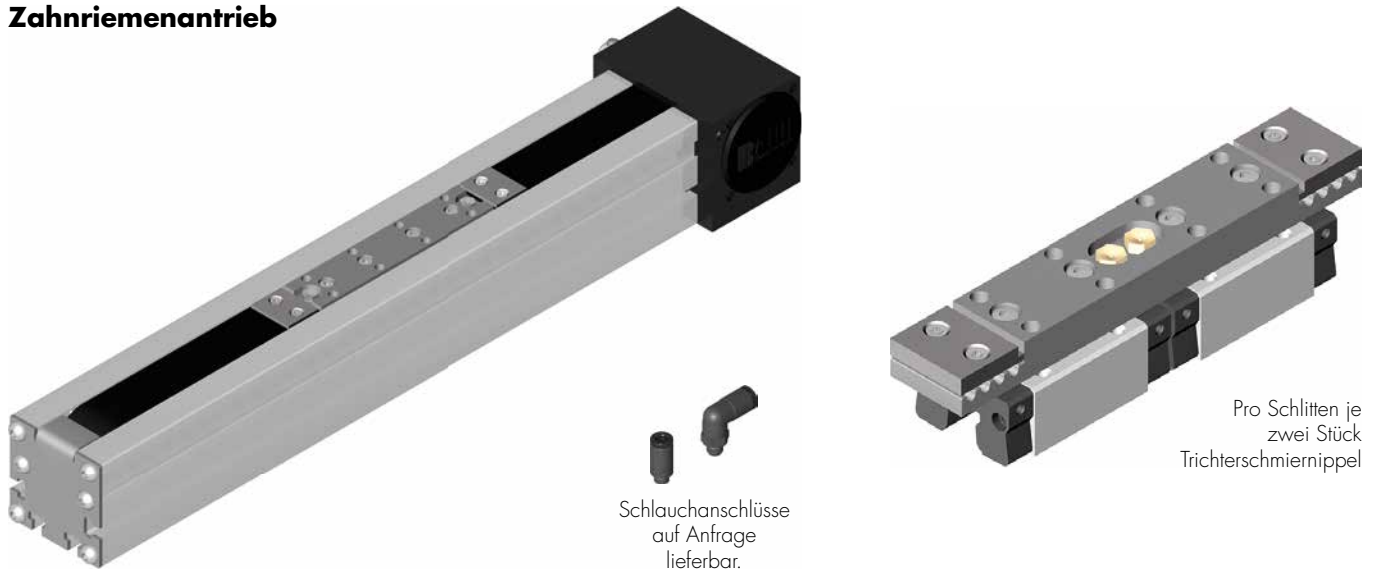




TRIPOD

Zahnriemenantrieb



Funktion:

Basierend auf dem LSZ 60 Positioniersystem wurde ein Tripod-System entwickelt, welches für die verschiedensten Applikationen einsetzbar ist. Flexibilität und Geschwindigkeit macht dieses Portal zu einer wichtigen Alternative im Anlagenbau, ob als Picker oder 3-D Drucker, durch die hohe Flexibilität sind zahlreiche Optionen möglich. Der Kunde kann seine Getriebe- und Motorvarianten selbst wählen und einbauen.

Besondere Konstruktionsmerkmale

Bei diesem Tripod-System basiert die Parallelkinematik auf dem Zusammenspiel dreier Zahnriemengetriebener Positionierachsen der LSZ Baureihe. Die Gabelarme aus leichtem, hochstabilem Kohlefaserkunststoff oder Aluminium sind über Gelenke direkt an die Schlitten der Achsen montiert. Dank ihrer speziellen Abmessungen und durch den Einsatz von nur einer Zahnriemenumlenkung können die Schlitten fast über die gesamte Länge der Aluminiumvierkantprofile verfahren und erreichen dadurch einen erweiterten Freiheitsgrad der Stabmechanik. Die direkte Übertragung der Kinematik von den Schlitten auf die Gabelarme führt zu deutlicher Systemvereinfachung.

Führungsschlittenanschluss:

Über Gewindebohrungen

Befestigung:

Über T-Nuten und Montagesätze. Die Linearachse ist mit jedem T-Nutenprofil kombinierbar.

