

Lineareinheiten -LX45 Motor, Faltausführung



LX-bezogene Angaben
Spezifikationen S.411 - S.414
Auswahl/Lebensdauerberechnung Beispiel
S.2235-S.2238

Praktische Sensorsätze sind ebenfalls erhältlich. S.432

Spezifikationen

LX45	
Standard/Geschlossen	
Gewindewellen-Ø (mm)	15
Steigung (mm)	10, 20
Präzisionsgrad	Hohe Güte

Azubehör

- ① Motoradapterplatten M Stahl LTBC-Beschichtung
- ② Adapterplattenschraube, 4 Stk. M EN 1.4567 Äquiv.
- ③ Synchronscheibe für hohe Drehmomente, Teilenummer: HTPA44S3M100
- ④ Synchronriemen für hohe Drehmomente, Teilenummer: HTBN339S3M-100

RoHS10

Standardschmierstoff		Mit Schmierstoffeinheit MX (Standardschmierstoff)	
Standardausführung, hohe Güte	Geschlossene Ausführung, hohe Güte	Standardausführung, hohe Güte	Geschlossene Ausführung, hohe Güte
LXR4510	LXR4510C	LXR4510-MX	LXR4510C-MX
LXR4520	LXR4520C	LXR4520-MX	LXR4520C-MX

Teilenummer	Grundkörper (Führungsschiene)	Block	Motorhalterung	Lagereinheit Loslagerseite	Abdeckung	Anschlag	Kugelgewindetrieb geschliffen (Endschluss)
Werkstoff	Unlegierter Stahl	SCM-Werkstoff	EN AW-5052 Äquiv.	EN AW-5052 Äquiv.	EN AW-6063 Äquiv.	NBR	EN 1.7242 Äquiv.
Oberflächenbehandlung	LTBC-Beschichtung	LTBC-Beschichtung	Einbrennlackierung, schwarz	schwarz eloxiert	schwarz eloxiert	-	-
Härte	Induktionsgehärtet HRC58~64	HRC58~62	-	-	-	-	HRC58~62

Abdeckungsmontageschraube
4-M4 Linsenkopfschraube

Ansicht in Pfeilrichtung A-A
Motoradapterplatte
*Einzelheiten zu den Maßen der Motoradapterplatten siehe auf der rechten Seite.

Mit Synchronriemenscheibe für hohe Drehmomente, Teilenummer

Antriebsrad-Montageseite	Teilenummer
Stellgliedmontageseite	HTPA44S3M100-A-P10
Für Adapterplatte RA4560	HTPA44S3M100-A-N14
Für Adapterplatte RT4560	HTPA44S3M100-A-P10
Motorseite	HTPA44S3M100-A-P8
Ohne Adapterplatte N8	HTPA44S3M100-A-P10
Ohne Adapterplatte N10	HTPA44S3M100-A-P10
Ohne Adapterplatte N14	HTPA44S3M100-A-N14

*Teilenummern mit P am Ende sind Rundbohrungs+-Gewindeausführungen.
*Teilenummern mit N am Ende sind Keilnutbohrungs+-Gewindeausführungen.

Teilenummer	Anz. Führungswagen	Motoradapterplatten	Länge Grundplatte (L)	Einzelheiten zu Montagebohrmaßen S.429, 430					
				A	P1	P2	B	Anzahl Steigungen	Anz. Bohrungen (N)
(Standardausführung, hohe Güte)	(Geschlossene Ausführung, hohe Güte)	(Servomotor) RA4560	340	70	100	100		2	6
			390			50			
	(Schmierstoffeinheit MX Standard)	(Schrittmotor) RT4560	440			100		3	8
			490			50			
	(Schmierstoffeinheit MX mit Abdichtung)	* (Ohne Adapterplatte) N8 (Innen-Ø Antriebsrad Ø8)	540			100		4	10
			590			50		5	12
	*Schmierstoffeinheiten Ausführungen mit MX sind nur in B1/S1 erhältlich.	(N10) (Innen-Ø Antriebsrad Ø10)							

* Motoradapterplatte und Befestigungsschrauben sind bei der Ausführung ohne Adapterplatte nicht im Lieferumfang enthalten.

