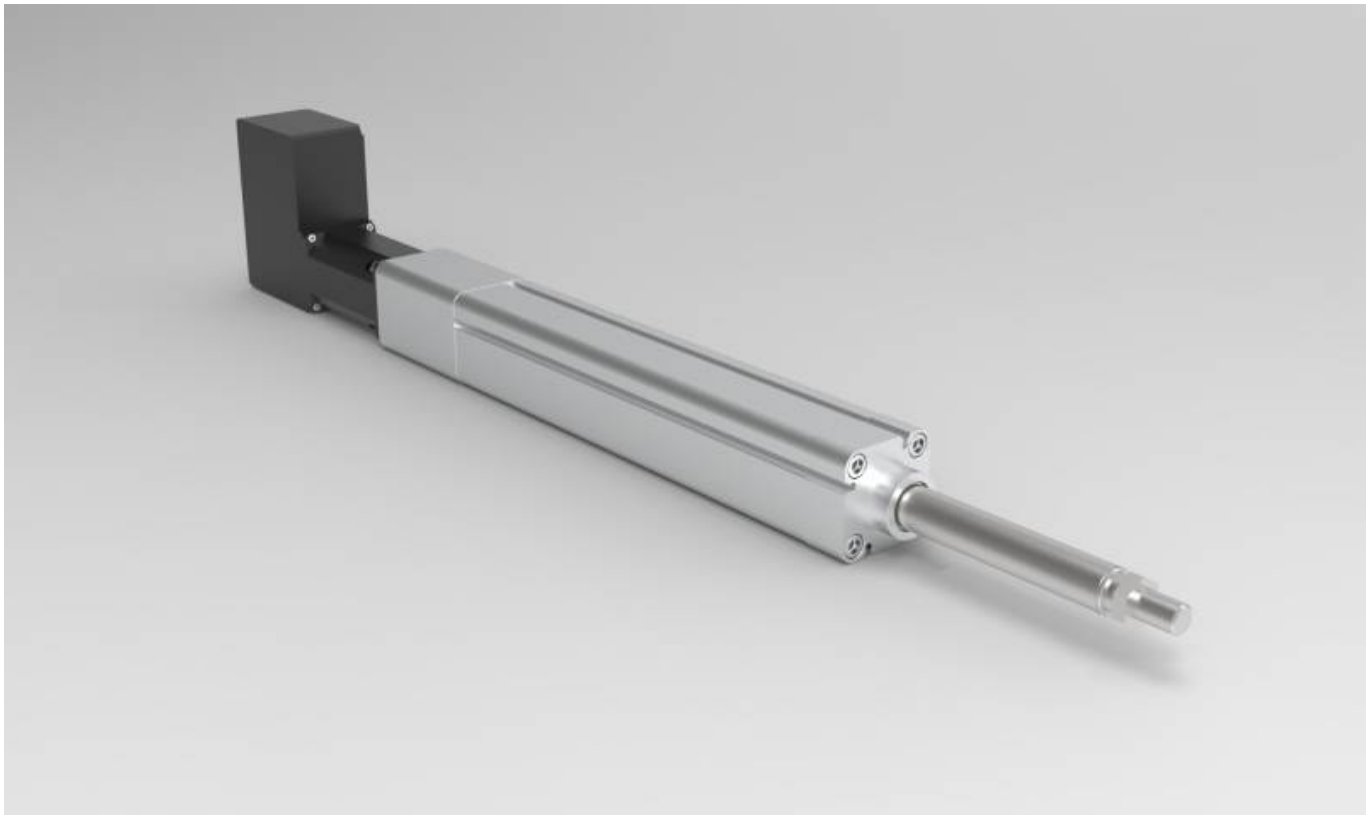
Mechanische Konstruktion

Diese Seite beschreibt die **mechanische Konstruktion** des Motolab-Aktuators. Der Aktuator basiert auf einem Kugelgewindetrieb mit einem ISO-15552-Standardflansch.



Standard: ISO 15552, Kugelgewindeführung: 5, 10, 20 mm. Die Ausgangsschraube ist M16x1,5 mm.

Kugelgewinde-Aktuatorgrößen	50, 63
Standard	ISO15552
Wiederholgenauigkeit (**mm**)	±0.02
Kugel Gewinde *Steigung* (**mm**)	5, 10, 20
Kugelgewinde	50: C7ø16 63: C7ø20
Hub (mm)	50: 100~600/50 Steigung 63: 100~800/50 Steigung
Antirotationsgenauigkeit	±0.4 Grad
Max. Geschwindigkeit (mm/s)	250~1000
Nennschub (N)	390~3000

Hinweise zur Mechanik

- Der Aktuator basiert auf einem Kugelgewindetrieb mit einer Steigung von 5, 10 oder 20 mm. - Der Standardflansch ist ISO 15552; die Ausgangsschraube ist M16x1,5 mm. - Die Wiederholgenauigkeit beträgt ±0,02 mm; die Antirotationsgenauigkeit beträgt ±0,4 Grad. - Der Hub reicht von 100 bis 800 mm (50 mm Steigung); der Nennschub beträgt 390–3000 N.

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:motolab_actuator:mechanics

Last update: **2026/09/11 20:30**