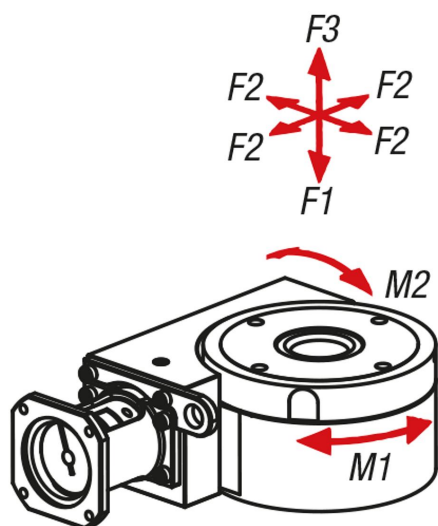
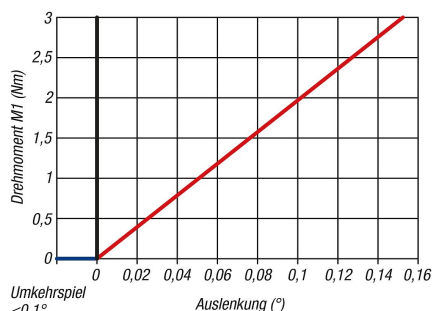
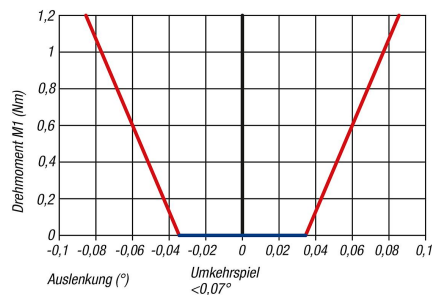




Steifigkeits-Diagramm 21085-12...



Steifigkeits-Diagramm 21085-08...



Beschreibung

Werkstoff:

Grundkörper und Rundtisch Aluminiumlegierung.

Hohlwelle Edelstahl.

Vorgespanntes Schneckengetriebe Stahl.

Klauenkupplung Aluminium mit Kupplungsstern Polyurethan.

Ausführung:

Aluminiumlegierung eloxiert.

Bestellhinweis:

Position von Kabelausgang bzw. Steuerungseinheit wird wie in der technischen Zeichnung dargestellt geliefert.

Hinweis:

Positionier-Rundtische für motorische Verstell- und Positionieraufgaben. Das vorgespannte Schneckengetriebe arbeitet annähernd spielfrei. Die Lagerung der Schneckenwelle bietet höchste radiale Umlaufgenauigkeit. Durch die große Bohrung in der Hohlwelle ist es möglich Leitungen hindurchzuführen. Mit dem einstellbaren Positioniererring kann der Dreh-Referenzpunkt beliebig zur Position des montierten Bauteils festgelegt werden. Montage von Näherungsschaltern mit dem optional erhältlichen Sensorhalter (21094) möglich. Die passende Programmiersoftware und Schnittstellenkabel für den Schrittmotor mit Positioniersteuerung bieten wir als Zubehör (25000-15) mit an.

Der Schrittmotor mit seiner Auflösung von 200 Schritten pro Umdrehung ermöglicht eine rechnerische Positioniergenauigkeit aus einer Richtung kommend von 0,005mm. Die absolute Positioniergenauigkeit aus einer Richtung kommend beträgt 0,01mm. Das System kann mit einer Einschaltdauer von 100% betrieben werden.

Kombinierbar mit allen anderen Bauteilen der gleichen Baugröße.

Technische Daten:

21085-08*:

Getriebeübersetzung: 40:1

Umkehrspiel: <0,12°

Radialspiel: <0,02 mm

max. Eingangsdrehzahl: 600 U/min

max. Einschaltdauer: 100 %

erforderliches Eingangsdrehmoment: 0,15 Nm

Steifigkeit: siehe Diagramm

Drehbar: 360°, endlos

Einsatztemperatur: +10 °C bis +50 °C

21085-12*:

