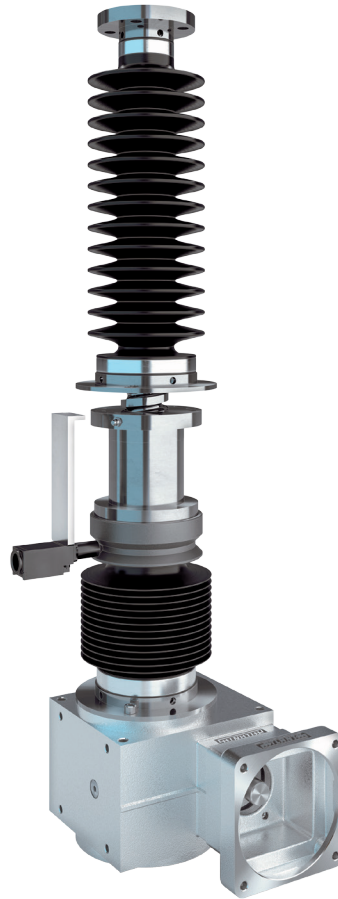


ATLANTA



Hochleistungs-
Spindelhubgetriebe
*High Performance
Screw Jack Gearbox*



HS-Hochleistungs-Spindelhubgetriebe von ATLANTA ermöglichen hohe Vorschubgeschwindigkeiten auch bei großen Lasten. In Kombination von Kraft und Geschwindigkeit bieten Sie alle Vorteile der Flexibilität elektromechanischer Antriebstechnik, insbesondere das exakte Anfahren verschiedener Positionen mit hoher Wiederholgenauigkeit.

Konstruktiv basiert der Aufbau der HS-Hubgetriebe auf den bewährten Servoschneckengetrieben von ATLANTA, was in Verbindung mit speziellen Kugelgewindetrieben mit weit über dem Standard liegenden dynamischen Tragzahlen die Realisierung spielarmer, dynamischer und langlebiger Hubantriebe erlaubt. Die Ausführungen rotierende Spindel, stehende Spindel oder Hubzylinder sind dank Ihrer Kompaktheit leicht in Maschinenkonzepte einzubinden.

HS-Hochleistungs-Spindelhubgetriebe als lineare Bewegungsantriebe sind mit Ihrer Präzision und Robustheit das passende Antriebskonzept für alle dynamischen Hub-, Senk-, Vorschub-, Druck-, Kipp-, Schwenk- und ähnliche Bewegungsabläufe in Verbindung mit hochpräzisen Positionieren.

Besondere Merkmale sind:

- Verdrehflankenspiel Grundgetriebe <12 Winkelminuten
- Eintriebsdrehzahlen bis 5000 min⁻¹
- Verfahrgeschwindigkeit bis 550 mm/s
- 50 % höheres Drehmoment gegenüber Standardgetrieben
- Kugelgewindetriebe mit Axialspiel 0,03 mm, spielfrei möglich
- Steigungsgenauigkeit 0,023 mm / 300 mm (Toleranzklasse P5)

HS high-performance screw-jack gearboxes from ATLANTA make it possible to achieve high feed rates even with heavy loads. Combining power and speed they feature all the advantages of the flexible electro-mechanic drive technology, particularly the exact approach to different positions and an excellent repeatability precision.

The construction of the HS screw-jack gearboxes is based on the proved design of the ATLANTA servo worm-gear units. In combination with special ball-screw spindle drives with dynamic load capacities far above standard they enable the realization of low-clearance, dynamic, and long-living lifting drives. Due to their compactness the rotating spindle, non-rotating spindle or lifting cylinder designs can be easily integrated in existing machine concepts.

Because of their precision and robustness the HS high-performance screw-jack gearboxes as linear drives are the ideal drive concept for all dynamic lifting, lowering, feeding, pressing, tilting, and swiveling motions as well as for similar moving processes and very precise positioning.

Special features are:

- Circumferential backlash basic gear <12 angular minutes
- Input speeds up to 5000 min⁻¹
- Linear speed up to 550 mm/s
- 50 % higher torque compared to standard gear units
- Ball-screw drives with axial play 0.03 mm, possible without play
- Lead accuracy 0.023 mm / 300 mm (tolerance class P5)

Nachdruck – auch auszugsweise – ohne unsere Genehmigung ist nicht gestattet. Die Maße und sonstige technische Angaben dieses Kataloges sind freibleibend und für uns völlig unverbindlich. Technische Änderungen in den Maßen und im Umfang unseres Normprogramms sind vorbehalten. Lieferungen erfolgen gemäß unseren Verkaufs- und Lieferbedingungen Ausgabe 13.

Duplication – even by way of excerpts – is not allowed without our express permission. Dimensions and any other technical details given in this catalogue are subject to alterations without notice and are completely without obligation on our part. All rights to make technical changes to the dimensions and the range of our standard programme are reserved.



| Allgemeine Daten | | General data |
|---|---|--|
| Selbsthemmung | nein / no | Self-locking quality |
| Max. Einschaltdauer (last- und zyklusabhängig) | bis / up to 100 % ¹⁾ | Max. duty cycle (depending on load and cycle) |
| Getriebeübersetzung | 3,0; 6,75 und / and 29 | Ratio of gearunit |
| Motoren | Drehstrom- und Servomotoren / 3-phase AC- and servomotors | Motors |
| Bremse erforderlich | ja / yes | Brake required |

