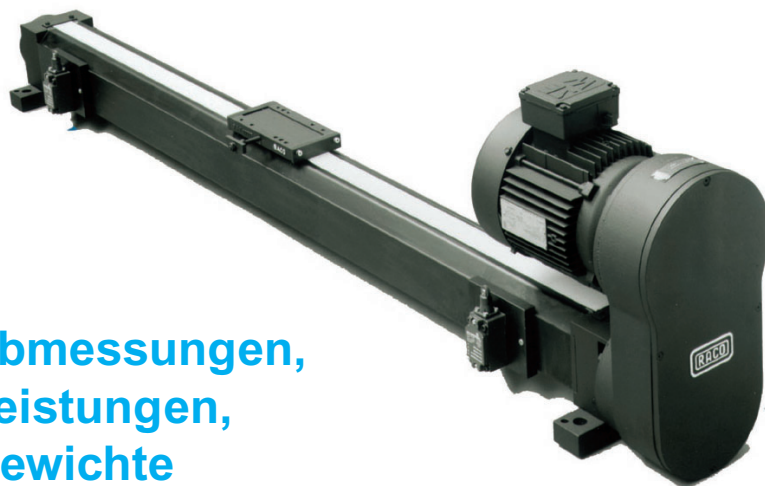


Lineartrieb Serie 2060

Modularsystem



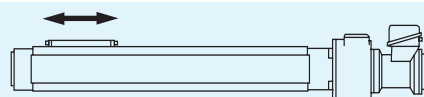
Abmessungen, Leistungen, Gewichte

Flexibel

Robust

Leistungsstark

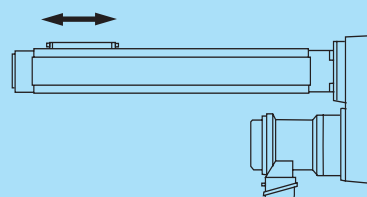
Bauform **A**
mit RACO-Motor



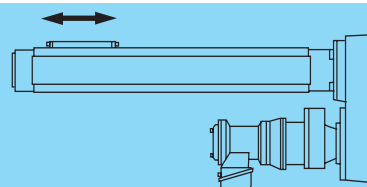
Bauform **M**
mit
RACO-Stirnrad-
triebemotor



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



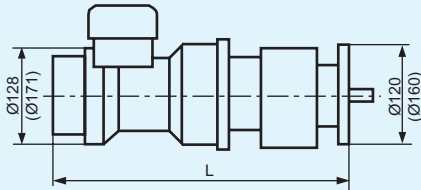
Bauform **N**
mit RACO-Stirnrad-
triebemotor und
Antriebsgehäuse
für Bauform C und N



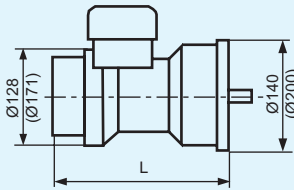
Bauform **T**
mit RACO-Schnecken-
radtriebemotor



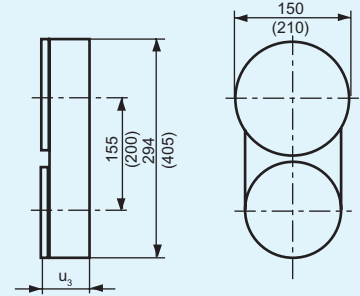
Der modulare Aufbau des Baugruppensystems ermöglicht auch den Anbau von Fremdmotoren, wie Gleichstrom-, Drehstrom-, Servo- oder Schrittmotoren.



