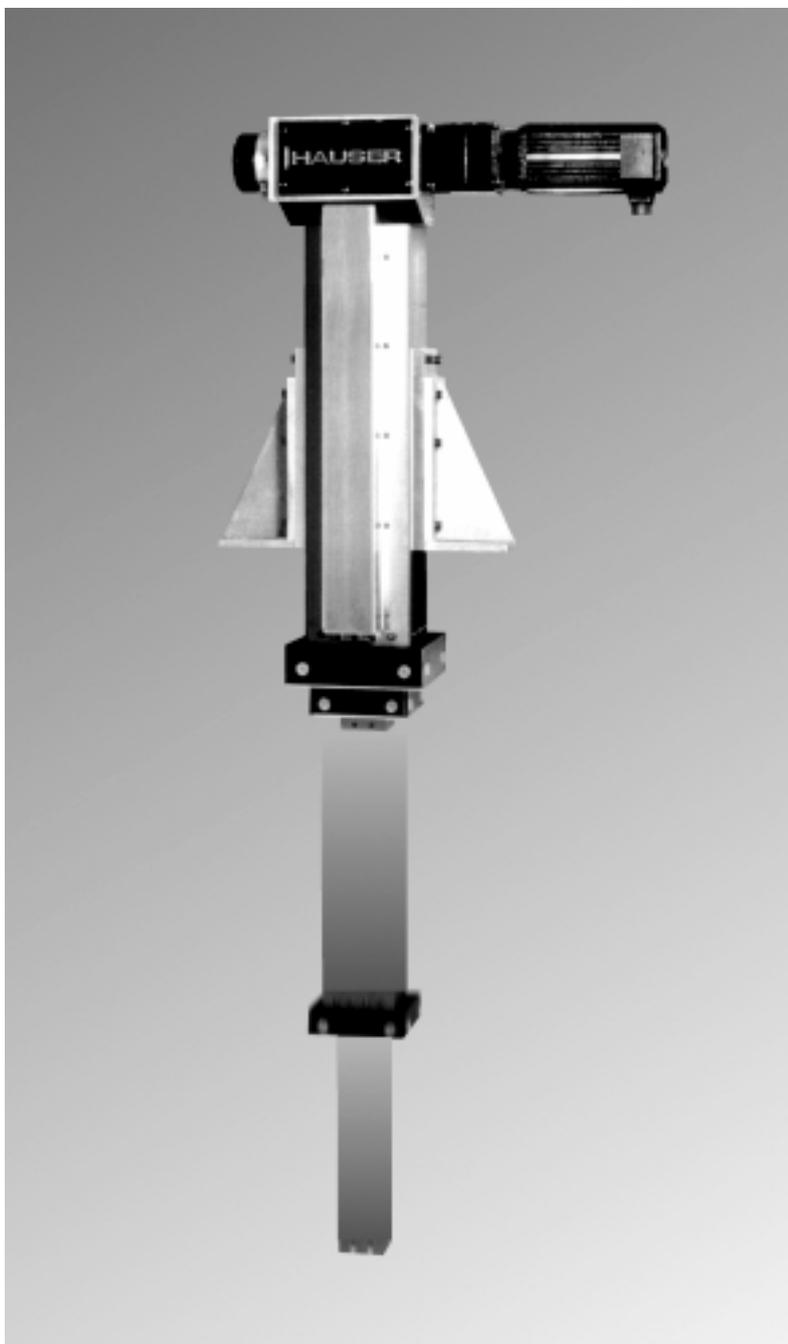


Dynamische Teleskopachse HTR

HAUSER Teleskopachse mit Riemenantrieb - für vertikale Einsätze bei kleiner Bauhöhe



Inhalt:

Merkmale der HTR	1
Produktbeschreibung	2
Baumaße HTR	3
Technische Daten	4
Bestellbeispiele.....	4

