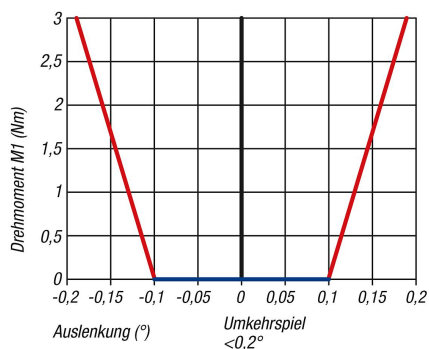
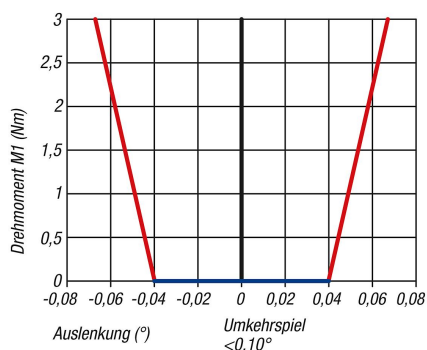


Steifigkeits-Diagramm 21085-01-10...



Steifigkeits-Diagramm 21085-01-45...



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:

21085-01-10*:

Getriebeübersetzung: 10:1

Umkehrspiel: <0,2°

Radialspiel: <0,02 mm

max. Eingangsrehzahl: 600 U/min

max. Einschaltdauer: 100 %

erforderliches Eingangsrehmoment: 0,13 Nm

Steifigkeit: siehe Diagramm

Drehbar: 360°, endlos

Einsatztemperatur: +10 °C bis +50 °C

21085-01-45*:

Getriebeübersetzung: 45:1

Umkehrspiel: <0,6°

Radialspiel: <0,02 mm

max. Eingangsrehzahl: 600 U/min

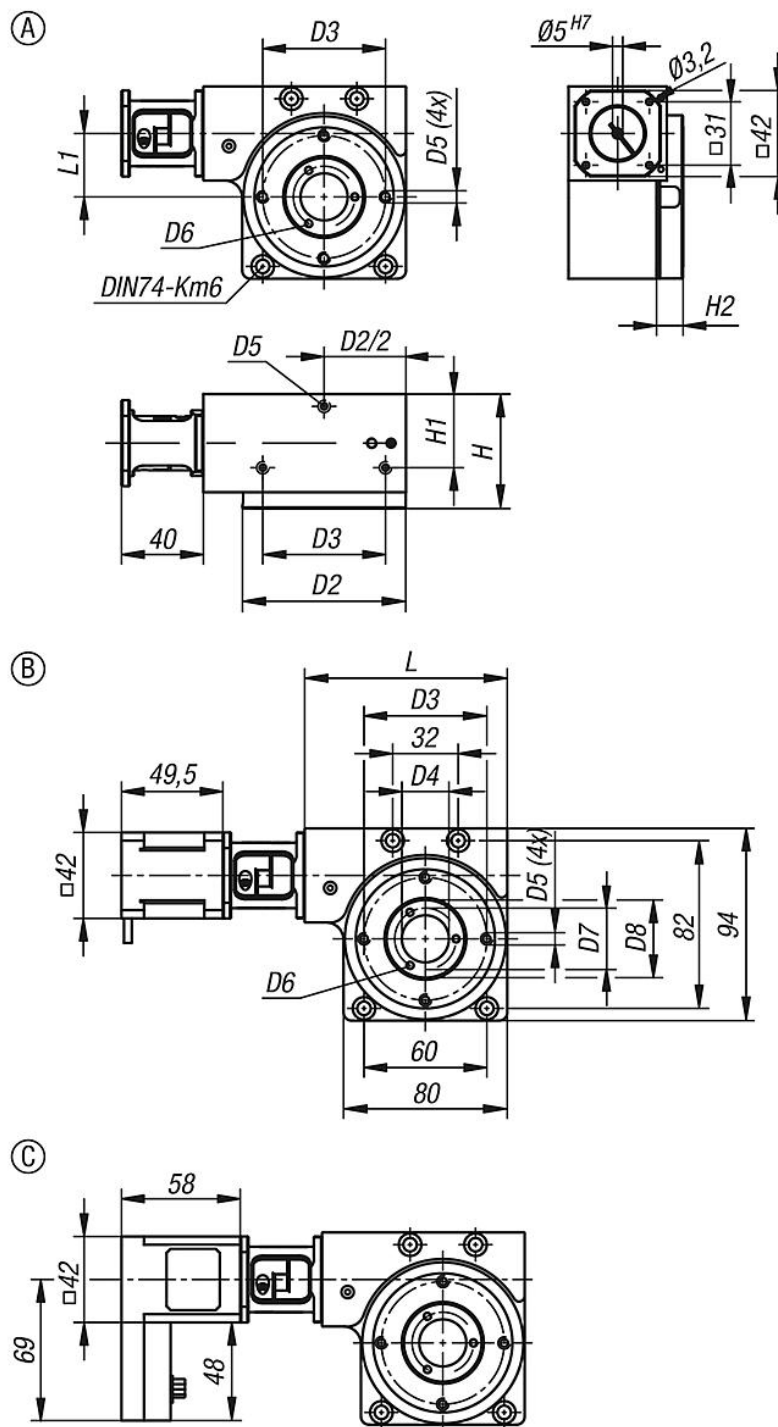
max. Einschaltdauer: 100 %

erforderliches Eingangsrehmoment: 0,13 Nm

Steifigkeit: siehe Diagramm

Drehbar: 360°, endlos

Einsatztemperatur: +10 °C bis +50 °C



Artikelübersicht

Bestellnummer	Getriebeübersetzung	Größe	Form	Form-Typ	Kabelausgangsorientierung	Steuerungsorientierung
21085-01-10120	10:1	12	A	ohne Motor	-	-
21085-01-101211	10:1	12	B	mit Schrittmotor	rechts	-
21085-01-101212	10:1	12	B	mit Schrittmotor	unten	-
21085-01-101213	10:1	12	B	mit Schrittmotor	links	-
21085-01-101214	10:1	12	B	mit Schrittmotor	oben	-
21085-01-101221	10:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	rechts
21085-01-101222	10:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	unten
21085-01-101223	10:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	links

Artikelübersicht

Bestellnummer	Getriebeübersetzung	Größe	Form	Form-Typ	Kabelausgangsorientierung	Steuerungsorientierung
21085-01-101224	10:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	oben
21085-01-45120	45:1	12	A	ohne Motor	-	-
21085-01-451211	45:1	12	B	mit Schrittmotor	rechts	-
21085-01-451212	45:1	12	B	mit Schrittmotor	unten	-
21085-01-451213	45:1	12	B	mit Schrittmotor	links	-
21085-01-451214	45:1	12	B	mit Schrittmotor	oben	-
21085-01-451221	45:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	rechts
21085-01-451222	45:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	unten
21085-01-451223	45:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	links
21085-01-451224	45:1	12	C	mit Schrittmotor mit integr. Positioniersteuerung	-	oben

Technische Daten

Größe	D2	D3	D4	D5	D6	D7	D8	H	H1	H2	L	L1
12	79,8	60	23H7	M6	M4	30	38,01H7	56	36	13	99	31

Kräftetabelle

Größe	F1 N	F2 N	F3 N	M1 Nm	M2 Nm
12	600	600	300	3	3