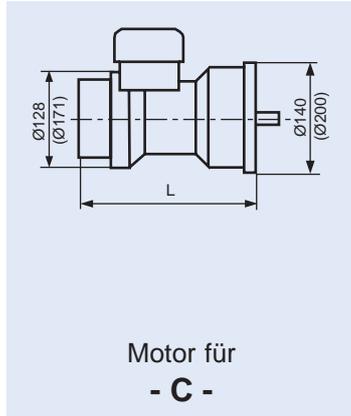
Bauform **T**
mit RACO-Schnecken-
radtriebemotor



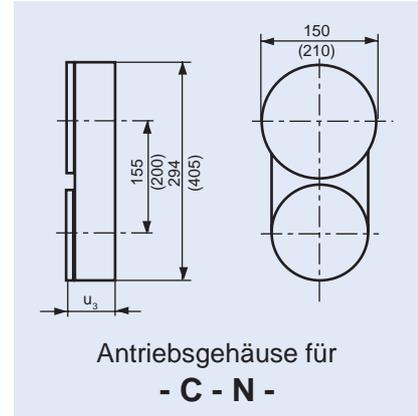
Der modulare Aufbau des Baugruppensystems ermöglicht auch den Anbau von Fremdmotoren, wie Gleichstrom-, Drehstrom-, Servo- oder Schrittmotoren.



