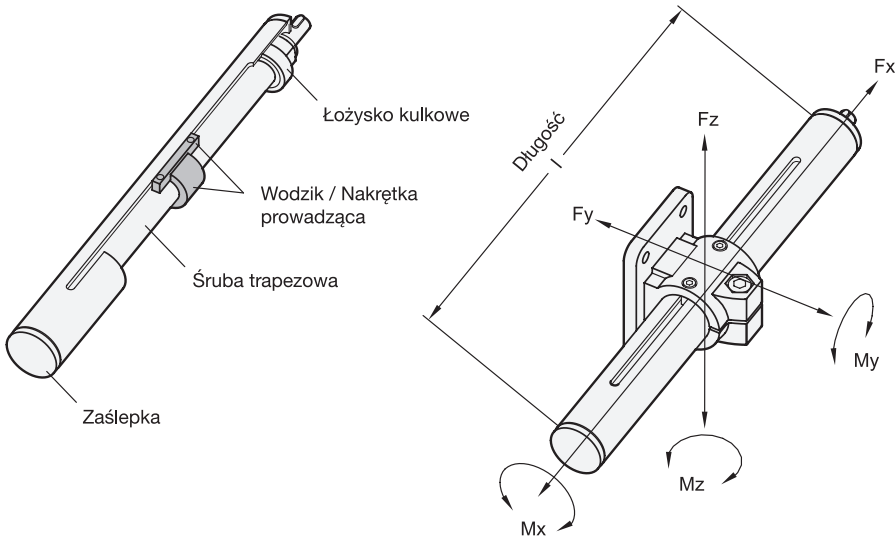




Ø Mecha- nizm przesuwu	Fx w N	Fy w N l = 500	l = 1000	l = 1500	Fz w N l = 500	l = 1000	l = 1500	Mx w Nm	My w Nm	Mz w Nm
18	400	80	-	-	65	-	-	1.5	4.5	4.5
30	850	500	70	15	550	55	10	6.5	15	15
40	1100	2150	250	65	1900	150	50	15	42	42
50	1750	3100	650	150	3100	650	150	29	69	69
60	2600	4550	1500	400	4550	1400	350	45	125	125

Parametry obciążenia stosuje się do mechanizmów przesuwu: GN 291 (patrz strona 1912), GN 292 (patrz strona 1914), GN 293 (patrz strona 1915) w wersji stalowej (SCR) lub ze stali nierdzewnej (NI).

Przy wartościach granicznych wskazanych powyżej, następuje przejściowe odkształcenie sprężyste profilu o 0.5 mm.

Mechanizm przesuwu składa się ze śruby trapezowej z nakrętką prowadzącą, osadzonej obustronnie na łożyskach kulkowych w profilu. Na nakrętce prowadzącej zamocowany jest wodzik przesuwający się w szczelinie wyfrezowanej w profilu. Wodzik ten umożliwia zamocowanie elementu przesuwnego poprzez jeden ze standardowych łączników przy jednoczesnym zabezpieczeniu nakrętki prowadzącej przed obrotem. Mechanizmy przesuwu przeznaczone są do tworzenia układów o napędzie ręcznym (koło ręczne).

Dokładność pozycjonowania wynosi 0.2 mm/300 mm przesuwu, luz przy zmianie kierunku obrotu śruby 0.1 mm.

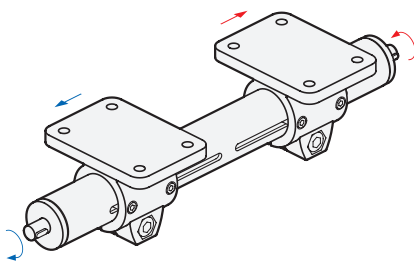
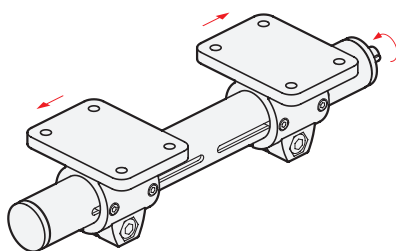
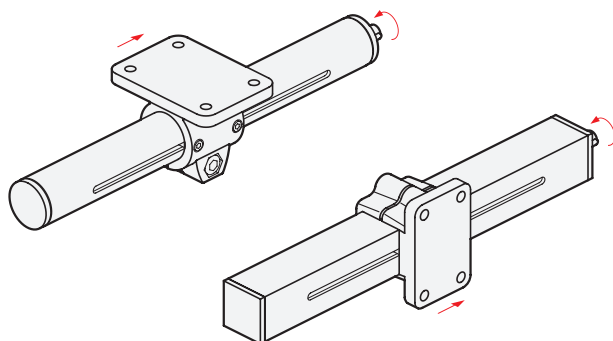
Profile prowadzące wykonane są ze stali chromowanej (SCR) lub ze stali nierdzewnej (NI). Wytwarzane są w tolerancjach opartych na precyzyjnych profilach stalowych DIN 2391 i DIN 2462.

Szeroka gama łączników do profili umożliwia zarówno dobór łączników do statycznego zamocowania mechanizmu przesuwu jak i do połączenia go z elementem przesuwym.

Odczyt położenia elementu przesuwego może być realizowany poprzez zamontowanie na wrzecionie mechanizmu odpowiedniego wskaźnika położenia (DD52R patrz strona 721, DD51 patrz strona 718, DD52R-E patrz strona 726, DD51-E patrz strona 724).

W przypadku dużych momentów skręcających (Mx) sugerujemy użycie kwadratowych mechanizmów przesuwu.

Dla tego typu mechanizmów dostępna jest również szeroka gama dodatkowych akcesoriów. Łączniki do kwadratowych mechanizmów są wieloczęściowe. Nie ma specjalnych wymagań, co do tolerancji kwadratowych profili.



OPIS

Mechanizm przesuwu **GN 291** (patrz strona 1912) z gwintem prawym lub lewym, z wyprowadzonym czopem na jednym lub na obu końcach, z łącznikiem do mechnizmów przesuwu **GN 146.1** (patrz strona 1923).

Mechanizm przesuwu kwadratowy **GN 291.1** (patrz strona 1930) z gwintem prawym lub lewym, z wyprowadzonym czopem na jednym lub na obu końcach, z łącznikiem do mechnizmów przesuwu **GN 147.1** (patrz strona 1933).

OPIS

Mechanizm przesuwu **GN 292** (patrz strona 1914) z gwintem prawym i lewym (tzw. śruba rzymska), z wyprowadzonym czopem na jednym lub na obu końcach, z dwoma łącznikami do mechanizmów przesuwu **GN 146.1** (patrz strona 1923). Łączniki poruszają się symetrycznie.

Kwadratowe mechanizmy przesuwu **GN 292.1** na życzenie.

OPIS

Mechanizm przesuwu **GN 293** (patrz strona 1915) posiada dwa osobne wałki, jeden z gwintem prawym, jeden z lewym. Alternatywnie dostępne są oba wałki z gwintem prawym lub oba z gwintem lewym. Mechanizm ma wyprowadzone czopy na obu końcach, po jednym dla każdego z wałków. Przykład zastosowania z dwoma łącznikami **GN 146.1** (patrz strona 1923). Łączniki poruszają się niezależnie.

Kwadratowe mechanizmy przesuwu **GN 293.1** na życzenie.