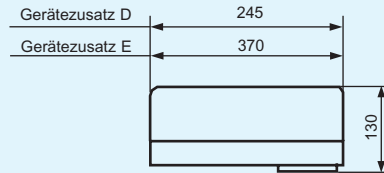
**Stirradgetriebemotor für
- N -**



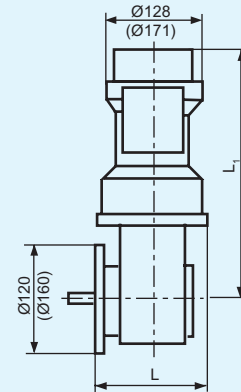
**Motor für
- C -**



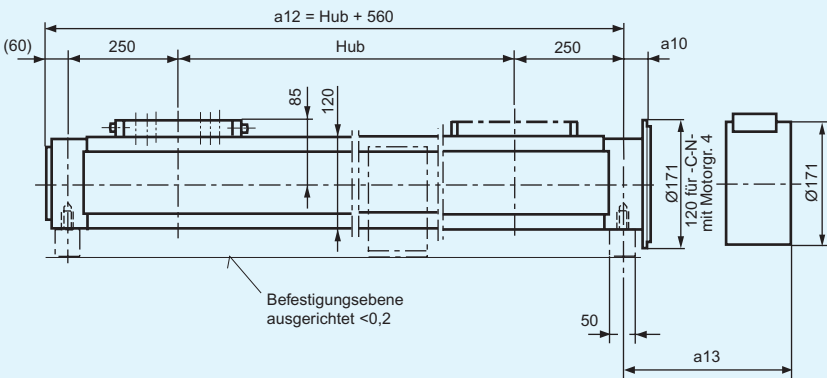
**Antriebsgehäuse für
- C - N -**



**Gerätezusatzgehäuse für
- A - M - T -**

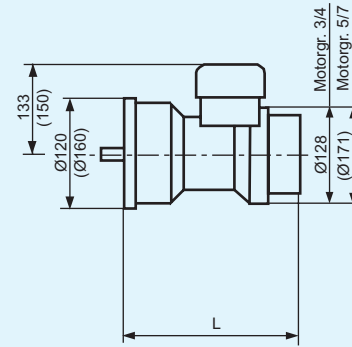


**Schneckengetriebemotor für
- T -**

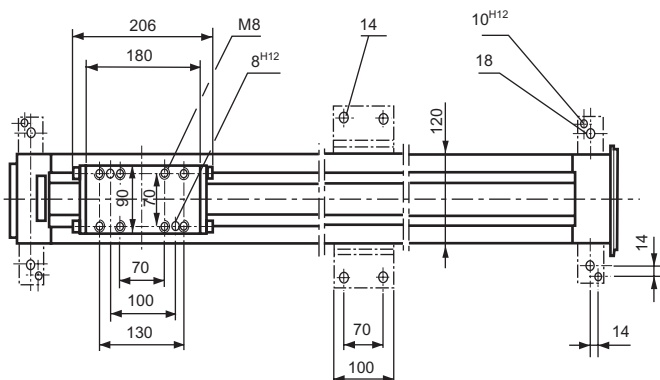


**Lineartrieb „Y“ für
- A - M - C - N - T -**

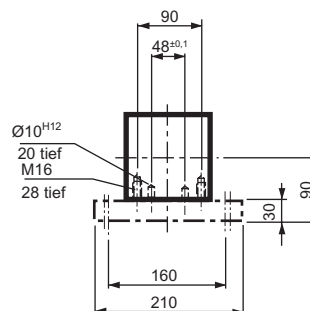
**Kupplungsgehäuse für
- A - M - T -**



