

Produktdatenblatt

Spezifikationen



Lineartisch, Lexium TAS,
Modellreihe 4, Profilgröße 100 x 39
mm, Kugelgewindetrieb,
Spindelsteigung 10 mm, doppelte
Kugelumlaufführung

TAS41SBC

Hauptmerkmale

Produktfamilie	Lexium TAS
Produkt- Oder Komponententyp	Lineartisch
Produktspezifische Anwendung	Für 1 Richtung
Position Der Last	Auf Laufwagen
Antriebsart	Kugelgewindetrieb
Führungstyp	Doppelkugelumlauf

Zusatzmerkmale

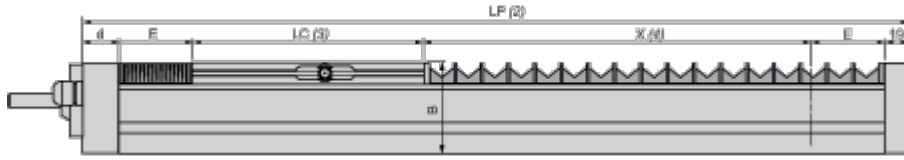
Einbaulage	Horizontal
Verfügbare Funktionen	Verschiedene Arten von Motoranbauoptionen Zahnriemenantrieb mit verschiedenen Montagerrichtungen
Weg Pro Umdrehung	10 mm
Durchmesser	Für Kugelgewindetrieb: 12 mm
Axiales Spiel	0,04 mm für Kugelgewindetrieb
Betriebskraft	780 N für Fx 1720 N für Fy 2155 N für Fz positiv 2155 N für Fz negativ
Maximale Geschwindigkeit	0,5 m/s
Beschleunigung	4 m/s ²
Max. Antriebsmoment	1,6 Nm
Max. Drehmoment	<48 Nm für Mx <90 Nm für My <72 Nm für Mz
Min. - Max. Hub	7...600 mm
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,02 mm
Abmessungen Des Profils	100 x 50 mm
Lebensdauer	5000 km

Vertragliche Gewährleistung

Garantie	18 months
----------	-----------

Bruttopreisliste für Deutschland zuzüglich Zuschläge, Frachtkosten und Mehrwertsteuer, gültig ab dem 1. Januar 2024. Irrtum und Änderungen vorbehalten. Es gelten die AGBs der Schneider Electric GmbH.

Abmessungen



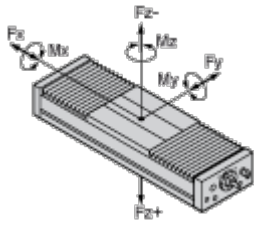
(2) LP: Gesamtlänge der Achse. Länge auf die nächste Ganzzahl abgerundet. Beispiel eines Lineartisches Lexium TAS 41 und eines Sollhubs von 500 mm / 19.68 in.: $LP = 205 \text{ mm} / 8.07 \text{ in.} + (500 \text{ mm} / 19.68 \text{ in.} \times 1,38532) = 897,66$. 897,66 abgerundet auf die nächste Ganzzahl ergibt LP = 897 mm / 35.31 in.

(3) LC: Länge des Wagens

(4) X: Hub je nach Anwendung

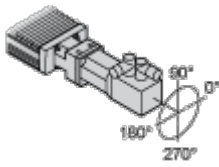
B		d		E	LC		LP
mm	in.	mm	in.		mm	in.	
50	1.97	24	0.94	$= (LP - 163 \text{ mm} / 6.42 \text{ in.} - X)/2$	120	4.72	$= 205 \text{ mm} / 8.07 \text{ in.} + (X \text{ multipliziert mit } 1,38532)$

Lineartisch Lexium TAS- angewandte Kräfte und Drehmomente

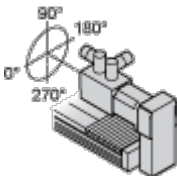


Mögliche Schnittstellentypen für die Ausrichtungen von Antriebselement und Motor

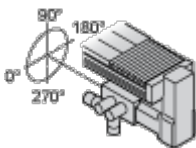
Motor auf der Tischachse, direkt angetrieben



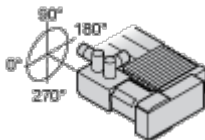
Motor über dem Tisch, über Riemen angetrieben



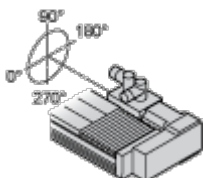
Motor unter dem Tisch, über Riemen angetrieben



Motor links vom Tisch, über Riemen angetrieben



Motor rechts vom Tisch, über Riemen angetrieben



Mit Welle (ohne Anschluss, ohne Motor)