| Getriebe | HS 10 | | | HS 25 | | Gearunit |
|---|------------------|------------------|------------------|-------------------|-------------------|-----------------------------|
| | 20x10 | 20x20 | | 32x10 | 32x20 | |
| stehende Spindel | | | | | | non-rotating spindle |
| Kugelgewindetrieb | | | | | | Ball screw drive |
| Max. Last beim Verfahren [kN] | 9 | 5 | | 25 | 25 | Max. load during travelling |
| Max. statische Last [kN] | 9 | 9 | | 35 | 25 | Max. static load |
| Max. Eintriebsdrehzahl [min ⁻¹] | 5000 | | | 5000 | | Max. input speed |
| Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s] | 275 | 555 | | 275 | 555 | Max. travelling speed |
| Dyn. Tragzahl C [kN] | 11,9 | 11,9 | | 36,6 | 27,5 | Dyn. load capacity C |
| rotierende Spindel | | | | | | rotating spindle |
| Kugelgewindetrieb | 32x10 | 32x20 | | 40x10 | 40x20 | Ball screw drive |
| Max. Last beim Verfahren [kN] | 10 | 5 | | 25 | 25 ²⁾ | Max. load during travelling |
| Max. statische Last [kN] | 18 | 18 | | 45 | 45 | Max. static load |
| Max. Eintriebsdrehzahl [min ⁻¹] | 5000 | | | 5000 | | Max. input speed |
| Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s] | 275 | 555 | | 275 | 555 | Max. travelling speed |
| Dyn. Tragzahl C [kN] | 36,6 | 27,5 | | 92,6 | 75,2 | Dyn. load capacity C |
| Hubzylinder | | | | | | lifting cylinder |
| Kugelgewindetrieb | 25x10 | 25x20 | | 40x10 | 40x20 | Ball screw drive |
| Max. Last beim Verfahren [kN] | 10 | 5 | | 25 | 25 ²⁾ | Max. load during travelling |
| Max. statische Last [kN] | 18 | 13 | | 45 | 45 | Max. static load |
| Max. Eintriebsdrehzahl [min ⁻¹] | 5000 | | | 5000 | | Max. input speed |
| Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s] | 275 | 555 | | 275 | 555 | Max. travelling speed |
| Dyn. Tragzahl C [kN] | 19,8 | 14,9 | | 64,7 | 75,2 | Dyn. load capacity C |
| Getriebe | HS 50 | | | HS 100 | | Gearunit |
| | 40x10 | 40x20 | | 50x20 | | |
| stehende Spindel | | | | | | non-rotating spindle |
| Kugelgewindetrieb | | | | | | Ball screw drive |
| Max. Last beim Verfahren [kN] | 50 | 50 ³⁾ | | 100 ⁴⁾ | | Max. load during travelling |
| Max. statische Last [kN] | 90 | 65 | | 160 | | Max. static load |
| Max. Eintriebsdrehzahl [min ⁻¹] | 4000 | | | 3000 | | Max. input speed |
| Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s] | 220 | 440 | | 330 | | Max. travelling speed |
| Dyn. Tragzahl C [kN] | 92,6 | 75,2 | | 195 | | Dyn. load capacity C |
| rotierende Spindel | | | | | | rotating spindle |
| Kugelgewindetrieb | 50x20 | 50x20 | 63x20 | 63x20 | 80x20 | Ball screw drive |
| Max. Last beim Verfahren [kN] | 50 ³⁾ | 50 ³⁾ | 50 ³⁾ | 100 ⁴⁾ | 100 ⁴⁾ | Max. load during travelling |
| Max. statische Last [kN] | 85 | 90 | 90 | 180 | 180 | Max. static load |
| Max. Eintriebsdrehzahl [min ⁻¹] | 4000 | | | 3000 | | Max. input speed |
| Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s] | 440 | 440 | 440 | 330 | 330 | Max. travelling speed |
| Dyn. Tragzahl C [kN] | 96 | 160 | 248 | 248 | 359 | Dyn. load capacity C |
| Hubzylinder | | | | | | lifting cylinder |
| Kugelgewindetrieb | 50x20 | 50x20 | | 63x20 | 80x20 | Ball screw drive |
| Max. Last beim Verfahren [kN] | 50 ³⁾ | 50 ³⁾ | | 100 ⁴⁾ | 100 ⁴⁾ | Max. load during travelling |
| Max. statische Last [kN] | 85 | 90 | | 180 | 180 | Max. static load |
| Max. Eintriebsdrehzahl [min ⁻¹] | 4000 | | | 3000 | | Max. input speed |
| Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s] | 440 | 440 | | 330 | 330 | Max. travelling speed |
| Dyn. Tragzahl C [kN] | 96 | 160 | | 248 | 359 | Dyn. load capacity C |

¹⁾ Bei Einschaltdauer über 50% bitten wir um Rücksprache / For duty cycles over 50% upon request.

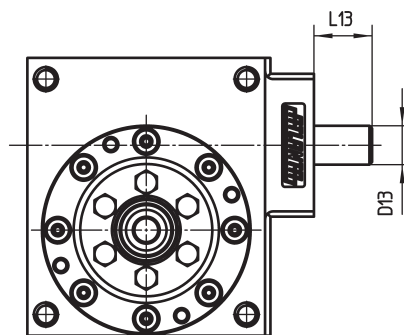
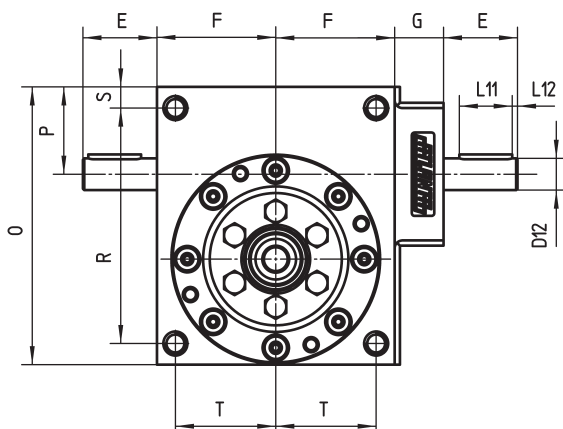
²⁾ Bei / For $i=3$ $F_{max} = 15kN$