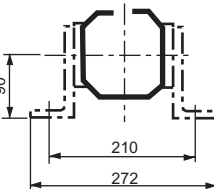
**Motor für
- A -**



Anzahl der Unterstützungs-
befestigungen s. Diagramme



Ansicht mit Fußplatte



Unterstützungsbefestigung
für Fußplatte

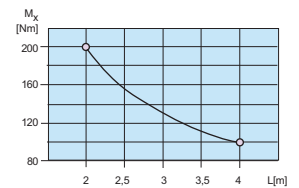
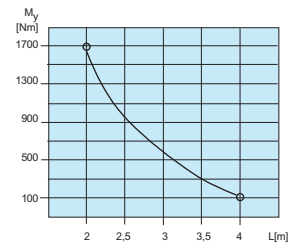
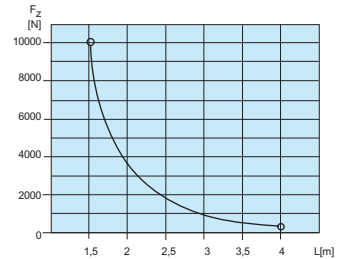
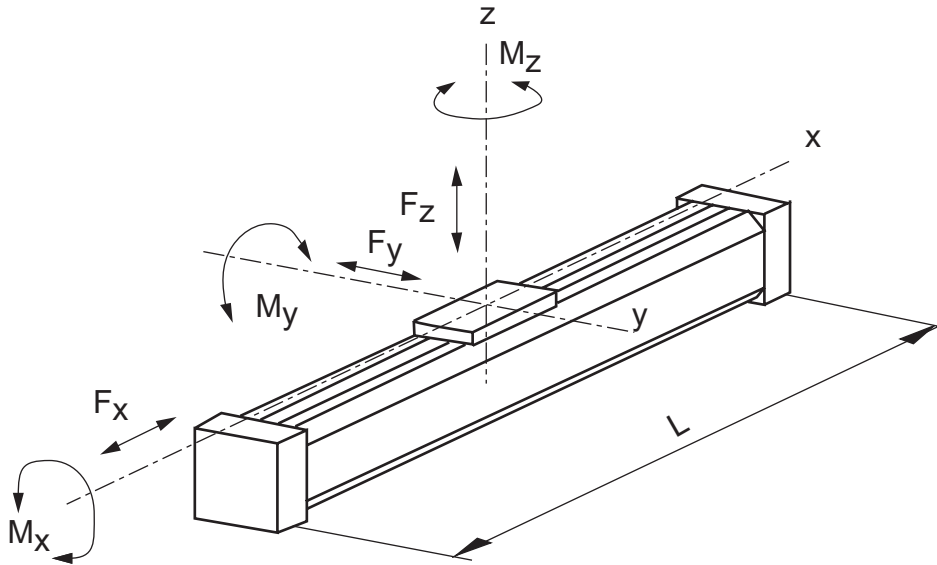
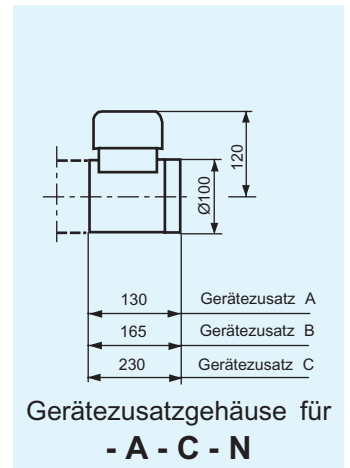
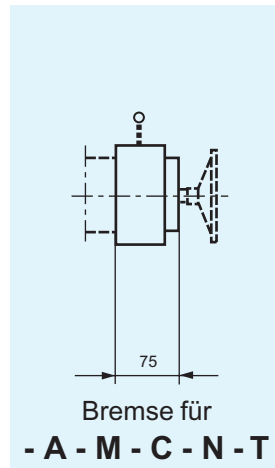
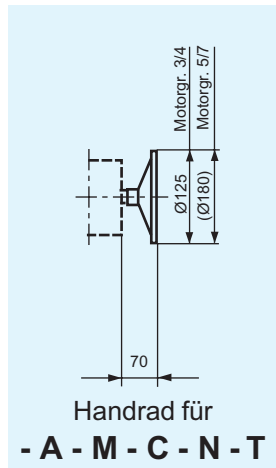
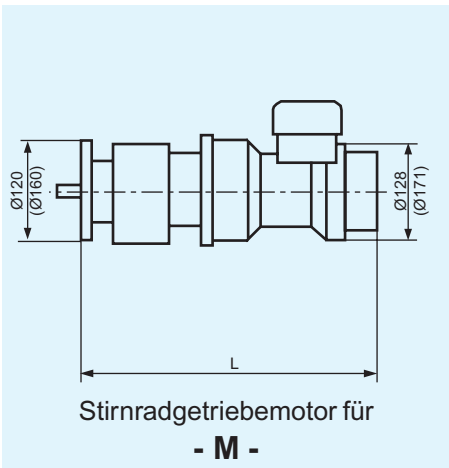