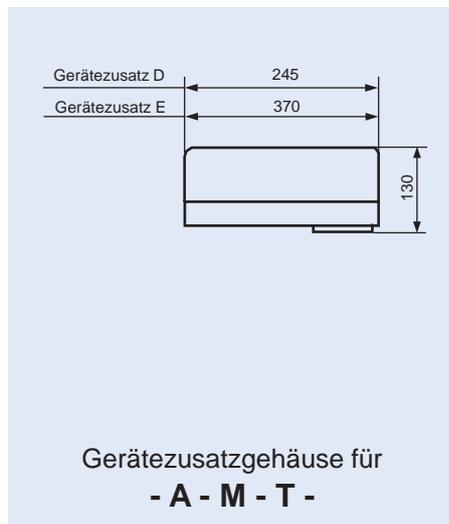
Stirradgetriebemotor für
- N -



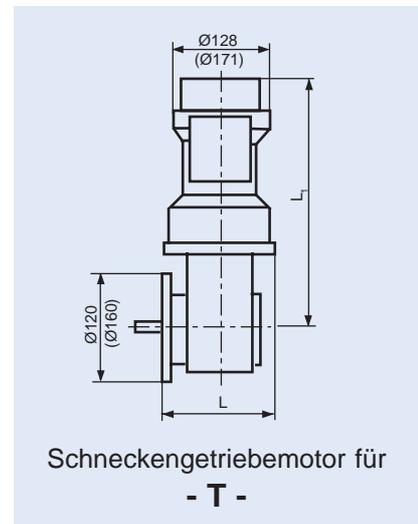
Motor für
- C -



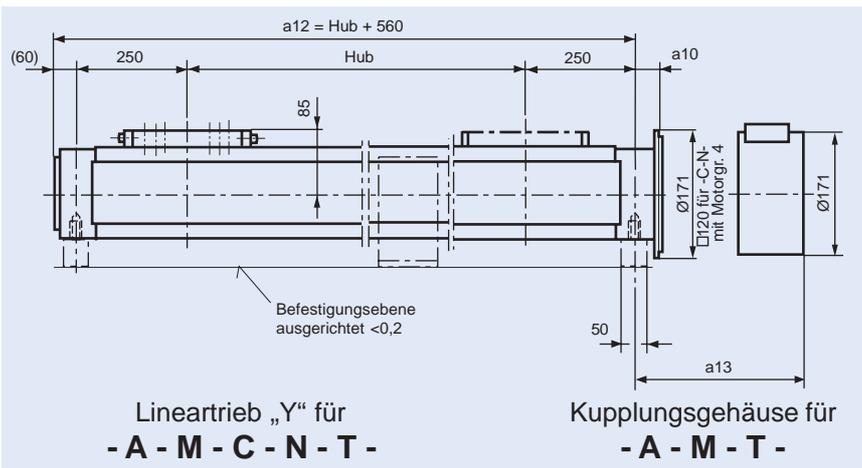
Antriebsgehäuse für
- C - N -



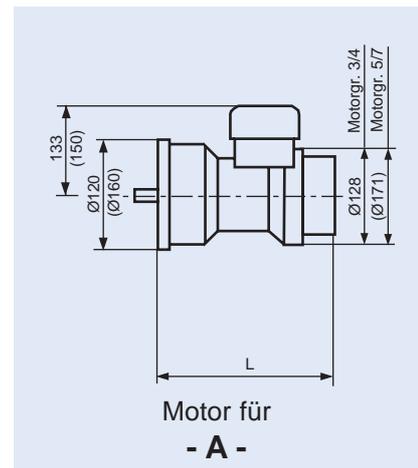
Gerätezusatzgehäuse für
- A - M - T -



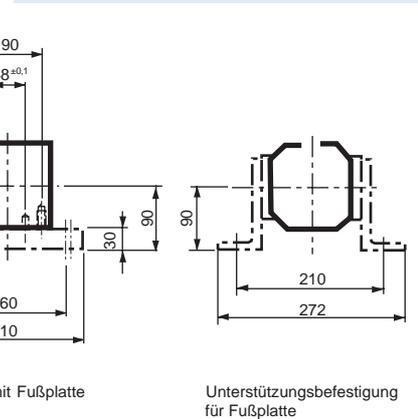
Schneckengetriebemotor für
- T -



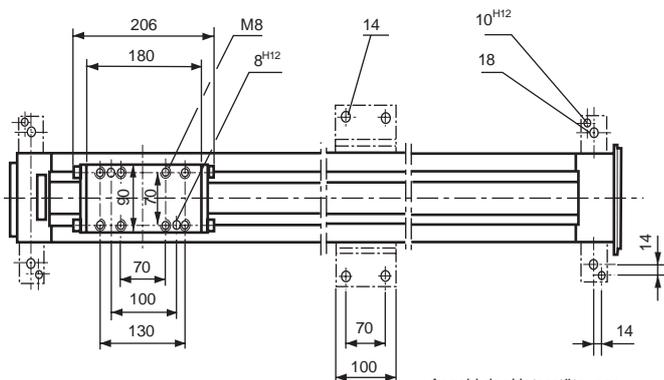
Lineartrieb „Y“ für
- A - M - C - N - T -