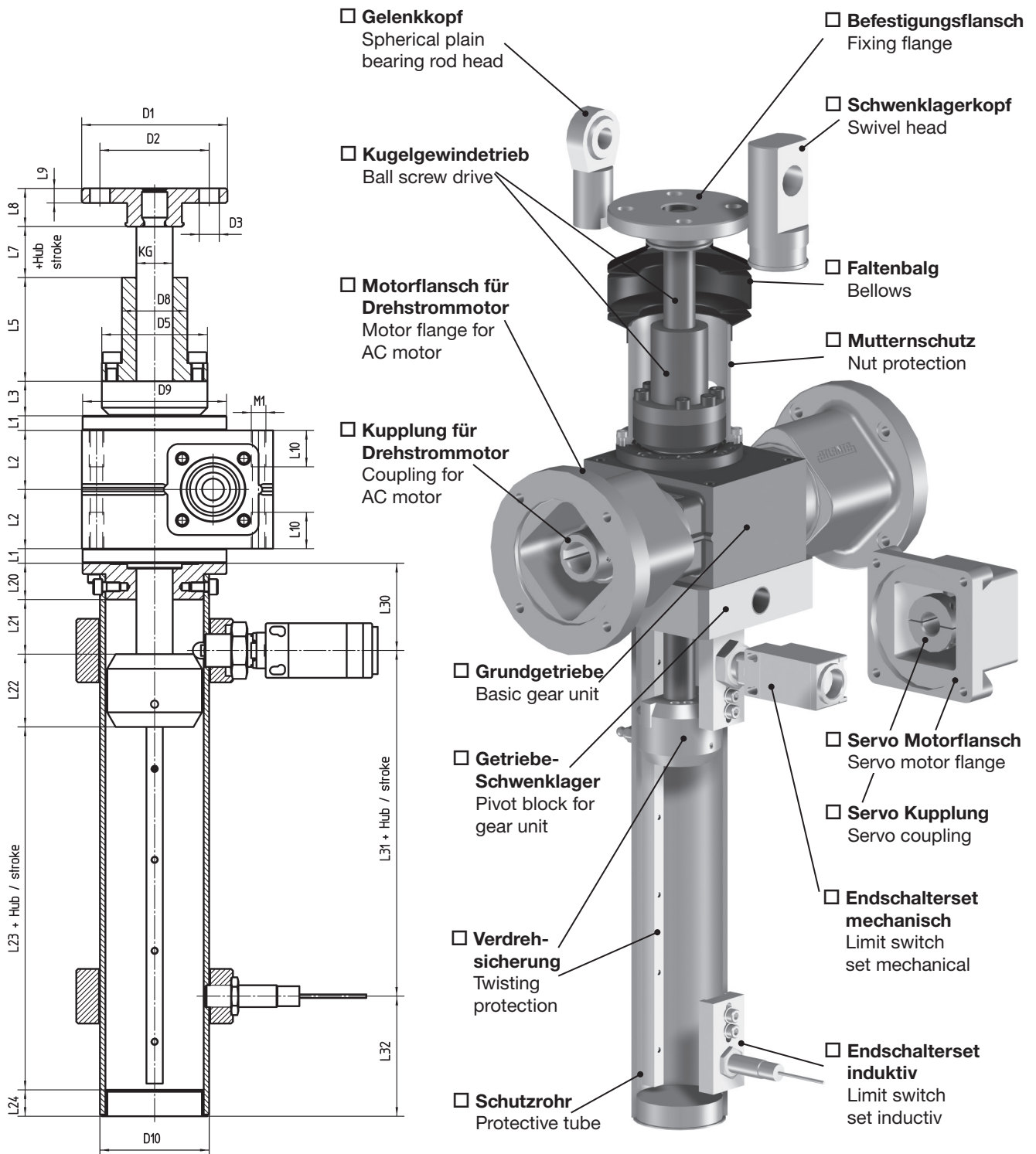
³⁾ Bei / For $i=3$ $F_{max} = 30kN$

⁴⁾ Bei / For $i=3$ $F_{max} = 80kN$



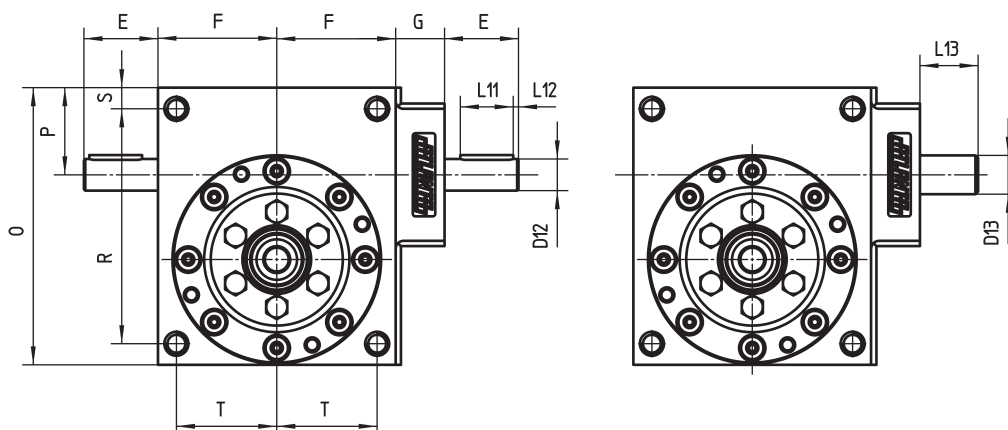
| Getriebe /Gear unit | HS 10 | | HS 25 | | HS 50 | | HS 100 |
|--|-------------|-----------|-------------|-----------|-------------|---------|-------------|
| | 20x10 | 20x20 | 32x10 | 32x20 | 40x10 | 40x20 | 50x20 |
| KG Dyn.Tragzahl/Dyn. load capacity | C=11,9 kN | C=11,9 kN | C=36,6 kN | C=27,5 kN | C=92 kN | C=75 kN | C=195 kN |
| A | 32 | | 50 | | 63 | | 80 |
| D1 | 80 | | 90 | | 110 | | 150 |
| D2 | 60 | | 67 | | 85 | | 117 |
| D3 | 4x ø11 | | 4x ø11 | | 4x ø13 | | 4x ø17 |
| D5 | 58 | | 80 | | 93 | | 125 |
| D8 | 36 | | 50 | | 63 | | 85 |
| D9 | 79 | | 128 | | 159 | | 200 |
| D10 | 60 | | 90 | | 100 | | 150 |
| D12 | 12j6 | | 19k6 | | 24k6 | | 28k6 |
| D13 (DIN5480) | W15x1,25x10 | | W15x1,25x10 | | W25x1,25x18 | | W38x1,25x29 |
| E | 28 | | 37 | | 42 | | 52 |
| F | 45 | | 70 | | 85 | | 102,5 |
| G | 18,5 | | 20 | | 22 | | 35,5 |
| L1 | 8 | | 11 | | 12 | | 16 |
| L2 | 32,5 | | 50 | | 65 | | 77,5 |
| L3 | 19 | | 25 | | 28 | | 31,5 |
| L5 | 31 | 57 | 48 | 54 | 99 | 84 | 150 |
| L7 | 20 | 30 | 10 | 20 | 20 | 30 | 35 |
| L8 | 21 | | 23 | | 30 | | 50 |
| L9 | 8 | | 10 | | 15 | | 20 |
| L10 | 20 | | 24 | | 30 | | 40 |
| L11 | 20 | | 30 | | 36 | | 50 |
| L12 | 2 | | 3 | | 2 | | 2 |
| L13 | 22 | | 20 | | 25 | | 37 |
| L20 | 24 | | 34 | | 42 | | 50 |
| L21 (min.) | 10 | 20 | 10 | 20 | 10 | 20 | 20 |
| L22 | 40 | | 45 | | 60 | | 70 |
| L23 (min.) | 10 | 20 | 10 | 20 | 10 | 20 | 20 |
| L24 | 14,5 | | 19 | | 19 | | 25 |
| L30 mech. | 51 | | 69 | | 81 | | 97 |
| L30 ind. | 52 | | 66 | | 78 | | 94 |
| L31 mech. | 34 | | 39 | | 54 | | 64 |
| L31 ind. | 24 | | 29 | | 44 | | 54 |
| L32 mech. (min.) | 31 | | 35 | | 35 | | 48 |
| L32 ind. (min.) | 34 | | 37 | | 37 | | 53 |
| M1 | M8 | | M12 | | M12 | | M16 |
| O | 105 | | 160 | | 195 | | 245 |
| P | 33 | | 45 | | 52 | | 65 |
| R | 89 | | 138 | | 175 | | 217 |
| S | 8 | | 11 | | 10 | | 13 |
| T | 38 | | 59 | | 72,5 | | 87,5 |

