



LINEARTECHNIK STUTTGART GMBH



Stand 10.01.2013

Anforderungsliste für Miniatur- / Kugel- und Rollenführung

aufgenommen beim Besuch Telefonat Fax und Email

aufgenommen von:	_____	Datum:	_____
Branche:	_____	Ansprechpartner:	_____
Firma:	_____	Abteilung:	_____
Straße:	_____	Telefon:	_____
PLZ.-Ort:	_____	Fax:	_____
		Email:	_____

Verfahrgeschwindigkeit max.	_____ m/s	Vorspannung	leichte Vorspannung <input type="checkbox"/>
max. Beschleunigung	_____ m/s ²		mittlere Vorspannung <input type="checkbox"/>
			starke Vorspannung <input type="checkbox"/>
Hublänge max.	_____ mm		
Gesamtlänge	_____ mm	Genauigkeitsklasse	N (Standard) <input type="checkbox"/>
Gesamtzykluszeit oder	_____ s		H <input type="checkbox"/>
			P <input type="checkbox"/>
Verfahrzeit T	_____ s		
für Weg s bzw. Zyklusdefinition (Fahrkurve)	_____ mm	Betriebsbedingungen	Sauber <input type="checkbox"/>
			Staub <input type="checkbox"/>
			Späne <input type="checkbox"/>
Anzahl Zyklen pro Stunde oder Einschaltdauer	_____ St. / %		Feuchtigkeit <input type="checkbox"/>
		Mehrteilige Schiene	_____
		G1 /G2 Maß	_____ mm
Schichtbetrieb	Einschicht <input type="checkbox"/> Zweischicht <input type="checkbox"/> Dreischicht <input type="checkbox"/>	Verschlussstopfen	Kunststoff <input type="checkbox"/>
			Messing <input type="checkbox"/>
			Abdeckband <input type="checkbox"/>
Gesamte zu bewegende Masse	_____ kg	Zentralschmieranlage	Ja <input type="checkbox"/>
ext. Kraft in Vorschubrichtung	_____ N	Schmierungsart	Fett <input type="checkbox"/> Öl <input type="checkbox"/>



LINEARTECHNIK STUTTGART GMBH



Stand 10.01.2013

zus., externe Kräfte _____

Schmiernippel/-adapter _____

Umgebungstemperatur _____ °C

Sonderbohrungen in
Wagen/Schiene _____

Schienenführung Typ Miniaturführung
 Kugelführung
 Rollenführung

Standard
ZZ
Staubschutzausrüstung DD
MF
DF

Gewünschter Wagentyp _____

Fahrzyklus

	Abschnitt 1	Abschnitt 2	Abschnitt 3	Abschnitt 4	Abschnitt 5
Bewegte Masse:(kg)					
Zusatzkraft: (N)					
Hub: (mm)					
Drehzahl in [1/min.]					
Verfahrensgeschwindigkeit					
Wert in [m/s] oder					
Wert in Zeit [s] oder					
Wert in [%]					
Beschleunigungswert					
Wert in [m/s ²] oder					
Wert in Zeit [s] oder					
Weg in [mm] oder					
Wert in [%]					
Verzögerungswert					
Wert in [m/s ²] oder					
Wert in Zeit [s] oder					
Weg in [mm] oder					
Wert in [%]					



LINEARTECHNIK STUTTGART GMBH



Stand 10.01.2013

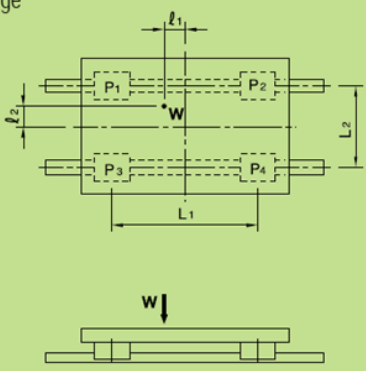
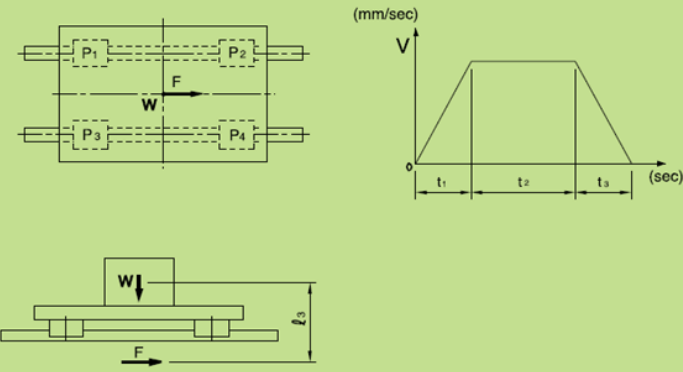
Aufgabenstellung / Bewegungsablauf / Beschreibung und Skizze (falls erforderlich)



