



Superior Clamping and Gripping



## Produktdatenblatt

Universallinearmodul Beta 110

## Flexibel. Modular. Kompakt. Universallinearmodul Beta

Universallinearmodul mit wahlweise Zahnriemen- oder Spindeltrieb sowie verschiedenen Führungsoptionen

### Einsatzgebiet

Universell einsetzbares Linearmodul mit wahlweise Zahnriemenantrieb für hohe Beschleunigung und Geschwindigkeit oder Spindeltrieb für das präzise Positionieren bei hoher Antriebskraft.



### Vorteile – Ihr Nutzen

**Adaptierbarer Antriebsmotor** zur flexiblen Ansteuerung und einfachen Einbindung in bestehende Steuerungskonzepte

**Wahlweise Zahnriemen- oder Spindeltrieb** für den optimalen Antrieb bei Ihrer Anwendung

**Verschiedene Führungsoptionen** zur optimalen Anpassung an Ihre Anwendung

**Kosteneffiziente Basis-Variante mit Grundfunktionalitäten** für einfache und wirtschaftliche Anwendungen

**Kompakte Baumaße** für geringe Störkonturen

**Integriertes Kunststoffabdeckband** für universellen Einsatz und lange Lebensdauer

**Befestigung über Nutensteine oder Befestigungsleisten** für Flexibilität in der Anbindung



**Baugrößen  
Anzahl: 11**



**Max. Hub  
860 .. 7710 mm**



**Max. Antriebskraft  
500 .. 18000 N**



**Wiederholgenauigkeit  
 $\pm 0.03 \dots 0.08 \text{ mm}$**

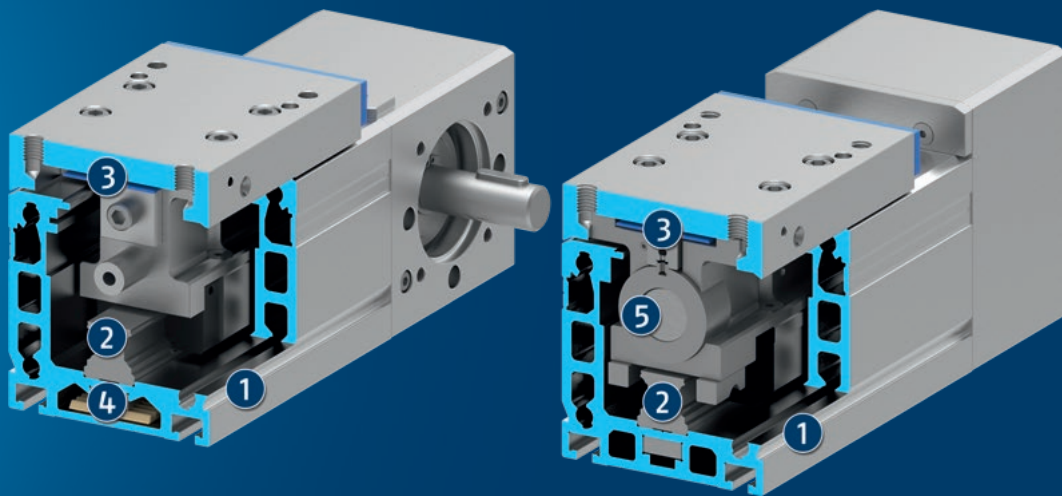


**Max. Geschwindigkeit  
0.5 .. 8 m/s**

## Funktionsbeschreibung

Der Schlitten wird über einen Zahnriemen oder eine Kugelgewindespindel angetrieben und mittels einer (Doppel-)Profilschienenführung oder Rollenführung präzise geführt. Das Abdeckband läuft durch den Schlitten

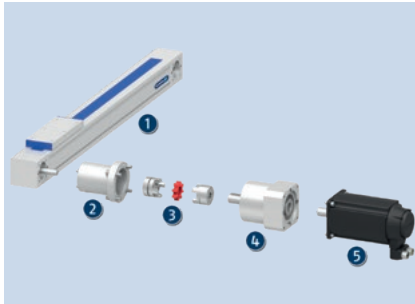
und deckt den Antrieb und die Führung ab. Der Servomotor wird in der Regel mit der Antriebswelle am Profil verbunden.