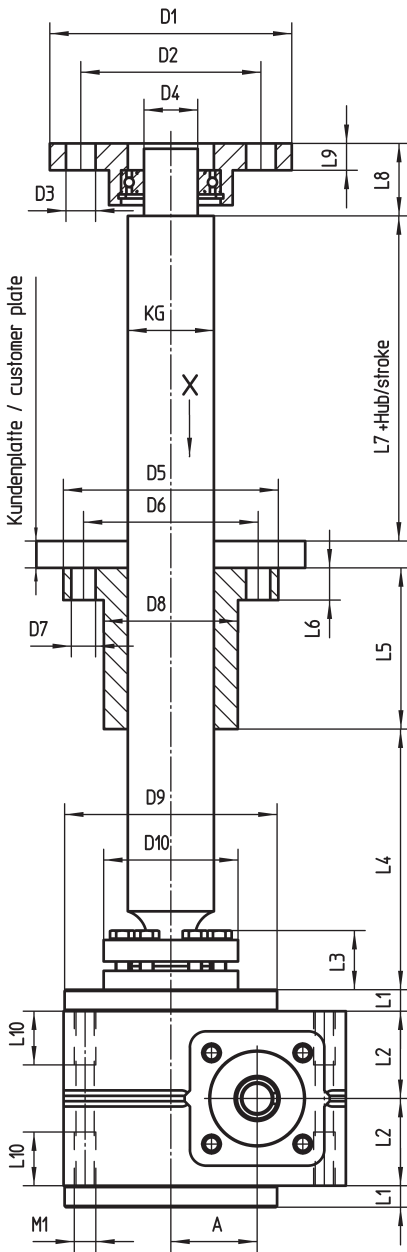






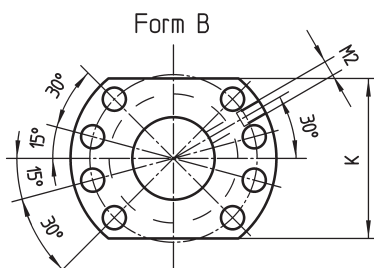
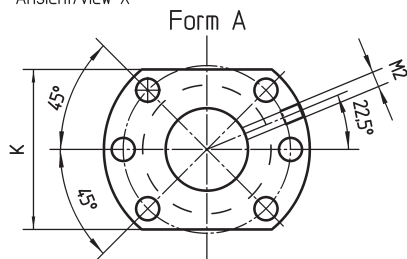
| Getriebe KG | HS 10 | | HS 25 | | HS 50 | | | HS 100 | |
|---------------------------------------|-------------|-----------|-------------|--------|-------------|-------------|-------------|-------------|--------------|
| | 32x10 | 32x20 | 40x10 | 40x20 | 50x20 | 50x20 | 63x20 | 63x20 | 80x20 |
| Dyn. Tragzahl / Dyn. load capacity | C=36,6 kN | C=27,5 kN | C=92 kN | C=75kN | C=96 kN | C=160kN | C=248kN | C=248kN | C=359kN |
| A | 32 | | 50 | | 63 | | | 80 | |
| D1 | 90 | | 110 | | 110 | 110 | 170 | 170 | |
| D2 | 67 | | 85 | | 85 | 85 | 130 | 130 | |
| D3 | 4x ø11 | | 4x ø13 | | 4x ø13 | 4x ø13 | 4x ø21 | 4x ø21 | |
| D4 | 20 j7 | | 25 j7 | | 25 j7 | 25 j7 | 45 j7 | 45 j7 | |
| D5 | 80 | | 93 | | 125 | 125 | 135 | 135 | 165 |
| D6 | 65 | | 78 | | 105 | 105 | 115 | 115 | 145 |
| D7 | 6x ø9 | | 8x ø9 | | 8x ø11 | 8x ø11 | 8x ø13,5 | 8x ø13,5 | |
| D8 | 50g6 (L=12) | | 63g6 (L=17) | | 85g6 (L=16) | 85g6 (L=16) | 95g6 (L=16) | 95g6 (L=16) | 125g6 (L=25) |
| D9 | 79 | | 128 | | 159 | | | 200 | |
| D10 | 50 | | 80 | | 100 | | | 138 | |
| D12 | 12j6 | | 19k6 | | 24k6 | | | 28k6 | |
| D13 (DIN5480) | W15x1,25x10 | | W15x1,25x10 | | W25x1,25x18 | | | W38x1,25x29 | |
| E | 28 | | 37 | | 42 | | | 52 | |
| F | 45 | | 70 | | 85 | | | 102,5 | |
| Form | A | | B | | B | B | B | B | B |
| G | 18,5 | | 20 | | 22 | | | 35,5 | |
| K | 62 | | 70 | | - (rund) | - (rund) | - (rund) | - (rund) | - (rund) |
| L1 | 8 | | 11 | | 12 | | | 16 | |
| L2 | 32,5 | | 50 | | 65 | | | 77,5 | |
| L3 | 22 | | 29 | | 32,5 | | | 27,5 | |
| L4 | 49,5 | 64,5 | 60 | 70 | 84 | 84 | 94 | 80 | 90 |
| L5 | 58 | 60 | 110 | 90 | 122 | 132 | 180 | 180 | 185 |
| L6 | 12 | | 14 | | 16 | 16 | 20 | 20 | 25 |
| L7 | 10 | 20 | 10 | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | |
| L8 | 28 | | 33 | | 33 | 33 | 50 | 50 | |
| L9 | 10 | | 15 | | 15 | 15 | 25 | 25 | |
| L10 | 20 | | 24 | | 30 | | | 40 | |
| L11 | 20 | | 30 | | 36 | | | 50 | |
| L12 | 2 | | 3 | | 2 | | | 2 | |
| L13 | 22 | | 20 | | 25 | | | 37 | |
| M1 | M8 | | M12 | | M12 | | | M16 | |
| M2 | M6 | | M8x1 | | M8x1 | | | M8x1 | |
| O | 105 | | 160 | | 195 | | | 245 | |
| P | 33 | | 45 | | 52 | | | 65 | |
| R | 89 | | 138 | | 175 | | | 217 | |
| S | 8 | | 11 | | 10 | | | 13 | |
| T | 38 | | 59 | | 72,5 | | | 87,5 | |