LINEARTECHNIK STUTT GART GMBH



Stand 10.01.2013

Lage der PR-Linearführung	Berechnungsformeln
<p>Horizontale Einbaulage</p> 	$P_1 = \frac{W}{4} + \frac{W}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1} + \frac{W}{2} \cdot \frac{l_2}{L_2}$ $P_2 = \frac{W}{4} - \frac{W}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1} + \frac{W}{2} \cdot \frac{l_2}{L_2}$ $P_3 = \frac{W}{4} + \frac{W}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1} - \frac{W}{2} \cdot \frac{l_2}{L_2}$ $P_4 = \frac{W}{4} - \frac{W}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1} - \frac{W}{2} \cdot \frac{l_2}{L_2}$
<p>Horizontale Einbaulage mit zusätzlicher Beschleunigung und Verzögerung</p> 	<p>konstante Beschleunigung</p> $P_1 = P_2 = P_3 = P_4 = \frac{W}{4}$ <p>Beschleunigung nach rechts</p> $P_1 = P_3 = \frac{W}{4} + \frac{V}{2} \cdot \frac{W}{L_1} \cdot \frac{l_3}{g \cdot t_1}$ $P_2 = P_4 = \frac{W}{4} - \frac{V}{2} \cdot \frac{W}{L_1} \cdot \frac{l_3}{g \cdot t_1}$ <p>Verzögerung nach rechts</p> $P_1 = P_3 = \frac{W}{4} - \frac{V}{2} \cdot \frac{W}{L_1} \cdot \frac{l_3}{g \cdot t_1}$ $P_2 = P_4 = \frac{W}{4} + \frac{V}{2} \cdot \frac{W}{L_1} \cdot \frac{l_3}{g \cdot t_1}$



Stand 10.01.2013

Lage der PR-Linearführung	Tragzahl Berechnungsformeln
<p>Vertikale Einbaulage</p>	<p>Wirkende Radialbelastung</p> $P_1 = P_2 = P_3 = P_4 = \frac{W}{2} \cdot \frac{l_3}{L_1}$ <p>Wirkende Tangentialbelastung</p> $P_{1t} = P_3 = \frac{W}{4} + \frac{W}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1}$ <p>Wirkende Radialbelastung</p> $P_{2t} = P_{4t} = \frac{W}{4} - \frac{W}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1}$
<p>Vertikale Einbaulage mit Aufwärtsbewegung</p>	<p>Wirkende Radialbelastung</p> $P_1 = P_2 = P_3 = P_4 = \frac{W}{2} \cdot \frac{l_3}{L_1}$ <p>Wirkende Tangentialbelastung</p> $P_{1t} = P_{2t} = P_{3t} = P_{4t} = \frac{W}{2} \cdot \frac{l_2}{L_1}$
<p>Horizontale Einbaulage mit zusätzlicher aussen angreifender Belastung</p>	<p>Wirkende Radialbelastung</p> $P_1 = P_2 = P_3 = P_4 = \frac{R}{2} \cdot \frac{l_3}{L_2}$ <p>Wirkende Tangentialbelastung</p> $P_{1t} = P_{3t} = \frac{R}{4} + \frac{R}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1}$ <p>Wirkende Radialbelastung</p> $P_{2t} = P_{4t} = \frac{R}{4} - \frac{R}{2} \cdot \frac{l_1}{L_1}$

Alle Angaben wurden mit großer Sorgfalt erstellt und überprüft. Für evtl. Fehler bzw. Unvollständigkeiten können wir, die LTS GmbH, jedoch keine Haftung übernehmen. Änderungen behalten wir uns vor.

Alle Rechte vorbehalten. Nachdruck, auch auszugsweise, ist ohne unsere Genehmigung nicht gestattet.