- ① **Aluminiumprofil**  
Selbsttragend und robust
- ② **Profilschienenführung**  
für maximale Positioniergenauigkeit und Momentenbelastung
- ③ **Abdeckband aus Kunststoff**  
über die gesamte Führungslänge gegen groben Schmutz
- ④ **Zahnriemen**  
Übertragung der Rotationsbewegung in eine Linearbewegung
- ⑤ **Kugelrollspindel**  
Übertragung der Rotationsbewegung in eine Linearbewegung

## Detaillierte Funktionsbeschreibung

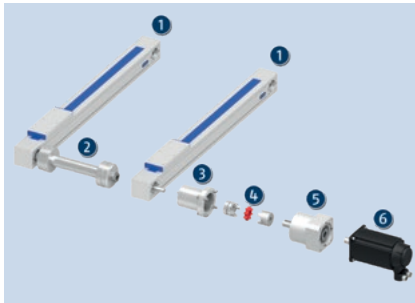
### Zahnriemenachse mit rechtwinkligem Motoranbau



Diese Darstellung zeigt den rechtwinkligen Anbau eines Motors an einer Zahnriemenachse mittels einer Motorglocke, einer Kupplung und eines Getriebes.

- ① Zahnriemenachse
- ② Motorglocke
- ③ Kupplung
- ④ Getriebe
- ⑤ Servomotor

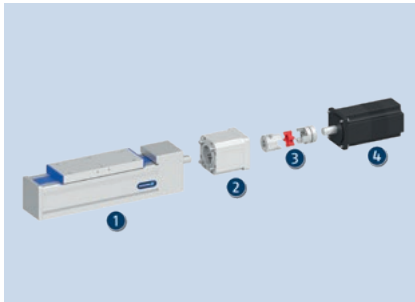
### Synchronisierte Zahnriemenachsen mit Verbindungswelle



Eine zweite Zahnriemenachse lässt sich über eine Verbindungswelle synchronisiert antreiben.

- ① Zahnriemenachse
- ② Verbindungswelle
- ③ Motorglocke
- ④ Kupplung
- ⑤ Getriebe
- ⑥ Servomotor

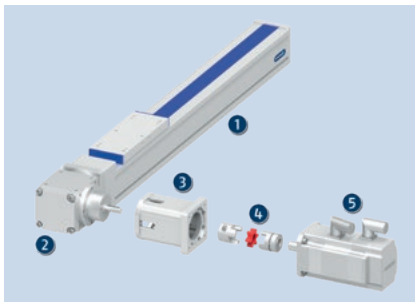
### Spindelachse mit axialem Motoranbau



Diese Darstellung zeigt den axialen Anbau eines Motors mittels einer Motorglocke und einer Kupplung an einer Spindelachse.

- ① Spindelachse
- ② Motorglocke
- ③ Kupplung
- ④ Servomotor

### Spindelachse mit rechtwinkligem Motoranbau



Der Motor kann auch rechtwinklig an einer Spindelachse mittels eines Kegelradgetriebes angebaut werden.

- ① Spindelachse
- ② Kegelradgetriebe
- ③ Motorglocke
- ④ Kupplung
- ⑤ Servomotor

## Spindelachse mit parallelem Motoranbau



Um Platz zu sparen, kann der Motor parallel zur Spindelachse über einem Umlenkriementrieb angebaut werden.

- ① Spindelachse
- ② Umlenkriementrieb
- ③ Servomotor

## Allgemeine Informationen zur Baureihe

**Wirkprinzip:** wahlweise Zahnriemen- oder Kugelrollspindelantrieb

**Antrieb:** Servomotoren verschiedener Anbieter problemlos adaptierbar

**Profil:** Aluminium-Strangpressprofil mit Kunststoff-Abdeckband

**Schlitten:** Aluminiumschlitten mit Bürstenabstreifer

**Lieferumfang:** Montage- und Betriebsanleitung mit Einbauerklärung

**Gewährleistung:** 24 Monate

**Umgebungsbedingungen:** Die Module sind hauptsächlich für Anwendungen in sauberen Umgebungsbedingungen konzipiert. Bitte beachten Sie, dass die Lebensdauer der Module bei schwierigen Umgebungsbedingungen eventuell verkürzt wird und SCHUNK keine Gewährleistung hierfür übernehmen kann. Bitte sprechen Sie uns an.