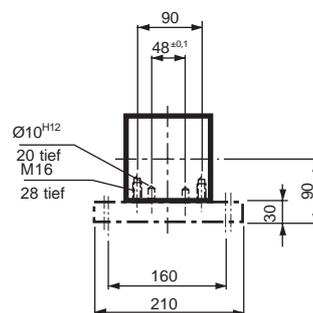
Kupplungsgehäuse für
- A - M - T -



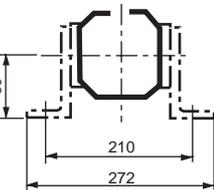
Motor für
- A -



Anzahl der Unterstützungs-
befestigungen s. Diagramme



Ansicht mit Fußplatte



Unterstützungsbefestigung
für Fußplatte

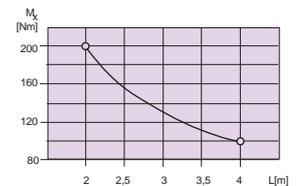
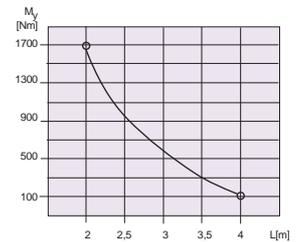
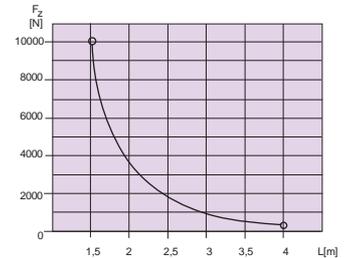
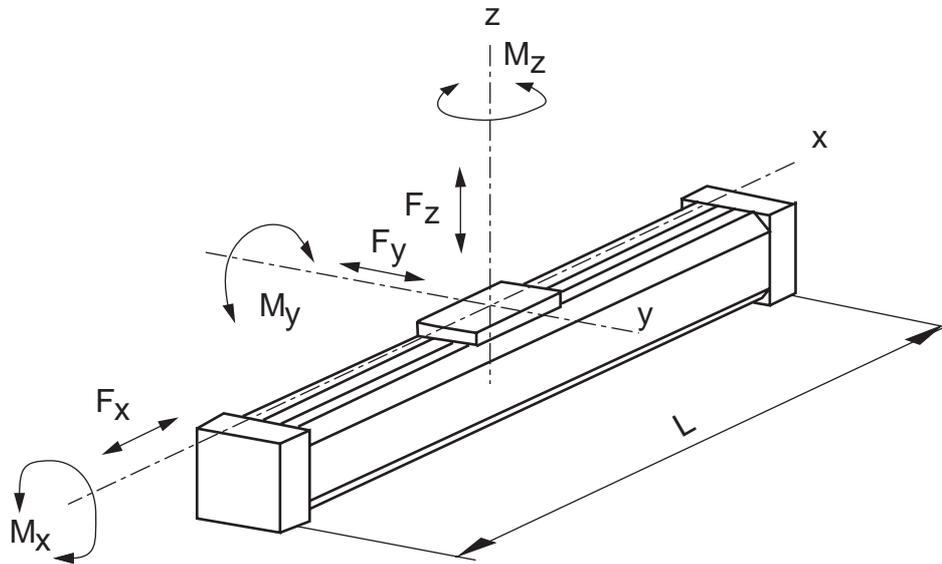
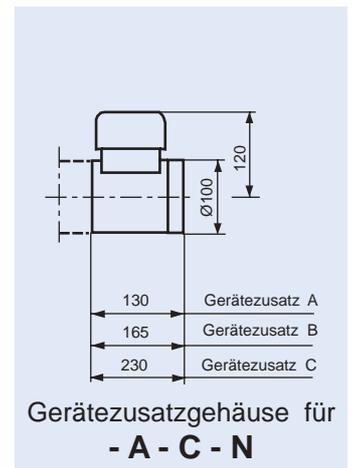
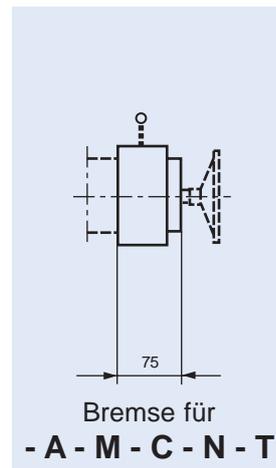
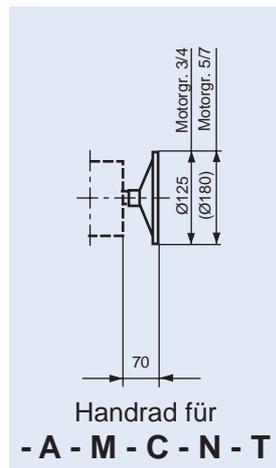
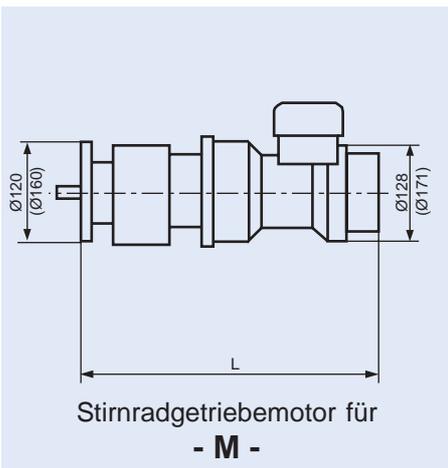


Diagramme zur Auswahl der Anzahl der Unterstüztungsbefestigungen

Beispiel:
Fz = 2000 N
Unterstützungsbeftigungen
alle 2,5 m

L = Stützabstand

Kräfte in N			Momente in Nm		
Fx	Fz	Fy	Mx	Mz	My
20000	10000	2350	200	600	1700



Normalbefestigung mittels Gewindebohrungen M 16 x 28 in den Lagergehäusen.