Effektivhub/Gewicht

Länge Grundplatte (L)	* Effektivhub				Gesamtgewicht (kg)									
	Ohne MX		Mit MX		LXR45□□				LXR45□□C					
	B1	B2	S1	S2	B1	S1	B1	B2	S1	S2	B1	B2	S1	S2
340	210.4	88.8	247.9	163.8	194.4	231.9	6.42	7.34	6.02	6.56	7.24	8.74	6.59	7.43
390	260.4	138.8	297.9	213.8	244.4	281.9	7.02	7.94	6.63	7.16	7.88	9.38	7.22	8.06
440	310.4	188.8	347.9	263.8	294.4	331.9	7.62	8.55	7.23	7.76	8.51	10.01	7.85	8.69
490	360.4	238.8	397.9	313.8	344.4	381.9	8.22	9.15	7.83	8.36	9.14	10.64	8.49	9.33
540	410.4	288.8	447.9	363.8	394.4	431.9	8.83	9.75	8.43	8.96	9.78	11.28	9.12	9.96
590	460.4	338.8	497.9	413.8	444.4	481.9	9.43	10.35	9.04	9.57	10.41	11.91	9.75	10.59

* Effektivhub wird in Werten mit einer Spanne von 2.5mm von jedem Ende angegeben.

* 0.024kg werden den Einheiten mit MX hinzugefügt.

Präzisionsstandards

Präzisionsstandards	Hohe Güte
genauigkeit (mm)	0.1
Spiel (mm)	0.02
Wiederholgenauigkeit (mm)	±0.005
Laufparallelität (mm)	0.035
Anlaufdrehmoment (N · cm)	10

Statische Traglast/Zulässiges Moment

Anz. Führungswagen	Statische Traglast (N)	Zulässiges statisches Moment (N · m)
Lang	B1	32441
Block	B2	64882
Kurz	S1	17175
Block	S2	34350

* Die Referenzwerte gelten für einen statischen Zustand. Zur Lebensdauerberechnung verwenden Sie unsere technische Berechnungssoftware.

* Zulässige statische Momentangaben, siehe S.411.

Max. Geschwindigkeit

Max. lineare Geschwindigkeit (mm/s)
LXR4510 550
LXR4520 1110

* Die Maximalgeschwindigkeiten wurden anhand der kritischen Geschwindigkeiten und der DN-Werte der Kugelgewindespindel ermittelt und stellen lediglich Referenzwerte und keine garantierten Daten in Bezug auf die Arbeitsbedingungen des Motors dar.

Tabelle Servomotoranwendungen

Teilenummer	Flanschgröße	Hersteller	Artikelnummer	Wattzahl	Vergleichbarer Motorwellen-Ø
RA4560	□60	Yasukawa Electric Corporation	SGMV-02	200W	
			SGMV-04	400W	
		Mitsubishi Electric Corporation	HG-MR23	200W	
			HG-KR23		
			HG-MR43	400W	
			HG-KR43		
		Sanyo Denki Co., Ltd.	Q1AA06020D	200W	
			Q1AA06040D	400W	
		Omron Corporation	R88M-K2030	200W	
			R88M-K40030	400W	
		Keyence Corporation	MV-M20	200W	
			SV-M020		
			MV-M40	400W	
			SV-M040		

Adapterplatte, Teilenummer: RT4560

Adapterplatte, Teilenummer: RA4560

Ordering Example

Teilenummer	-	Anz. Führungswagen	-	Motoradapterplatten	-	Länge Grundplatte (L)
LXR4510	-	B1	-	RA4560	-	540
		B1	-	RA4560	-	540

Alternatives

Teilenummer	-	Anz. Führungswagen	-	Motoradapterplatten	-	(NBP)
LXR4510	-	B1	-	RA4560	-	NBP

Sensorsatz **S.432**

Teilenummer	Stückpreis Hohe Güte						Motoradapterplatten	Anz. Führungswagen	Gewindewellen-Ø	Steigung
	L=340	L=390	L=440	L=490	L=540	L=590				
LXR45□-B1/S1-□							1			
LXR45□-I-B2/S2-□							2			
LXR45□-C-B1/S1-□							1			
LXR45□-C-B2/S2-□							2			