Kundenplatte / customer plate

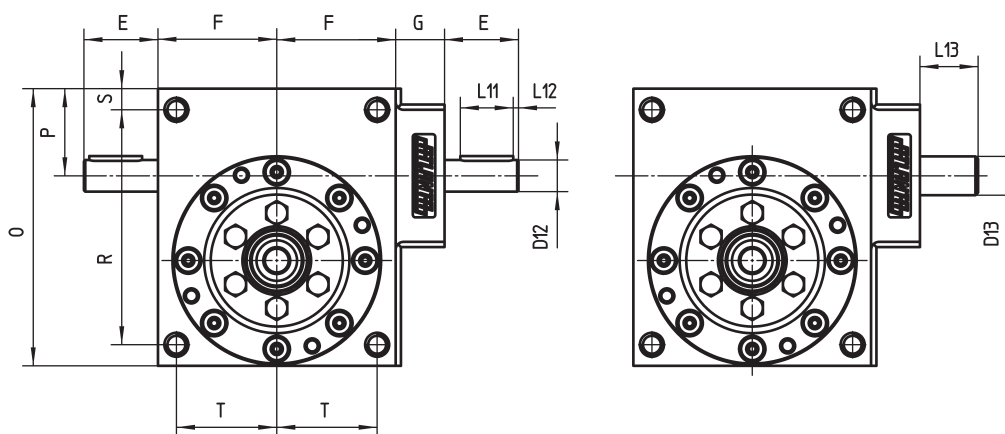
Ansicht/view X



- Gegenlagerflansch für Faltenbalg**
Mating bearing flange for bellows
- Faltenbalg**
Bellows
- Faltenbalgadapter**
Bellows adapter
- Fangmutter für HS 50/100**
Safety grip nut for HS 50/100
- Faltenbalgadapter**
Bellows adapter
- Grundgetriebe**
Basic gear unit
- Gegenlagerflansch**
Mating bearing flange
- Faltenbalg**
Bellows
- Kugelgewindetrieb**
Ball screw drive
- Faltenbalg**
Bellows
- Motorflansch für Drehstrommotor**
Motor flange for AC motor
- Getriebe-Schwenklager**
Pivot block for gear unit
- Kupplung für Drehstrommotor**
Coupling for AC motor
- Servo Kupplung**
Servo coupling
- Servo Motorflansch**
Servo motor flange