Wahlweise: Befestigung über Fußplatten; Unterstüztungsbeftigungen nur in Verbindung mit Fußplatten

- Bitte beachten Sie für die Bauform C folgende Hinweise:
- Hat das Gerät nur einen Drehimpulsgeber für UPM, sonst ohne Gerätezusätze, ist das Gerätezusatzgehäuse A hinzuzufügen
 - Hat das Gerät einen Drehimpulsgeber für UPM und weitere Gerätezusätze, ist den jeweiligen Gehäusen A, B oder C ein Zusatzgehäuse mit 100 mm Länge hinzuzufügen.

Beispiele von Bestüchtungsmöglichkeiten der Gerätezusatzgehäuse (Genauere Information auf Anfrage)

Gerätezusatzgehäuse	Einbauen, alternativ	Gerätezusatzgehäuse	Einbauen, alternativ	mit den Einbauten von D und E kombinierbar
A	2 Umschalter 4 Umschalter 1 Poti 1 Drehwinkelmessumformer 0-20 mA	D	2 Umschalter 2 Umschalter + Poti 4 Umschalter 1 Mehrwendelpoti	1 Drehimpulsgeber für UPM oder für Positionier- und Zählaufgaben 1 Blinkschalter
B	2 Umschalter + Poti 2 Umschalter + Tandempoti 1 Mehrwendelpoti			
C	2 Umschalter + Poti 4 Umschalter + Tandempoti 2 Umschalter + Drehwinkelmessumformer 0-20 mA 4 Umschalter + Drehwinkelmessumformer 0-20 mA 6 Umschalter 6 Umschalter + Poti	E	2 Umschalter + DMU 2 Umschalter + Tandempoti 4 Umschalter + DMU 6 Umschalter 6 Umschalter + Tandempoti 6 Umschalter + DMU	

BASISMASSE (mm) für Elektrolintriebe der Bauformen A-M-C-N-T

LINEARTRIEB		v (mm/s)	Spindel-System*	ANTRIEBSMOTOREN für															
Verstellweg (mm)	a ₁₂			Bauform A			Bauform M			Bauform C			Bauform N			Bauform T			
		a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₃	L	L ₁ **	Motorgröße		

F_x = 2500 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 212 Nm)

500	1060	10	T5				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
			M20										167	143	346	4					
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		20	T5				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
			M20										167	143	346	4					
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		40	T5				167	397	4	50	80	4									
			M20										167	143	346	4					
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		1500	2060	80																	
					M20				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
					K10				167	397	4	50	80	4							
2000	2560	100	T5	177	294	5				50	125	5									
			M20				167	397	4				50	80	4						
			K10				167	397	4	50	80	4									
3000	3560	140								50	80	4									
			K10																		
4000	4560	160	M20				190	578	5	50	125	5									
5000	5560	200	M20				190	578	5	50	125	5									
			K10				177	294	5				50	125	5						
400			M20							50	125	6									
							177	294	6												

F_x = 5000 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 425 Nm)

500	1060	10	T5				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
			M20										167	143	346	4					
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		20	T5				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
			M20										167	143	346	4					
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		40	T5				167	397	4	50	80	4									
			M20										167	143	346	4					
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		1500	2060	80																	
					M20				190	578	5				50	125	5				
					K10				167	397	4	50	80	4							
2000	2560	100	T5	177	294	5				50	125	5									
			M20				210	578	5				50	125	5						
			K10				190	560	5	50	125	5									
3000	3560	140								50	125	5									
			K10																		
4000	4560	160	M20				190	578	5	50	125	5									
5000	5560	200	M20				190	578	6	50	125	6									
			K10				177	294	5				50	125	5						
400																					

*) Bei Spindelsystem „M“ und „K“ je nach Getriebeunterstützung und Lastverhältnissen gegebenenfalls Bremse „L“ erforderlich.
 **) incl. Abschlußdeckel 27 mm; entfällt bei Gerätezusatzgehäuse A,B,C.