Diagramme zur Auswahl der Anzahl der Unterstuetzungsbevestigungen

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

L = Stuetzabstand

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; Unterstuetzungsbevestigungen 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 Bestueckungsmoeglichkeiten der Gerätezusatzgehäuse (Genaue 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 Elektrolinientriebe der Bauformen A-M-C-N-T

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

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																		
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		1000	1560	20	T5				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
					M20																
					K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
		1500	2060	40	T5				167	397	4	50	80	4				167	143	346	4
					M20																
					K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
		2000	2560	80	M20				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
					K10				167	397	4	50	80	4							
2500	3060	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																			
			K10							50	80	4									
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									

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																		
			K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4		
		1000	1560	20	T5				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
					M20																
					K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
		1500	2060	40	T5				167	397	4	50	80	4				167	143	346	4
					M20																
					K10				167	397	4				50	80	4	167	143	346	4
		2000	2560	80	M20				190	578	5				50	125	5				
					K10				167	397	4	50	80	4							
2500	3060	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																			
			K10							50	125	5									
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 Getriebeuntersetzung und Lastverhältnissen gegebenenfalls Bremse „L“ erforderlich.
 **) incl. Abschlußdeckel 27 mm; entfällt bei Gerätezusatzgehäuse A,B,C.

BASISMASSE (mm) für Elektrolineartriebe 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**	Motorgröße		

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

500	1060	10	T5	167	397	4			50	80	4	167	143	346	4
						M20									167
			K10	167	397	4			50	80	4	167	143	346	4
		20	T5	167	560	5			50	125	5				
			M20									167	143	346	4
			K10	167	397	4			50	80	4	167	143	346	4
		40	T5	167	560	5	50	125	5						
			M20									197	208	481	5
			K10	167	397	4			50	80	4				
		80	M20	190	578	5			50	125	5				
			K10	167	560	5	50	125	5						
		100	T5	177	294	6	50	125	6						
			M20	190	578	6			50	125	6				
			K10	167	560	5	50	125	5						
		140	K10				50	125	6						
		160	M20	190	578	6	50	125	6						
		200	K10	177	294	6	50	125	6						
		400													

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

500	1060	10	T5	167	397	4			50	80	4	167	143	346	4
						M20									197
			K10	167	397	4			50	80	4	167	143	346	4
		20	T5	167	560	5			50	125	5				
			M20									197	208	481	5
			K10	167	397	4			50	80	4	197	208	481	5
		40	T5	190	578	6	50	125	6						
			M20									197	208	481	5
			K10	167	560	5			50	125	5				
		80	M20	190	578	6			50	125	6				
			K10	190	578	6	50	125	6						
		100	K10	190	578	6	50	125	6						
		140													
		160													
		200													
		400													

*) Bei Spindelsystem „M“ und „K“ je nach Getriebeunteersetzung 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)	i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)	i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)	i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)	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 Spindelsystem „M“ und „K“ je nach Getriebeunterstützung und Lastverhältnissen gegebenenfalls Bremse „L“ erforderlich.

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

v (mm/s)	Spindel- System*	Bauform A			Bauform M			Bauform C			Bauform N			Bauform T		
		i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)	i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)	i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)	i ca.	P (KW)	I _N ca. (A)	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																	
	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																	
	K10							1,5:1	4	8							
160																	
	M20				2,5:1	5,7	11	2,5:1	5,7	11							
200																	
	K10		1:1	5,7	11				1:1	5,7	11						
400																	

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																
	M20				5:1	5,7	11				5:1	5,7	11			
	K10				2,5:1	4	8	2,5:1	4	8						
100																
	K10				2:1	5,7	11	2:1	5,7	11						
140																
160																
200																
400																

*) 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				