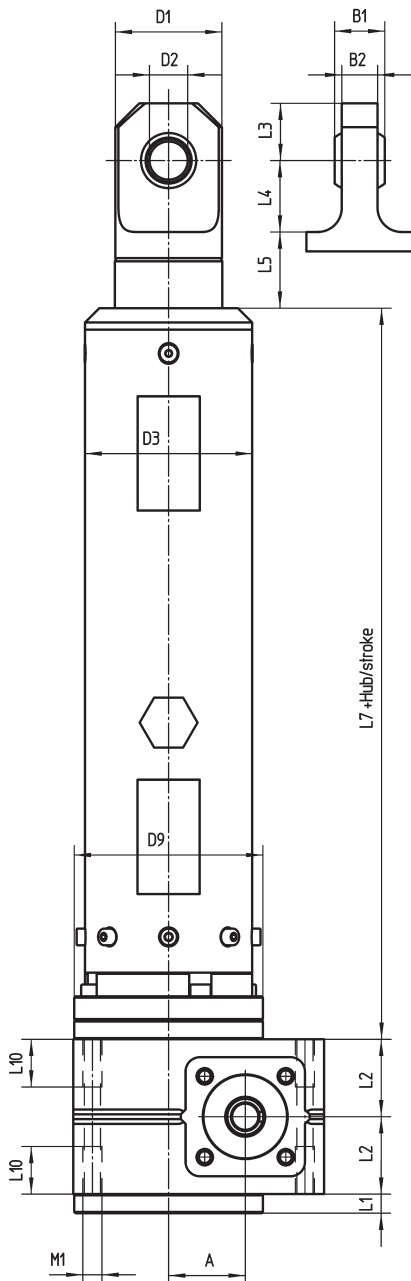


| Getriebe | HS 10 | | HS 25 | | HS 50 | | HS 100 | |
|---|-------------|-----------|-------------|--------|-------------|---------|-------------|---------|
| | 25x10 | 25x20 | 40x10 | 40x20 | 50x20 | 50x20 | 63x20 | 80x20 |
| KG Dyn.Tragzahl / Dyn. load capacity | C=19,8 kN | C=14,9 kN | C=65 kN | C=75kN | C=96 kN | C=160kN | C=248kN | C=359kN |
| A | 32 | | 50 | | 63 | | 80 | |
| B1 | 21 | | 31 | | 28 | | 35 | |
| B2 | 15 | | 22 | | 22 | | 34 | |
| D1 | 45 | | 65 | | 80 | | 120 | |
| D2 | 16 | | 25 | | 40 | | 50 | |
| D3 | 70 | | 100 | | 110 | | 150 | |
| D9 | 79 | | 128 | | 159 | | 200 | |
| D12 | 12j6 | | 19k6 | | 24k6 | | 28k6 | |
| D13 (DIN5480) | W15x1,25x10 | | W15x1,25x10 | | W25x1,25x18 | | W38x1,25x29 | |
| E | 28 | | 37 | | 42 | | 52 | |
| F | 45 | | 70 | | 85 | | 102,5 | |
| G | 18,5 | | 20 | | 22 | | 35,5 | |
| L1 | 8 | | 11 | | 12 | | 16 | |
| L2 | 32,5 | | 50 | | 65 | | 77,5 | |
| L3 | 24 | | 36 | | 45 | | 60 | |
| L4 | 30 | | 38 | | 45 | | 55 | |
| L5 | 20 | | 20 | | 15 | | 28 | |
| L7 min. ¹⁾ | 262 | | 268 | | 360 | | 412 | |
| L7 max. ²⁾ | 612 | | 668 | | 720 | | 772 | |
| L10 | 20 | | 24 | | 30 | | 40 | |
| L11 | 20 | | 30 | | 36 | | 50 | |
| L12 | 2 | | 3 | | 2 | | 2 | |
| L13 | 22 | | 20 | | 25 | | 37 | |
| M1 | M8 | | M12 | | M12 | | M16 | |
| O | 105 | | 160 | | 195 | | 245 | |
| P | 33 | | 45 | | 52 | | 65 | |
| R | 89 | | 138 | | 175 | | 217 | |
| S | 8 | | 11 | | 10 | | 13 | |
| T | 38 | | 59 | | 72,5 | | 87,5 | |



¹⁾ gilt bis 250mm Hub / valid up to 250mm stroke

²⁾ gilt bis 2000mm Hub; Maß ist abhängig von der Hublänge; genaue Maße auf Anfrage
valid up to 2000mm stroke; dimension depends on the stroke length; exact demensions on request



Hubzylinder mit Gelenkauge
Lifting cylinder with articulated joint

Hubzylinder mit Gewindeanschluss
Lifting cylinder with thread connection

Grundgetriebe
Basic gear unit

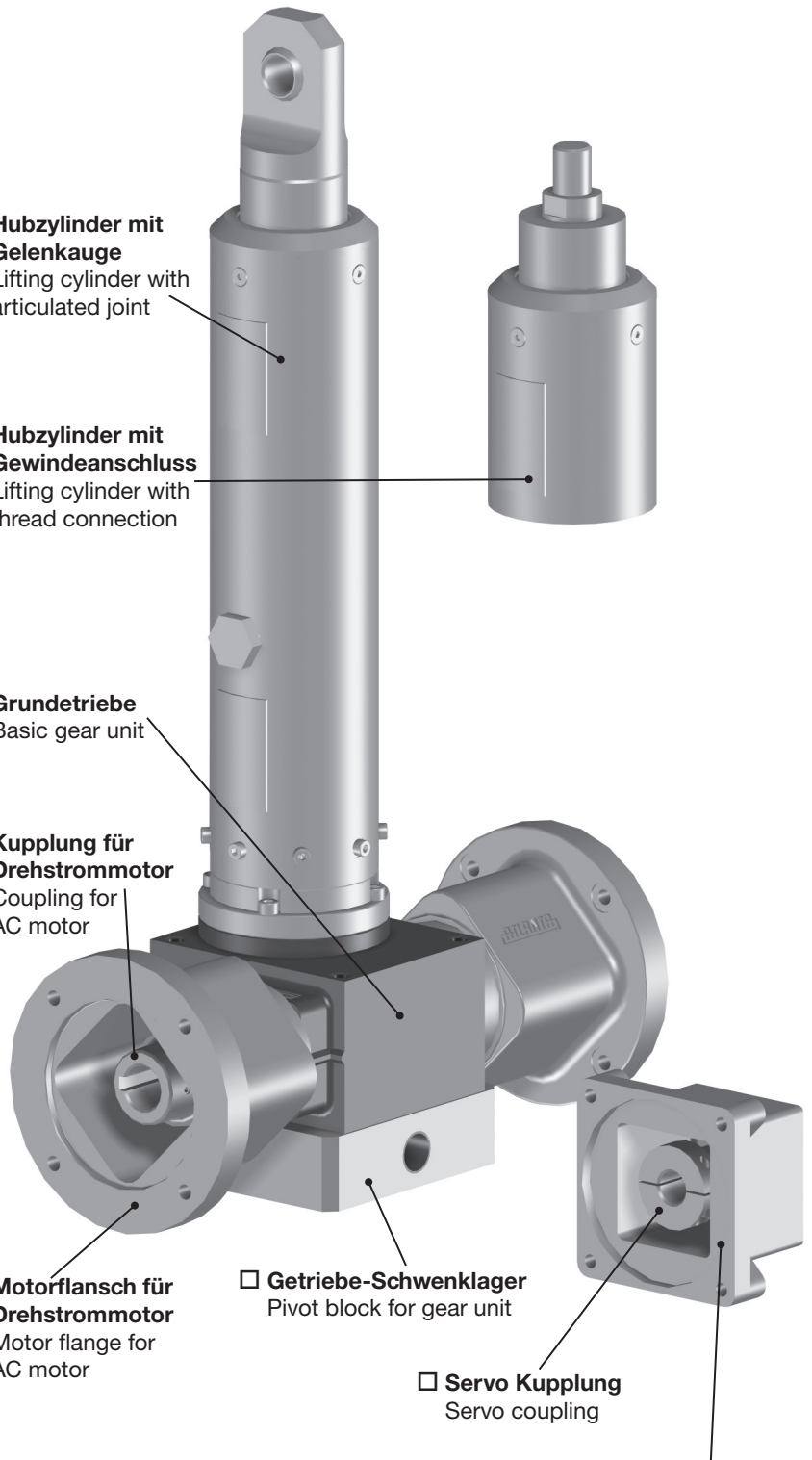
Kupplung für Drehstrommotor
Coupling for AC motor