**Max. Hub:** ist der maximal mögliche Verfahrweg. Beschleunigungs- und Bremswege oder eventueller Überlauf müssen bei der Auslegung berücksichtigt werden.

**Wiederholgenauigkeit:** ist definiert als die Streuung der Zielposition bei 100 aufeinander folgenden Positionierzyklen unter gleichbleibenden Bedingungen.

**Beschleunigung und Geschwindigkeit:** Die angegebenen Werte sind die Maximalwerte der Einheiten ohne Beladung. Die tatsächliche Beschleunigung und Geschwindigkeit für Ihre Anwendung muss separat ausgelegt werden und kann von den Maximalwerten abweichen.

**Auslegung oder Kontrollrechnung:** Eine Kontrollrechnung der ausgesuchten Einheit ist notwendig, da es sonst zu Überlastungen kommen kann. Bitte sprechen Sie uns an.



## Anwendungsbeispiel

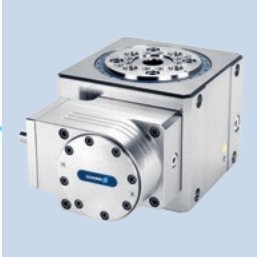
Elektrisch angetriebenes 2-Achs-Lini-enportal mit Großhubgreifer und einheitlicher Antriebstechnik zur Be- und Entladung von Werkzeugmaschinen.

- ① Universallinearmodul Beta mit Zahnriemenantrieb
- ② Säulenaufbausystem

- ③ Universallinearmodul Beta mit Spindelantrieb
- ④ Elektrischer Großhubgreifer EGA

## SCHUNK bietet mehr ...

Die folgenden Komponenten machen das Produkt noch produktiver – die passende Ergänzung für höchste Funktionalität, Flexibilität, Zuverlässigkeit und Prozesssicherheit.



Drehmodul elektrisch



Universaldrehmodul



Universalgreifer



Universalschwenkkopf



Induktiver Näherungsschalter



Säulenaufbausystem



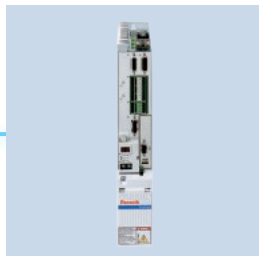
Antrieb



Raumportal



Umlenkriementrieb



Antriebsregler

① Weitergehende Informationen zu diesen Produkten finden Sie auf den folgenden Produktseiten oder unter [schunk.com](http://schunk.com).

## Optionen und spezielle Informationen

**Spindelabstützungen:** Bei größeren Hublängen ermöglichen Spindelabstützungen höhere Verfahrgeschwindigkeiten.

**Variante angetriebener Schlitten:** Der Servomotor wird bei dieser Ausführung am Schlitten befestigt und das Profil wird bewegt.

**Flexibel in Motor- und Reglerwahl:** Die elektrische Ansteuerung erfolgt über einen adaptierbaren Servoantrieb mittels gängiger Standardregler wie z. B. Bosch oder Siemens.

**Einfache Integration:** Durch die Möglichkeit zur Anbringung eines gängigen Servomotors wird eine einfache Einbindung in das kundenspezifische Steuerungssystem gewährleistet.

**Komplettlösungen:** SCHUNK bietet auf Anfrage komplette Lösungen bestehend aus Motor, Getriebe, Regler und Kabel.

**NEU: Version mit lebensmittelkonformer Schmierung (H1G):** auf Anfrage als Lösung der Einstiegshürde in MedTech, Lab Automation, Pharma und der Lebensmittelindustrie. Die Anforderungen der EN 1672-2:2020 werden nicht vollumfänglich erfüllt.