Getriebeübersetzung: 55:1

Umkehrspiel: <0,1°

Radialspiel: <0,02 mm

max. Eingangsdrehzahl: 600 U/min

max. Einschaltdauer: 100 %

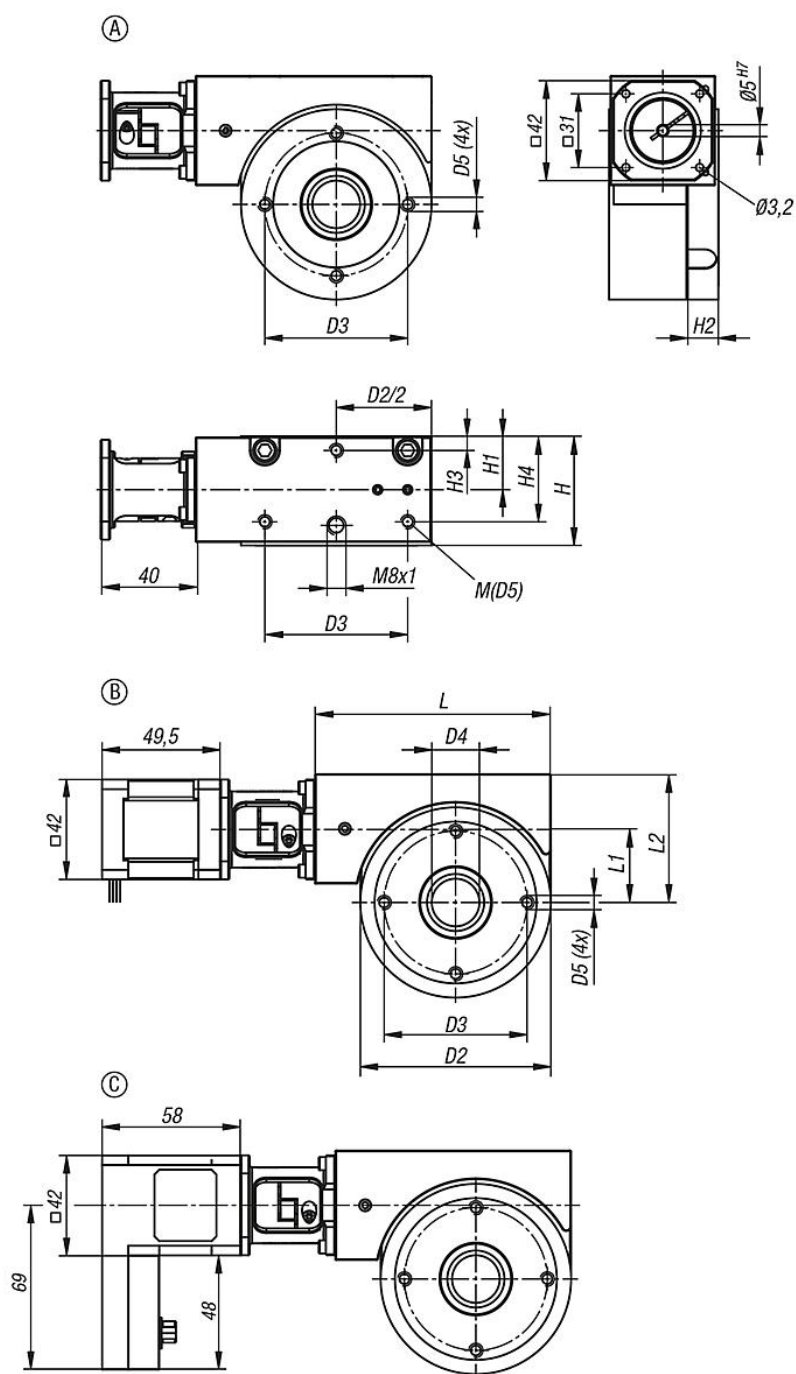
erforderliches Eingangsdrehmoment: 0,15 Nm