BASISMASSE (mm) für Elektrolinientriebe der Bauformen A-M-C-N-T

LINEARTRIEB		v (mm/s)	Spindel-System*	ANTRIEBSMOTOREN für															
Verstellweg (mm)	a ₁₂			Bauform A			Bauform M			Bauform C			Bauform N			Bauform T			
		a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₃	L	L ₁ **	Motorgröße		

F_x = 10000 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 850 Nm)

Verstellweg (mm)	a ₁₂	v (mm/s)	Spindel-System*	Bauform A			Bauform M			Bauform C			Bauform N			Bauform T						
				a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₃	L	L ₁ **	Motorgröße			
500	1060	10	T5																			
			M20																			
			K10																			
1000	1560	20	T5																			
			M20																			
			K10																			
1500	2060	40	T5																			
			M20																			
			K10																			
2000	2560	80	M20																			
			K10																			
2500	3060	100	T5	177	294	6																
			M20																			
			K10																			
3000	3560	140																				
			K10																			
4000	4560	160	M20																			
5000	5560	200																				
			K10																			
		400																				

F_x = 20000 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 1700 Nm)

Verstellweg (mm)	a ₁₂	v (mm/s)	Spindel-System*	Bauform A			Bauform M			Bauform C			Bauform N			Bauform T						
				a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₃	L**	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₀	u ₃	Motorgröße	a ₁₃	L	L ₁ **	Motorgröße			
500	1060	10	T5																			
			M20																			
			K10																			
1000	1560	20	T5																			
			M20																			
			K10																			
1500	2060	40	T5																			
			M20																			
			K10																			
2000	2560	80	M20																			
			K10																			
2500	3060	100																				
			K10																			
3000	3560	140																				
4000	4560	160																				
5000	5560	200																				
		400																				

*) Bei Spindelsystem „M“ und „K“ je nach Getriebeunterstützung und Lastverhältnissen gegebenenfalls Bremse, „L“ erforderlich.
 **) incl. Abschlußdeckel 27 mm; entfällt bei Gerätezusatzgehäuse A, B, C.

MOTORLEISTUNGEN UND NENNSTRÖME (3 x 400 V, 50 Hz) für Elektrolinientriebe

v (mm/s)	Spindel-System*	Bauform A			Bauform M			Bauform C			Bauform N			Bauform T		
		i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)												

F_x = 2500 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 212 Nm)

10	T5				10:1	0,4	0,8				10:1	0,4	0,8	10:1	0,4	0,8
	M20													40:1	0,4	0,8
	K10				20:1	0,4	0,8				20:1	0,4	0,8	20:1	0,4	0,8
20	T5				5:1	0,4	0,8				5:1	0,4	0,8	5:1	0,4	0,8
	M20													20:1	0,4	0,8
	K10				10:1	0,4	0,8				10:1	0,4	0,8	10:1	0,4	0,8
40	T5				2,5:1	0,7	1,4	2,5:1	0,7	1,4						
	M20													10:1	0,7	1,4
	K10				5:1	0,4	0,8				5:1	0,4	0,8	5:1	0,4	0,8
80																
	M20				5:1	0,7	1,4				5:1	0,7	1,4	5:1	1,1	2
	K10				2,5:1	0,7	1,4	2,5:1	0,7	1,4						
100	T5	1:1	1,7	3,5				1:1	1,7	3,5						
	M20				4:1	1,1	2				4:1	1,1	2			
	K10				2:1	0,7	1,4	2:1	0,7	1,4						
140																
	K10							1,5:1	1,1	2						
160																
	M20				2,5:1	1,7	3,5	2,5:1	1,7	3,5						
200																
	M20				2:1	2	4	2:1	2	4						
	K10	1:1	1,7	3,5				1:1	1,7	3,5						
400																
	M20	1:1	4	8				1:1	4	8						

F_x = 5000 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 425 Nm)

10	T5				10:1	0,4	0,8				10:1	0,4	0,8	10:1	0,4	0,8
	M20													40:1	0,4	0,8
	K10				20:1	0,4	0,8				20:1	0,4	0,8	20:1	0,4	0,8
20	T5				5:1	0,7	1,4				5:1	0,7	1,4	5:1	0,7	1,4
	M20													20:1	0,7	1,4
	K10				10:1	0,4	0,8				10:1	0,4	0,8	10:1	0,4	0,8
40	T5				2,5:1	1,1	2	2,5:1	1,1	2						
	M20													10:1	1,1	2
	K10				5:1	0,7	1,4				5:1	0,7	1,4	5:1	0,7	1,4
80																
	M20				5:1	1,7	3,5				5:1	1,7	3,5			
	K10				2,5:1	1,1	2	2,5:1	1,1	2						
100	T5	1:1	3	6				1:1	3	6						
	M20				4:1	2	4				4:1	2	4			
	K10				2:1	1,7	3,5	2:1	1,7	3,5						
140																
	K10							1,5:1	1,7	3,5						
160																
	M20				2,5:1	3	6	2,5:1	3	6						
200																
	M20				2:1	4	8	2:1	4	8						
	K10	1:1	3	6				1:1	3	6						
400																

*) Bei Spindelssystem „M“ und „K“ je nach Getriebeuntersetzung und Lastverhältnissen gegebenenfalls Bremse „L“ erforderlich.