## Bestellbeispiel Zahnriemenantrieb

B - 80-C - ZRS - 32AT5-E - 220 - 1000 - 1420 - AK - AZ1 - 1

### Produktreihe B = Beta

### Baugröße (Version)

### Antrieb

Z = Zahnriemenantrieb

A = angetriebener Schlitten

### Führungssystem

R = Rollenführung

S = Schienenführung

### Konstruktive Ausführung

S = Standard

E = Einfachausführung

### Antriebsausführung

Zahnriemenbreite und Zahnteilung

### Hub pro Umdrehung

### Verfahrweg

Bei der Einfachausführung nur in Abstufungen von 100 mm erhältlich

### Gesamtlänge

### Abdeckung

AK = Abdeckband

### Zubehör

BL = Befestigungsleiste

EMS/EMB = mechanischer Endschalter (S = Siemens, B = Balluff) angebaut

E02/E010 = induktiver Endschalter Öffner mit 2 m/10 m Kabel angebaut

ES2/ES10 = induktiver Endschalter Schließer mit 2 m/10 m Kabel angebaut

NS = Nutenstein

RM = Rhombusmutter

AZ = Antriebswelle

### Kundenspezifische Ausführung

0 = Standard

1 = kundenspezifisch (Spezifikation im Klartext)

### Weiteres Zubehör (separate Position)

MGK = Motorglocke und Kupplung (nach Maßblatt)

URT = Umlenkriementrieb (nach Maßblatt)

## Bestellbeispiel Kugelgewindeantrieb

B - 80 - SRS - M - 2020 - 1000 - 1430 - 2SA - 2ES2 - 0

**Produktreihe B = Beta**

**Baugröße (Version)**

**Antrieb**

S = Spindel

**Führungssystem**

R = Rollenführung

S = Schienenführung

**Konstruktive Ausführung**

S = Standard

**Antriebsart**

M = Einzelmutter (Kugelgewinde)

MM = Doppelmutter (Kugelgewinde)

**Antriebsausführung**

Durchmesser und Steigung (Kugelgewinde)

**Verfahrweg**

**Gesamtlänge**

**Spindelabstützungen (SA)**

(Anzahl)

**Zubehör**

BL = Befestigungsleiste

EMS/EMB = mechanischer Endschalter (S = Siemens, B = Balluff) angebaut

E02/E010 = induktiver Endschalter Öffner mit 2 m/10 m Kabel angebaut

ES2/ES10 = induktiver Endschalter Schließer mit 2 m/10 m Kabel angebaut

NS = Nutenstein

RM = Rhombusmutter

**Kundenspezifische Ausführung**

0 = Standard

1 = kundenspezifisch (Spezifikation im Klartext)

**Weiteres Zubehör (separate Position)**

MGK = Motorglocke und Kupplung (nach Maßblatt)

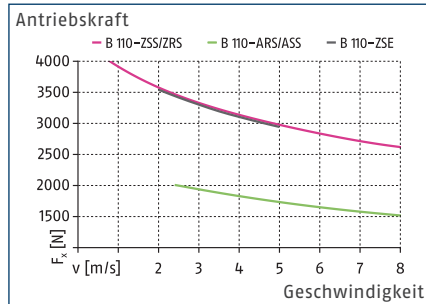
URT = Umlenkriementrieb (nach Maßblatt)

KRG = Kegelradgetriebe direkt angebaut

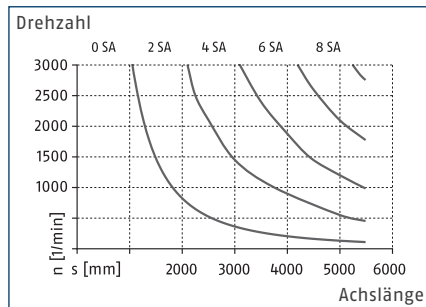
Abdeckband ist Standard bei Gewindeantrieb.