Zahnriemenausführung:

HTD mit Stahlgewebeeinlage, spielfrei bei Drehrichtungswechsel

Schlittenlagerung:

Standardmäßig ist der Schlitten auf zwei Laufwagen gelagert, die an jeder Position nachgestellt und gewartet werden können. Über zwei Schmiernippel am Schlitten ist das Nachschmieren des Positioniersystems möglich. (entsprechend 100 % Geschwindigkeitsvorgabe)

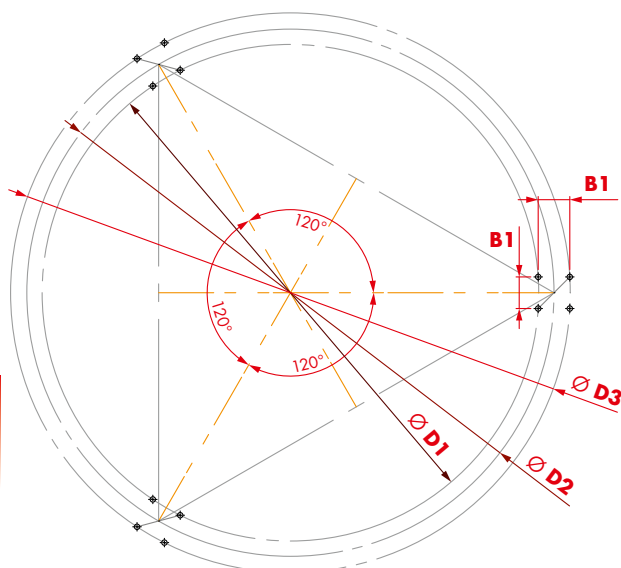
Dynamik:

Max. Geschwindigkeit: 3 m/s

Max. Beschleunigung/Verzögerung: 20m/s²

Picks je Minute:

ca. 180 (abhängig von Weg, Dynamik und Gewicht)



Montagemaße Befestigungsbohrungen bei Standardausführung				
	□ B1	Ø D1	Ø D2	Ø D3
LS 60	50	785,54	833,95	885,36



Detailansicht:
Motoradapter mit Getriebe

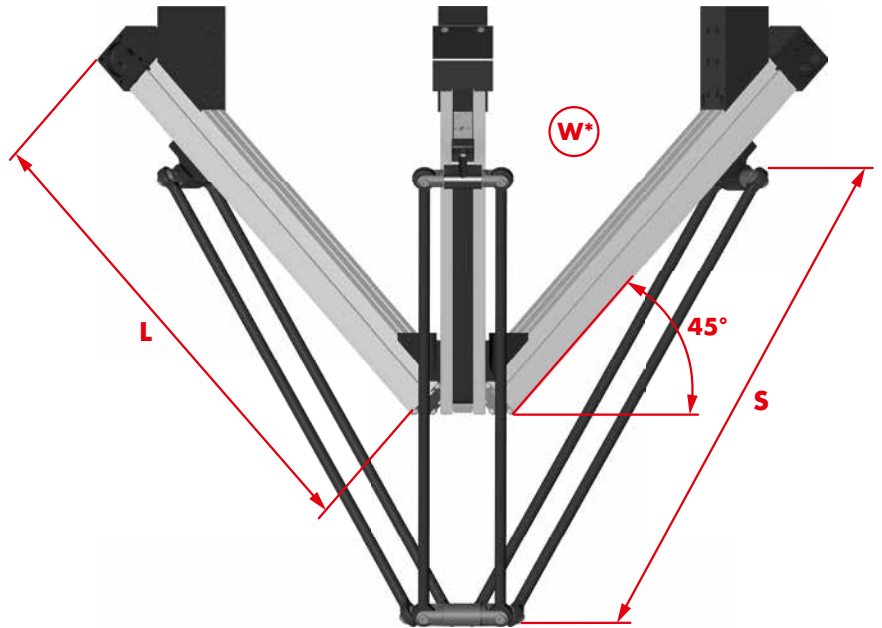
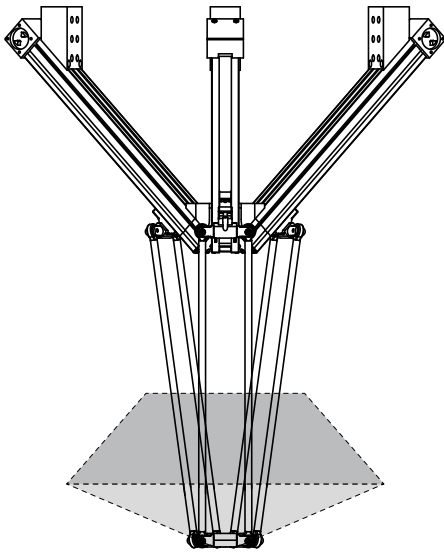


Detailansicht:
Motor ohne Getriebe

16.1

TRIPOD LSZ 60

Dimensionen (mm)



* Positioniersysteme, Stabkinematik, Halter

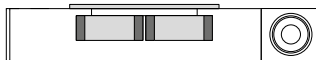
Baugröße	L	S Stabkinematik	Schlitten	W* Grundgewicht
TRIPOD LSZ 60	680	690	140	13,56 kg