Steifigkeit: siehe Diagramm

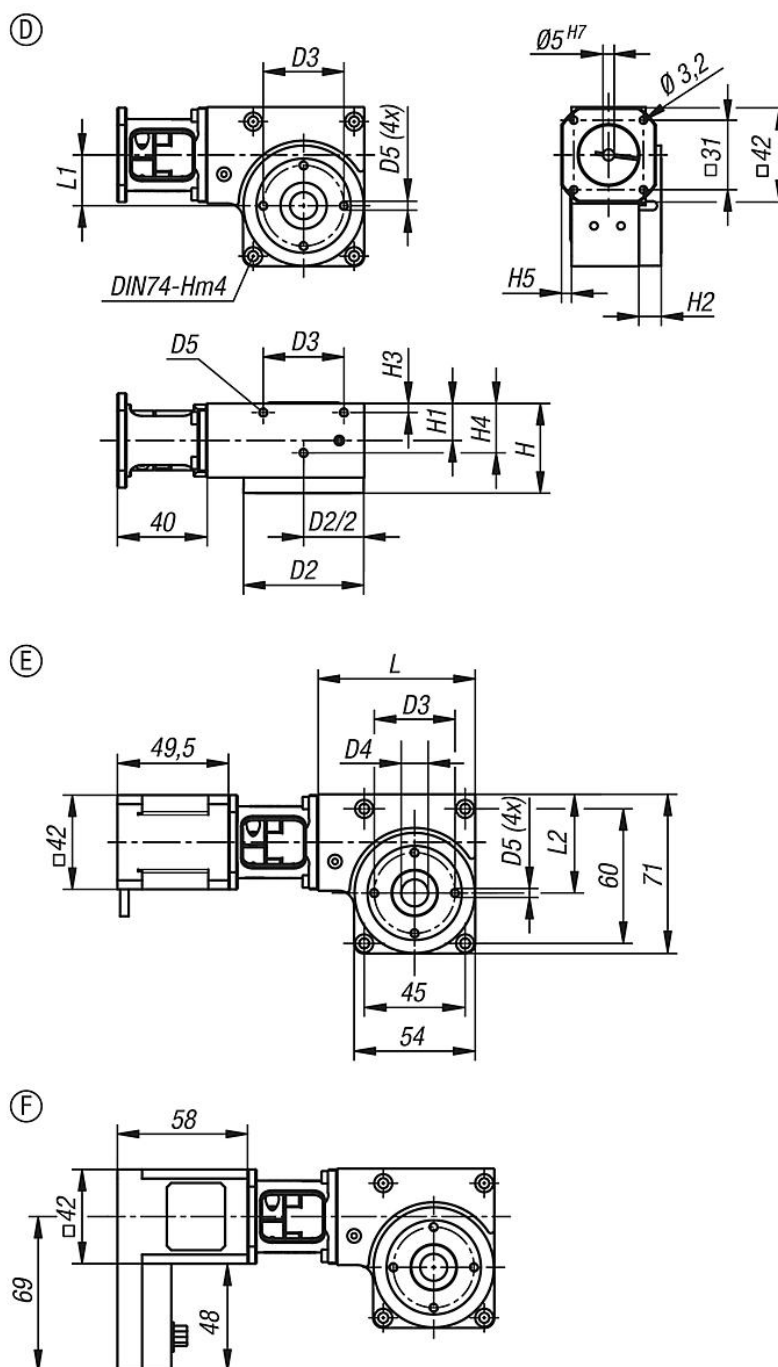
Drehbar: 360°, endlos

Einsatztemperatur: +10 °C bis +50 °C

Zeichnungen



Zeichnungen



Artikelübersicht

Bestellnummer	Größe	Form	Form-Typ	Kabelausgangsorientierung	Steuerungsorientierung
21085-080	8	D	ohne Motor	-	-
21085-0811	8	E	mit Schrittmotor	rechts	-
21085-0812	8	E	mit Schrittmotor	unten	-
21085-0813	8	E	mit Schrittmotor	links	-
21085-0814	8	E	mit Schrittmotor	oben	-
21085-0821	8	F	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	rechts
21085-0822	8	F	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	unten
21085-0823	8	F	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	links
21085-0824	8	F	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	oben
21085-120	12	A	ohne Motor	-	-

Artikelübersicht

Bestellnummer	Größe	Form	Form-Typ	Kabelausgangsorientierung	Steuerungsorientierung
21085-1211	12	B	mit Schrittmotor	rechts	-
21085-1212	12	B	mit Schrittmotor	unten	-
21085-1213	12	B	mit Schrittmotor	links	-
21085-1214	12	B	mit Schrittmotor	oben	-
21085-1221	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	rechts
21085-1222	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	unten
21085-1223	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	links
21085-1224	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	oben

Technische Daten

Größe	D2	D3	D4	D5	H	H1	H2	H3	H4	H5	L	L1	L2
8	53,6	36	12H7	M4	40	16,5	10	4	22	4,5	70	22,6	44
12	80	60	20	M6	46	22,5	13	6	36	-	99	31	54

Kräftetabelle

Größe	F1 N	F2 N	F3 N	M1 Nm	M2 Nm
8	200	200	80	1,2	1,8
12	500	500	200	3	3