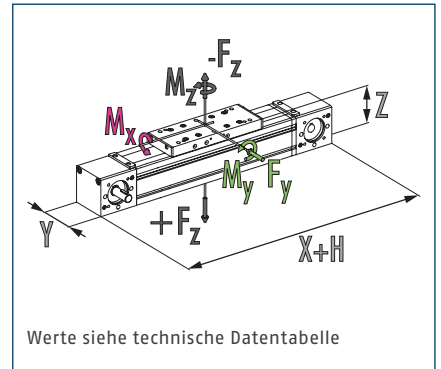
### Max. Antriebskraft (Zahnriemen)\*



### Spindelabstützungen\*\*



### Dimensionen und max. Belastungen



① Die angegebenen Kräfte und Momente sind Maximalwerte bei Einzelbelastung. Treten gleichzeitig mehrere Kräfte und/oder Momente auf, sind die maximal zulässigen Einzelwerte geringer.

### Technische Daten

| Bezeichnung                                |         | B 110-ZSS         | B 110-ZSE         | B 110-ZRS         | B 110-ASS         | B 110-ARS         | B 110-SSS       |
|--------------------------------------------|---------|-------------------|-------------------|-------------------|-------------------|-------------------|-----------------|
| Max. Hub H                                 | [mm]    | 7520              | 7520              | 7520              | 7440              | 7440              | 5120            |
| Max. Antriebskraft                         | [N]     | 4000              | 3600              | 4000              | 2000              | 2000              | 6000            |
| Wiederholgenauigkeit                       | [mm]    | ±0.08             | ±0.08             | ±0.08             | ±0.08             | ±0.08             | ±0.03           |
| Max. Gesamtlänge                           | [mm]    | 8100              | 8100              | 8100              | 8100              | 8100              | 5600            |
| Max. Geschwindigkeit                       | [m/s]   | 5                 | 5                 | 8                 | 5                 | 8                 | 2.5             |
| Max. Beschleunigung                        | [m/s²]  | 60                | 60                | 60                | 60                | 60                | 20              |
| Min./max. Umgebungstemperatur              | [°C]    | 0/80              | 0/80              | 0/80              | 0/80              | 0/80              | 0/80            |
| Eigenmasse Basis inkl. Schlitten           | [kg]    | 18                | 15.75             | 15.7              | 29                | 27                | 13.5            |
| Zusatzmasse je 100 mm Hub                  | [kg]    | 2.1               | 1.56              | 1.5               | 1.4               | 1.2               | 1.7             |
| Eigenmasse Schlitten                       | [kg]    | 5.2               | 2.57              | 4.8               |                   |                   | 5.3             |
| Eigenmasse Schlitten, lang                 | [kg]    | 8.2               |                   | 7.5               |                   |                   | 8.3             |
| Eigenmasse Schlittenantrieb                | [kg]    |                   |                   |                   | 16                | 15                |                 |
| Führungssystem                             |         | Schienenführung   | Schienenführung   | Rollenführung     | Schienenführung   | Rollenführung     | Schienenführung |
| Anzahl Schienen                            |         | 1                 | 1                 |                   | 1                 |                   | 1               |
| Schienengröße                              |         | 25                | 25                |                   | 25                |                   | 25              |
| Rollendurchmesser                          | [mm]    |                   |                   | 28                |                   | 28                |                 |
| Antriebskonzept                            |         | Zahnriemenantrieb | Zahnriemenantrieb | Zahnriemenantrieb | Zahnriemenantrieb | Zahnriemenantrieb | Spindelantrieb  |
| Leerlaufdrehmoment                         | [Nm]    | 3.5               | 3.35              | 3.5               | 3.5               | 3.5               | 1.5             |
| Trägheitsmoment                            | [kgm²]  | 0.016             | 0.012             | 0.018             | 0.037             | 0.035             | 0.000225        |
| Typ Zahnriemen                             |         | 50 ATL 10         | 50 ATL 10         | 50 ATL 10         | 50 AT 10-E        | 50 AT 10-E        |                 |
| Verfahrweg pro Umdrehung                   | [mm]    | 300               | 300               | 300               | 300               | 300               |                 |
| Spindeldurchmesser                         | [mm]    |                   |                   |                   |                   |                   | 25              |
| Spindelsteigung                            | [mm]    |                   |                   |                   |                   |                   | 5/10/25/50      |
| Max. Spindeldrehzahl                       | [1/min] |                   |                   |                   |                   |                   | 3000            |
| Momente $M_x$ max./ $M_y$ max./ $M_z$ max. | [Nm]    | 400/800/600       | 320/640/480       | 300/600/450       | 400/800/600       | 300/600/450       | 400/800/600     |
| Kräfte $F_y$ max./ $F_z$ max./ $-F_z$ max. | [N]     | 3000/8000/4000    | 2400/6400/3200    | 2000/5000/2500    | 3000/8000/4000    | 2000/5000/2500    | 3000/8000/4000  |