Motorflansch für Drehstrommotor
Motor flange for AC motor

Getriebe-Schwenklager
Pivot block for gear unit

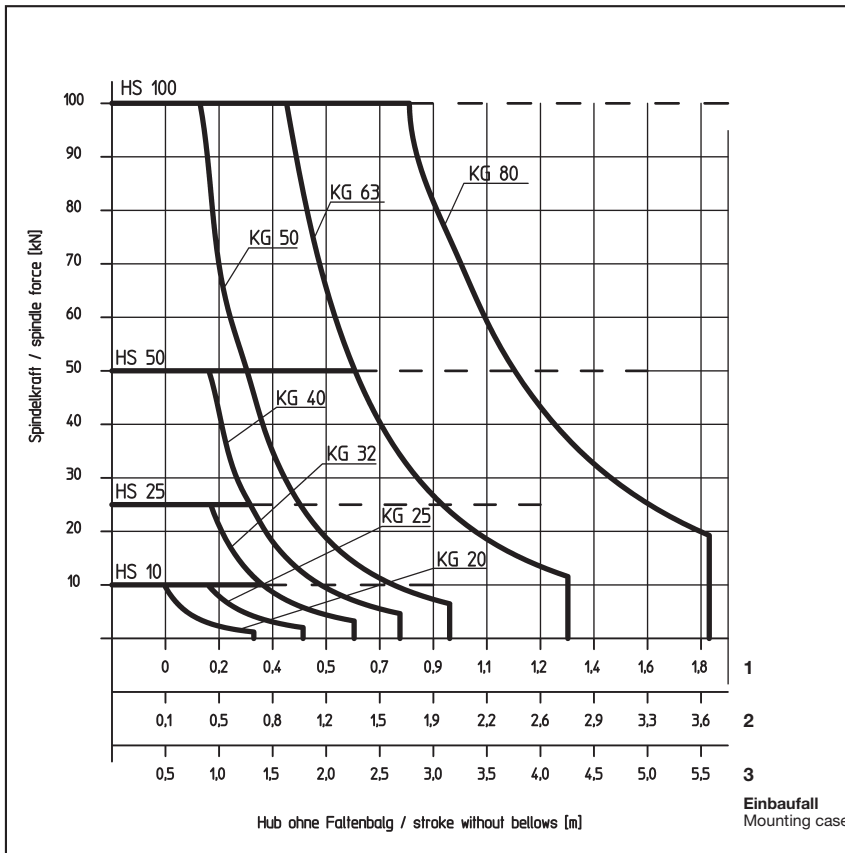
Servo Kupplung
Servo coupling

Servo Motorflansch
Servo motor flange





Kraft-Hub-Diagramm / Force-stroke-diagram

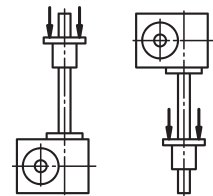


Einbaufälle / Mounting cases

Knickung / Buckling

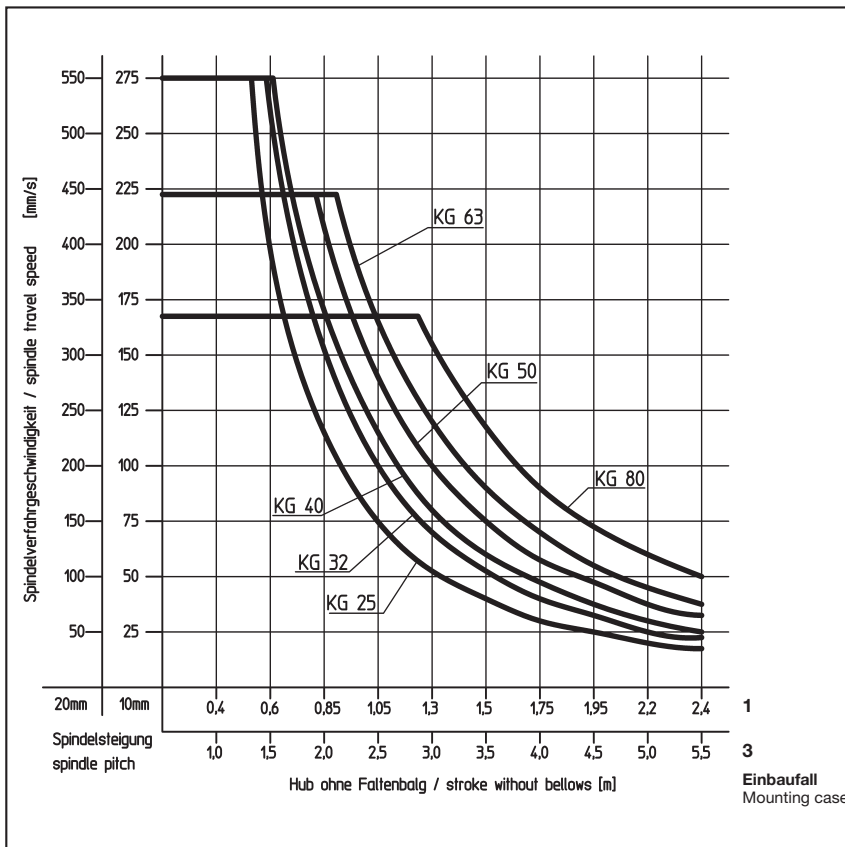
- 1 = Rotierende Spindel ohne zusätzliche Führung**
Rotating spindle without additional guiding
- Stehende Spindel ohne zusätzliche Führung**
Non-rotating spindle without additional guiding
- 2 = Stehende Spindel als Schwenkantrieb (2 Gelenkpunkte)**
Non-rotating spindle as swivel drive (two joints)
- 3 = Rotierende Spindel mit zusätzlicher Führung**
Rotating spindle with additional guiding
- Stehende Spindel mit zusätzlicher Führung**
Non-rotating spindle with additional guiding
- Hubzylinder**
Lifting cylinder

Belastung / Type of load



Druck / Pressure
Zug / Traction

Geschwindigkeits-Hub-Diagramm / Speed-stroke-diagram



Einbaufälle / Mounting cases

Kritische Drehzahl / Critical travel speed

- 1 = Rotierende Spindel ohne Gegenlagerflansch**
Rotating spindle without mating bearing flange
- Hubzylinder**
Lifting cylinder
- 3 = Rotierende Spindel mit Gegenlagerflansch**
Rotating spindle with mating bearing flange

Das vorausgewählte Getriebe muss anhand des Kataloges überprüft werden.

The preselected gear unit has to be checked with the catalogue.