Merkmale der HTR

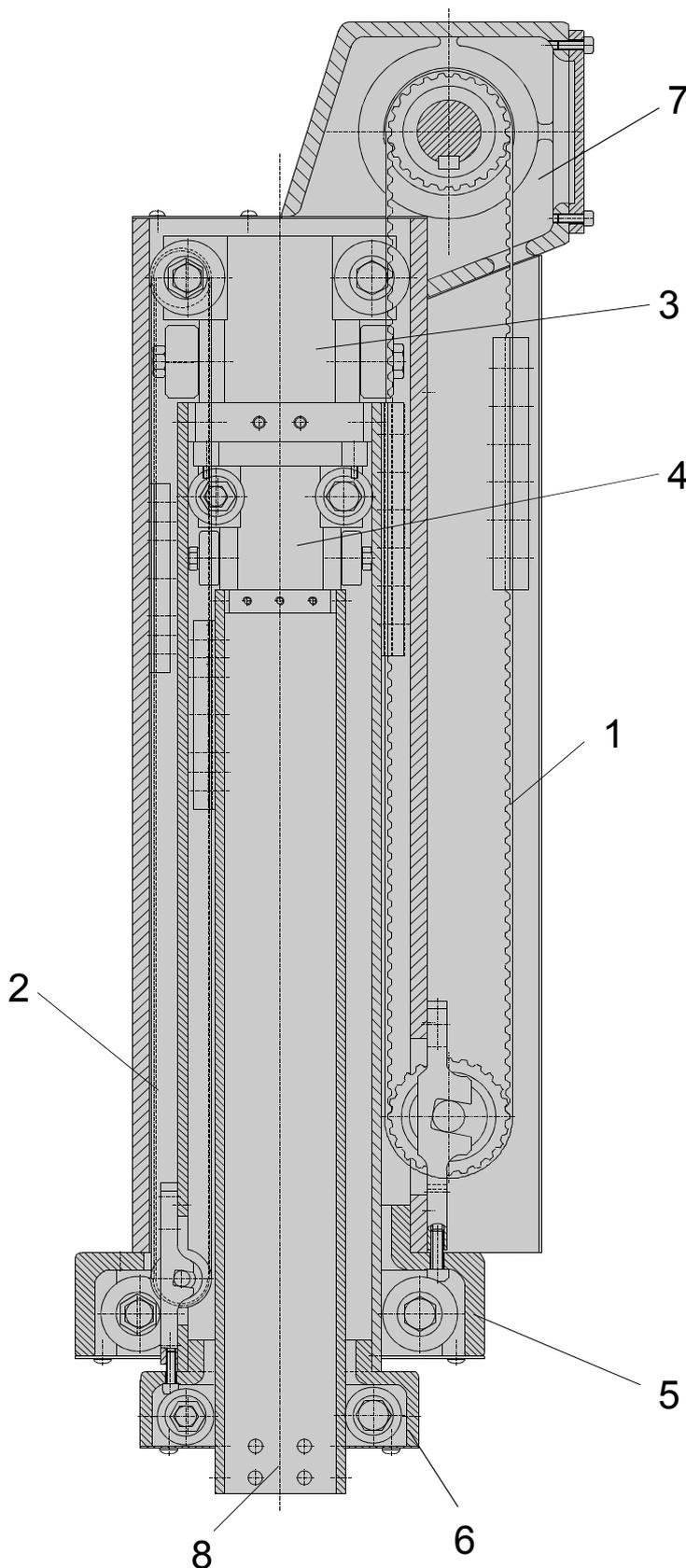
- ◆ Großer Hub (max. 2500 mm) bei minimaler Bauhöhe.
- ◆ Hohe Nutzlast bis zu 50 kg.
- ◆ Modular im Baukastensystem kombinierbar mit HAUSER-Lineareinheiten HLEc.
- ◆ Aufnahme hoher Seitenkräfte und Momente - auch im ausgefahrenen Zustand - durch geschlossene und dadurch verwindungssteife Teleskopprofile aus Aluminium.
- ◆ Spielfreie Führung durch einstellbare, wälzgelagerte Kunststoffauflagen.
- ◆ Wartungsfreie und geräuscharme Kunststoffauflagen.
- ◆ Verschleiß- und schlupffreier Zahnriemenantrieb.
- ◆ In zwei Baugrößen lieferbar: HTR80 und HTR50.

HAUSER
Wir automatisieren Bewegung



Parker Hannifin GmbH
HAUSER-Division
Postfach: 77607-1720
Robert-Bosch-Str. 22
D-77656 Offenburg
Tel.: (0781) 509-0
Fax (0781) 509-176

Produktbeschreibung



Großer Hub bei kleiner Bauhöhe

Speziell für Anwendungen, die einen großen vertikalen Hubweg bei eingeschränkten Raumverhältnissen benötigen, hat HAUSER die Teleskopachse entwickelt.

Verschleißfreie, hochfeste Zahnriemen des Hauptantriebs (1) und des Übersetzungsantriebs (2) sorgen für eine optimale Kraftübertragung auf den Lastanschluß (8).

Wartungsfreie, wälzgelagerte Kunststoffrollen kombiniert mit oberflächenbehandelten Aluminium-Strangpreßprofilen garantieren minimalen Verschleiß bei optimaler Laufruhe.