① Bitte beachten Sie, dass die langen Schlittenplatten und die Verwendung von Spindelabstützungen (SA) den maximalen Hub H verringern.

SCHUNK-Standard-Spindelabstützungen geräuschgedämpft (SAG) verringern den Maximalhub um 10 mm je 2 SAG.

Bitte beachten Sie, dass sich das Trägheitsmoment bei Spindelachsen auf einen Meter bezieht.

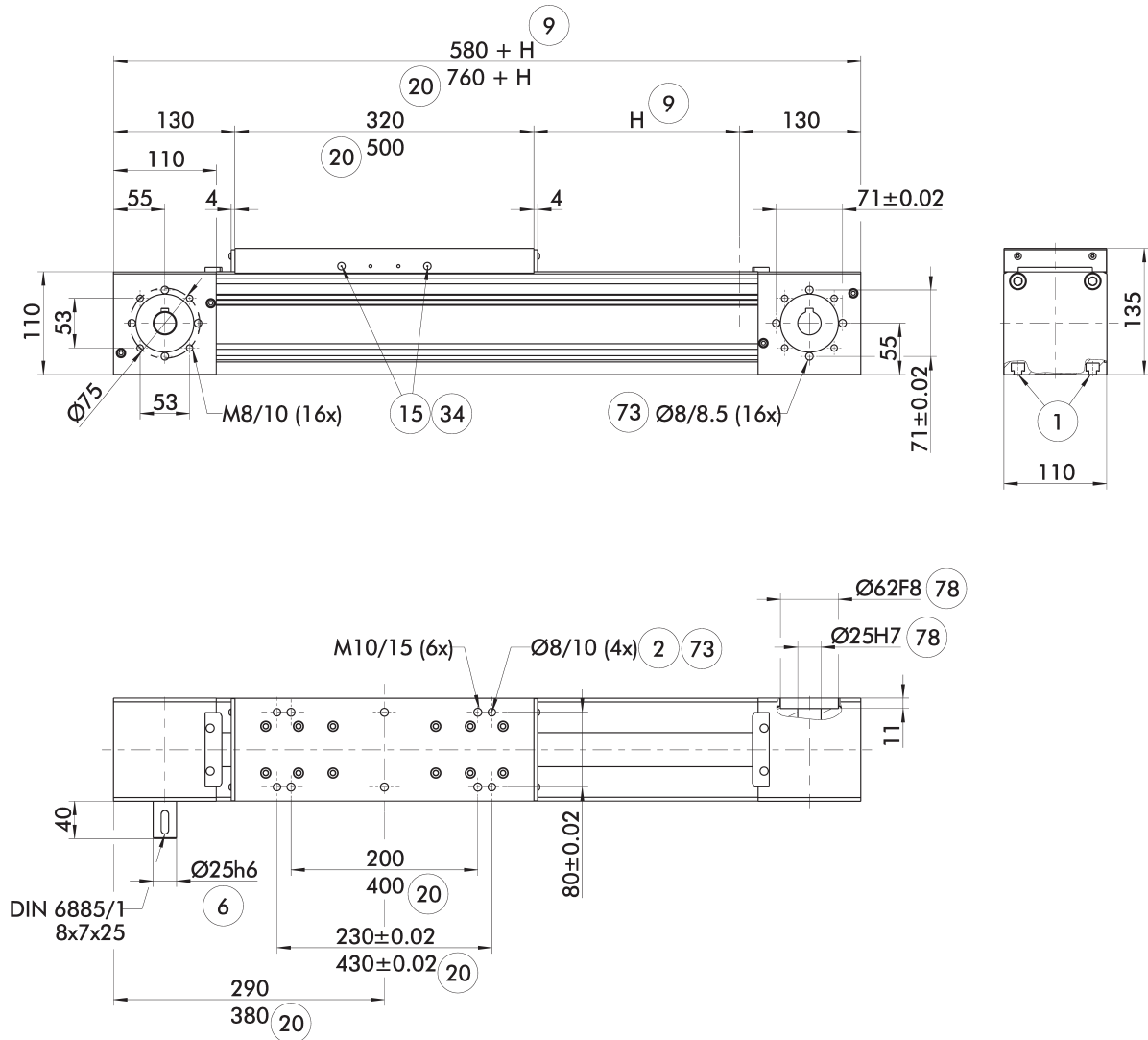
\* Die angegebenen Antriebskräfte sind die Maximalwerte für Module mit Zahnriemenantrieb bei gegebener Geschwindigkeit.