MOTORLEISTUNGEN UND NENNSTRÖME (3 x 400 V, 50 Hz) für Elektrolinientriebe

v (mm/s)	Spindel-System*	Bauform A			Bauform M			Bauform C			Bauform N			Bauform T		
		i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)												

F_x = 10000 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 850 Nm)

10	T5				10:1	0,7	1,4				10:1	0,7	1,4	10:1	0,7	1,4	
	M20													40:1	0,7	1,4	
	K10				20:1	0,4	0,8				20:1	0,4	0,8	20:1	0,4	0,8	
20	T5				5:1	1,7	3,5				5:1	1,7	3,5				
	M20													20:1	1,1	2	
	K10				10:1	0,7	1,4				10:1	0,7	1,4	10:1	0,7	1,4	
40	T5				2,5:1	2,4	5	2,5:1	2,4	5							
	M20													10:1	1,7	3,5	
	K10				5:1	1,1	2				5:1	1,1	2				
80	T5																
	M20				5:1	3	6				5:1	3	6				
	K10				2,5:1	2	4	2,5:1	2	4							
100	T5		1:1	5,7	11				1:1	5,7	11						
	M20					4:1	4	8				4:1	4	8			
	K10					2:1	3	6	2:1	3	6						
140	T5																
	K10							1,5:1	4	8							
160	T5																
	M20					2,5:1	5,7	11	2,5:1	5,7	11						
200	T5																
	K10		1:1	5,7	11				1:1	5,7	11						
400	T5																
	K10																

F_x = 20000 N (Hebelarm h = 85 mm, Moment M_y = 1700 Nm)

10	T5				10:1	1,1	2				10:1	1,1	2	10:1	1,7	3,5
	M20													40:1	1,7	3,5
	K10				20:1	0,7	1,4				20:1	0,7	1,4	20:1	0,7	1,4
20	T5				5:1	2,4	5				5:1	2,4	5			
	M20													20:1	2	4
	K10				10:1	1,1	2				10:1	1,1	2	10:1	1,1	2
40	T5				2,5:1	4,8	10	2,5:1	4,8	10						
	M20													10:1	4	8
	K10				5:1	2	4				5:1	2	4			
80	T5															
	M20				5:1	5,7	11				5:1	5,7	11			
	K10				2,5:1	4	8	2,5:1	4	8						
100	T5															
	K10				2:1	5,7	11	2:1	5,7	11						
140	T5															
160	T5															
200	T5															
400	T5															

*) Bei Spindelsystem „M“ und „K“ je nach Getriebeuntersetzung und Lastverhältnissen gegebenenfalls Bremse „L“ erforderlich.

Gewichte (kg)

Bauform	Motorgröße	Verstellweg (mm)								Fußplatte (Stck)	Unterstütz. befest. (Stck)	Bremsen „L“ oder „B“	Gerätezusätze				
		500	1000	1500	2000	3000	4000	5000	A				B	C	D	E	
Y	-	39	46	53	60	74	88	102					2	2,5	3,5	2	5
	3/4	50	57	64	71	85	99	113			2	4	2	2	2,5	3,5	2
A	5/6	59	66	73	80	94	108	122					5				
	3/4	62	69	76	83	97	111	125			2	4	2	2	2,5	3,5	2
M	5/6	77	84	91	98	112	126	140					5				
	3/4	52	59	66	73	87	101	115			2	4	2	2	2,5	3,5	-
C	5/6	62	69	76	83	97	111	125					5				
	3/4	60	67	74	81	95	109	123			2	4	2	2	2,5	3,5	-
N	5/6	79	86	93	100	114	128	142					5				
	3/4	56	63	70	77	92	105	119			2	4	2	2	2,5	3,5	2
T	5/6	77	84	91	98	112	126	140					5				