Kunden-Anschrift / Address of customer

Sachbearbeiter / Person in charge

Tel. _____
Fax _____

Bitte möglichst vollständig
ankreuzen bzw. ausfüllen!
Please check off or fill in
as completely as possible.

| | | | | | |
|---------------------------------------|-----------------------------|--------------------------|-------------------------------------|-----------------------------------|--------------------------|
| Axialkraft auf die Spindel | [kN] | _____ | Axial force of spindle | [kN] | _____ |
| Druckbelastung | | <input type="checkbox"/> | Compressive force | | <input type="checkbox"/> |
| Zugbelastung | | <input type="checkbox"/> | Tensile force | | <input type="checkbox"/> |
| Hub an der Spindel | [mm] | _____ | Stroke of spindle | [mm] | _____ |
| Verfahrgeschwindigkeit an der Spindel | [mm/s] | _____ | Travelling speed at spindle | [mm/s] | _____ |
| Umgebungstemperatur | [°C] | _____ | Ambient temperature | [°C] | _____ |
| Spindelgewinde | Kugelgewinde | <input type="checkbox"/> | Spindle thread | Ball-screw thread | <input type="checkbox"/> |
| | (Trapezgewinde auf Anfrage) | | | (Trapezoidal-thread upon request) | |
| Arbeiten Personen unter der Last? | Ja | <input type="checkbox"/> | Do persons work under the load? | yes | <input type="checkbox"/> |
| | Nein | <input type="checkbox"/> | | no | <input type="checkbox"/> |
| Führungen vorhanden | ja | <input type="checkbox"/> | Guides available? | yes | <input type="checkbox"/> |
| | Typ _____ | | | Type _____ | |
| | Nein | <input type="checkbox"/> | | no | <input type="checkbox"/> |
| Getriebeausführung | stehende Spindel | <input type="checkbox"/> | Version of gear unit | non-rotating spindle | <input type="checkbox"/> |
| | rotierende Spindel | <input type="checkbox"/> | | rotating spindle | <input type="checkbox"/> |
| | Hubzylinder | <input type="checkbox"/> | | lifting cylinder | <input type="checkbox"/> |
| Einbaulage | waagrecht | <input type="checkbox"/> | Mounting position | horizontal | <input type="checkbox"/> |
| | Senkrecht | <input type="checkbox"/> | | vertical | <input type="checkbox"/> |
| | Unter ___° zur Waagrechten | <input type="checkbox"/> | | at ___° to the horizontal | <input type="checkbox"/> |
| Spindel bzw. Kolbenrohr fährt | nach oben heraus | <input type="checkbox"/> | Spindle or piston tube is extending | upwards | <input type="checkbox"/> |
| | nach unten heraus | <input type="checkbox"/> | | downwards | <input type="checkbox"/> |
| Antrieb | Drehstrommotor | <input type="checkbox"/> | Drive | Three-phase AC motor | <input type="checkbox"/> |
| | Servomotor | <input type="checkbox"/> | | Servo motor | <input type="checkbox"/> |
| Betrieb am Frequenzumrichter | Ja | <input type="checkbox"/> | Operated by inverter | yes | <input type="checkbox"/> |
| | Nein | <input type="checkbox"/> | | no | <input type="checkbox"/> |

weitere Anforderungen _____

Other requirements _____

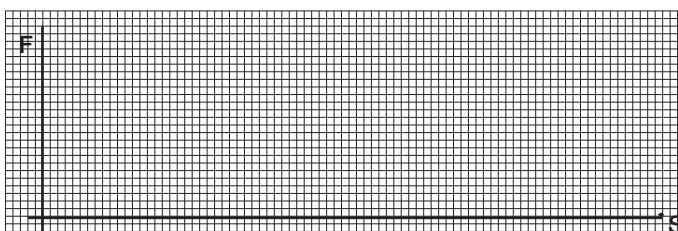
Zubehör: Bitte Seiten 5/7 oder 9 benutzen

Accessories: Please use pages 5/7 or 9

Betrieb:
Anz. Zyklen pro Stunde _____
Anz. Stunden pro Tag _____
Anzahl Tage pro Jahr _____

Operation:
No. of cycles per hour _____
No. of hours per day _____
No. of days per year _____

Kraftverlauf über den Hubweg



Flow of force over lifting path



Eigenschaften

- Kraftbereich: 5-100 kN
- Max. Verfahrensgeschwindigkeit: 550 mm/s
- Kugelgewindetriebe für hohe Zyklen und Einschalt Dauern, aber ohne Selbsthemmung.
- Hohe Lebensdauern durch Kugelgewindetriebe mit deutlich über dem Standard liegenden dynamischen Tragzahlen, dadurch mehrfache Lebensdauer.
- Antrieb mit Drehstrom- und Servomotoren
- Sowohl mechanische als auch elektrische Synchronisation mehrerer Getriebe möglich.

Vorteile gegenüber Hydraulik

- Hohe Dynamik und sehr genaue Positionierung.
- Anfahren verschiedener und veränderlicher Positionen einfach realisierbar. Angefahrene Positionen werden auch nach dem Abschalten sicher gehalten.
- Konstantes Steuerungs- und Regelungsverhalten (keine Viskositätsänderungen) über den gesamten Gebrauchsbereich.
- Minimaler Anschlussaufwand, nur Strom- und Signalleitungen.
- Geringer Wartungs- und Instandhaltungsaufwand.
- Keine Umweltbelastung durch Leckagen.

Properties:

- Load range: 5-100 kN
- Max. travelling speed: 550 mm/s
- Ball-screw drives for high number of cycles and high duty cycles, but without self-locking quality.
- High life-time with ball-screw drives with dynamic load capacities, which are above standard drives. This results in multiple life-time.
- Three-phase AC motors and servomotors are available as standard drives.
- Mechanical or electrical synchronisation of several actuators is possible.

Advantages against hydraulic solutions

- High dynamic performance and very precise positioning.
- Different and/or varying positions can be easily approached. Positions stopped at are permanently held even after shutting off the drive.
- Constant controllability and adjustability (no change in viscosity) during the whole range of use.
- Minimal installation expenditure, only circuit and signalling lines required.
- Low maintenance and repair expenses.
- No pollution of the environment due to leakages.



ATLANTA

Antriebssysteme

E. Seidenspinner GmbH & Co. KG

Carl-Benz-Str. 16

D-74321 Bietigheim-Bissingen

Tel.: +49(0)71 42/70 01-0

Fax: +49(0)71 42/70 01-99

E-Mail: info@atlantagmbh.de

Web: www.atlantagmbh.de