0 Führungsprofilausführung:

- (0) Standard (1) Schrauben korrosionsgeschützt
- (4) erweiterte korrosionsgeschützte Ausführung (abhängig von verfügbaren Komponenten)

1 Schlittenausführung:

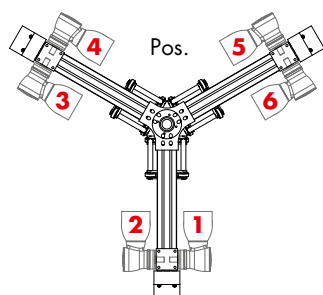
- (1) Standard



0 Kinematik:

- (0) Standard (1) ohne Stabkinematik

1 4 6 Zapfenpositionen:



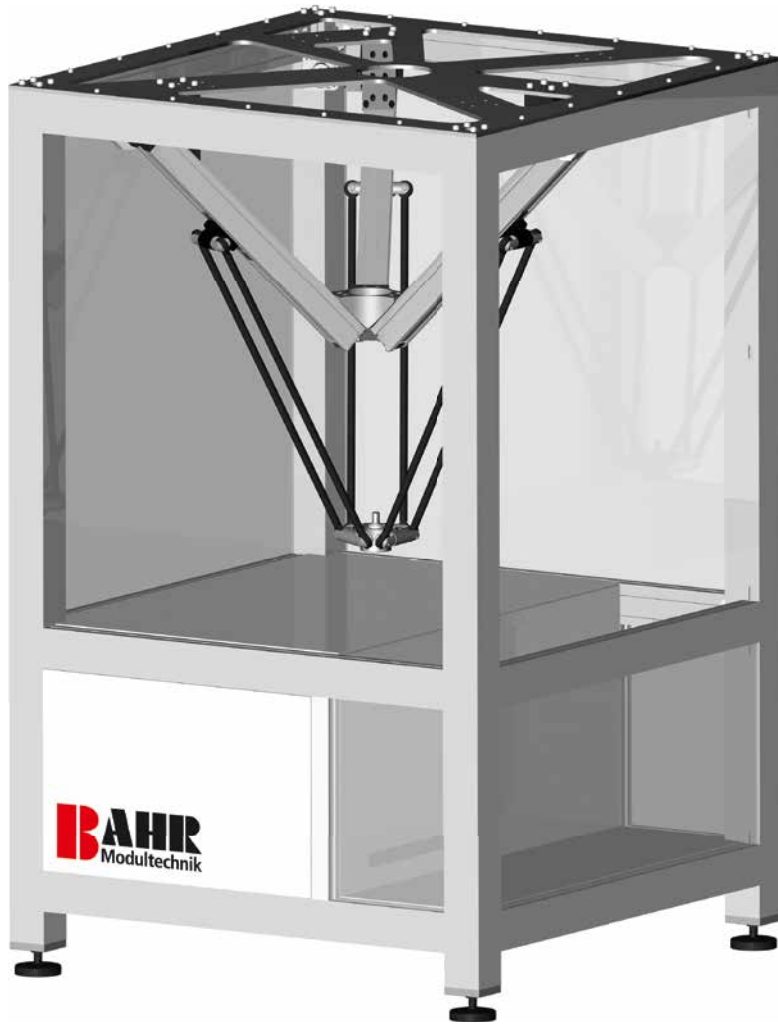
TRIPOD LSZ 60	0	1	0	0	1	4	6
Pos.	1	2	3	4	5	6	7

Datenblatt LSZ / Kapitel 16.1

Bei diesem speziellen System sollten Sie sich bei einer Anfrage direkt an unsere Ansprechpartner im Vertrieb wenden.

TRIPOD LSZ 60

Kombinationsbeispiele:



mit Kabine



Detailansicht:
Drehmomentrohr mit Drehmodul



Detailansicht:
Bewegte Grundplatte (Aufnahme)

Positionsbeispiele:

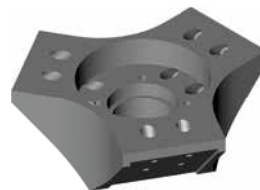
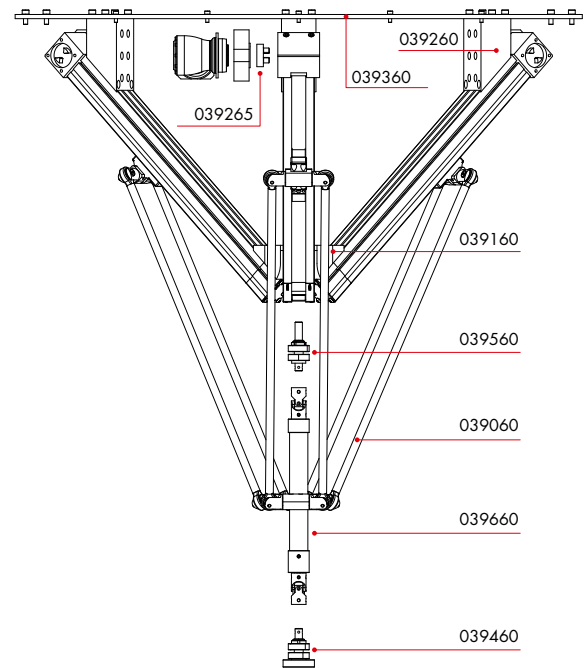
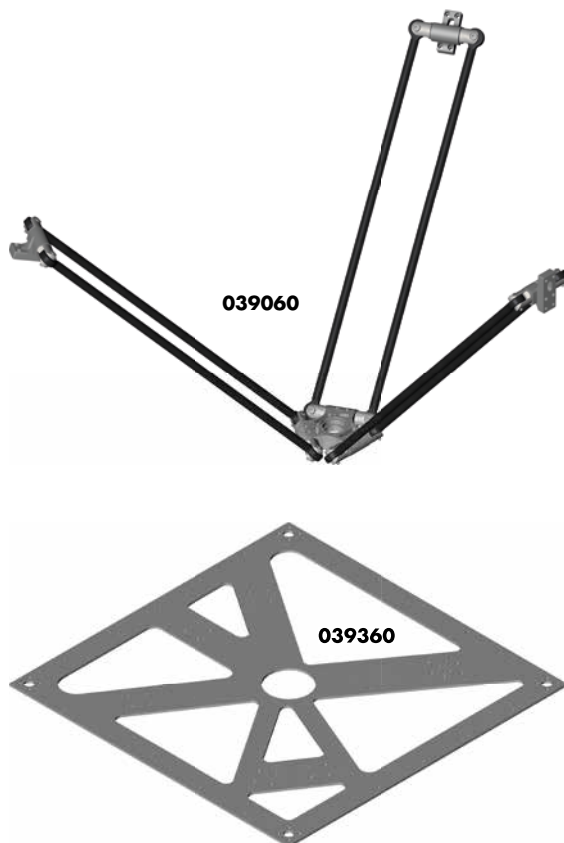


16.1

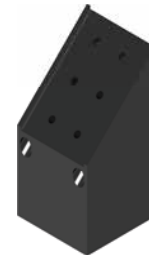
TRIPOD LSZ 60

Zubehör

Code-Nr.	Beschreibung
039060	Stabkinematik
039160	Verbindungsstern LSZ 60
039260	Halter LSZ 60 an Grundplatte
039265	Kupplungshälfte
039360	Grundplatte
039460	Drehmodul
039560	Drehachse 2x Zapfen l=35 Ø=14



039160



039260



039265



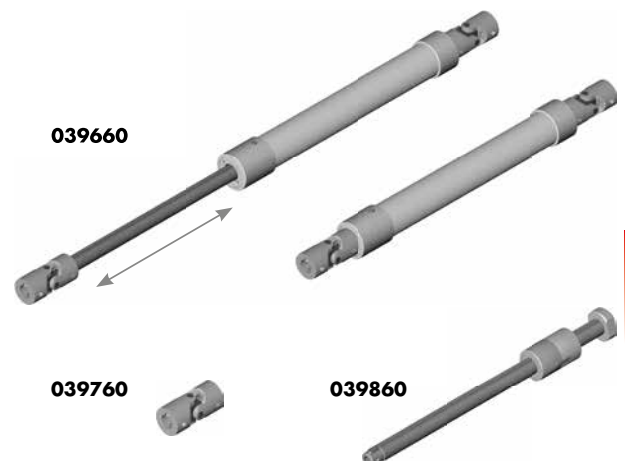
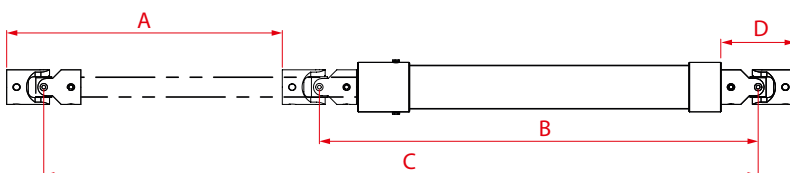
039460



039560

Teleskopwelle Tripod

Code-Nr.	Beschreibung	A Hub	B	C	D	Drehmoment [Nm]	
						Mt dyn.	Mt stat.
039660	Teleskopwelle komplett	223	355	578	60	17	39
039760	Kreuzgelenk						
039860	Drehmoment-Kugelbüchse						



16.1



16.1