Ein neuentwickeltes Führungsprinzip, bestehend aus den 3 Führungsprofilen und den zugehörigen Läuferstationen (3, 4, 5 6) bietet selbststabilisierende Eigenschaften.

Hohlwellen- und Flanschausführung der Antriebsstation (7) sind auf die Flanschabmessungen der HAUSER-Servoantriebe abgestimmt und bieten so optimale Kombinationen mit der HAUSER-Antriebstechnik.

Die Befestigungsmöglichkeiten der HTR sind kompatibel zu dem HAUSER Baukastensystem, so daß in Kombination mit Lineareinheiten modular anwendungsspezifische Handhabungstechnik erstellt werden kann.

Diese bewährten HAUSER Konstruktionsprinzipien bringen für den Anwender auch bei den Teleskopachsen zahlreiche Vorteile.

Technische Daten

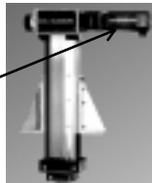
HTR	Einheit	HTR50					HTR80				
Querschnitt Außenprofil	mm x mm x mm	125 x 125 x 7					180 x 180 x 10				
Querschnitt mittleres Profil	mm x mm x mm	80 x 80 x 6					125 x 125 x 7				
Querschnitt Innenprofil	mm x mm x mm	50 x 50 x 5					80 x 80 x 6				
Trägheitsmoment des Außenprofils	cm ⁴	769					3261				
Trägheitsmoment des mittleren Profils	cm ⁴	163					769				
Trägheitsmoment des Innenprofils	cm ⁴	31					163				
Fahrgeschwindigkeit maximal	m/s	5,0					5,0				
Fahrweg maximal	mm	2500					2500				
Maximal zulässige Beschleunigung	m/s ²	5					5				
Wegstrecke pro Umdrehung ¹⁾	mm/U	340					480				
Zahnscheiben-Durchmesser ¹⁾	mm	108,2					152,8				
Antriebsmoment maximal	Nm	40					108				
Riemenzugkraft maximal bei Ausfahrgeschwindigkeit	m/s	1	2	3	4	5	1	2	3	4	5
	N	444	339	288	256	233	922	707	602	535	488
Nutzlast maximal bis zu ²⁾	N	245					491				
Pose-Wiederholgenauigkeit in einer Richtung (nach DIN EN 29283)	mm	±0,2					±0,2				
Masse Grundeinheit, kein Hub	kg	18,3					35,3				
Masse Zusatzlänge	kg/m	8,0					16,2				
Bewegte Masse, kein Hub	kg	4,0					7,4				
Bewegte Masse, Zusatzlänge	kg/m	2,4					4,5				
Grund-Massenträgheitsmoment, bez. auf Antriebswelle, kein Hub	kgcm ²	82,6					302,8				
Zusatz-Massenträgheitsmoment, bez. auf Antriebswelle	$\frac{\text{kgcm}^2}{\text{m}}$	49,2					202,3				

➡ Technische Daten Stand 03/98, berücksichtigte Sicherheit S=1, abweichende technische Daten auf Anfrage.
Daten gelten für einen Temperaturbereich von -10°C bis + 40°C.

Bestellbeispiele

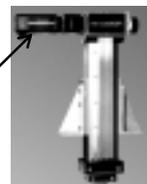
HTR80-1300-SAR

↳ Servo-Antrieb Rechts ³⁾
↳ 1300 mm Fahrweg (Hub)
↳ Z-Achse HTR80



HTR50-1000-SAL

↳ Servo-Antrieb Links
↳ 1000 mm Fahrweg (Hub)
↳ Z-Achse HTR50



Weitere verfügbare Dokumentationen:

HTR-Produkthandbuch (Projektierung, Inbetriebnahme) / HLEc Systembeschreibung / HLEc Produkthandbuch (Inbetriebnahme) / HLEc DXF und MI-Files (Handbuch und CD-ROM) / HLEZ-Systembeschreibung (HLE mit Zahnstangenantrieb) / HZR-Systembeschreibung (Vertikalachse) / Systembeschreibung Elektrozyylinder ET / Handhabungs- und Fertigungsautomation (Prospekt) / Portalroboter (Prospekt)

1) Rechnerische Größe, Teleskopübersetzung 1:2 berücksichtigt

2) Genaue Bestimmung der Belastungsfähigkeit: siehe "HTR-Produkthandbuch"

3) Blickrichtung: auf die Zahnriemenabdeckung.