\*\* Das Diagramm zeigt die maximale Spindeldrehzahl abhängig von der Anzahl der Spindelabstützungen (SA) und der Gesamtlänge der Einheit.

| Bezeichnung                      |         | B 110-SRS      |
|----------------------------------|---------|----------------|
| Max. Hub H                       | [mm]    | 5120           |
| Max. Antriebskraft               | [N]     | 6000           |
| Wiederholgenauigkeit             | [mm]    | ±0.03          |
| Max. Gesamtlänge                 | [mm]    | 5600           |
| Max. Geschwindigkeit             | [m/s]   | 2.5            |
| Max. Beschleunigung              | [m/s²]  | 20             |
| Min./max. Umgebungstemperatur    | [°C]    | 0/80           |
| Eigenmasse Basis inkl. Schlitten | [kg]    | 12.5           |
| Zusatzmasse je 100 mm Hub        | [kg]    | 1.4            |
| Eigenmasse Schlitten             | [kg]    | 5.8            |
| Eigenmasse Schlitten, lang       | [kg]    | 9.1            |
| Führungssystem                   |         | Rollenführung  |
| Rollendurchmesser                | [mm]    | 28             |
| Antriebskonzept                  |         | Spindelantrieb |
| Leerlaufdrehmoment               | [Nm]    | 1              |
| Trägheitsmoment                  | [kgm²]  | 0.000225       |
| Spindeldurchmesser               | [mm]    | 25             |
| Spindelsteigung                  | [mm]    | 5/10/25/50     |
| Max. Spindeldrehzahl             | [1/min] | 3000           |
| Momente Mx max./My max./Mz max.  | [Nm]    | 300/600/450    |
| Kräfte Fy max./Fz max./-Fz max.  | [N]     | 2000/5000/2500 |

- ① Bitte beachten Sie, dass die langen Schlittenplatten und die Verwendung von Spindelabstützungen (SA) den maximalen Hub H verringern.  
 SCHUNK-Standard-Spindelabstützungen geräuschgedämpft (SAG) verringern den Maximalhub um 10 mm je 2 SAG.  
 Bitte beachten Sie, dass sich das Trägheitsmoment bei Spindelachsen auf einen Meter bezieht.
- \* Die angegebenen Antriebskräfte sind die Maximalwerte für Module mit Zahnriemenantrieb bei gegebener Geschwindigkeit.
- \*\* Das Diagramm zeigt die maximale Spindeldrehzahl abhängig von der Anzahl der Spindelabstützungen (SA) und der Gesamtlänge der Einheit.

## Hauptansicht ZSS/ZRS



Die Zeichnung zeigt die Einheit in der Grundausführung, ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- |                           |                               |
|---------------------------|-------------------------------|
| ① Anschluss Lineareinheit | ②① Bei langer Schlittenplatte |
| ② Anschluss des Aufbaus   | ③④ An beiden Seiten           |
| ⑥ Anschluss Antrieb       | ⑦③ Passung für Zentrierstift  |
| ⑨ Nutzhub                 | ⑦⑧ Passung für Zentrierung    |
| ⑮ Schmierananschluss      |                               |

Technical drawing of the M10/20 (8x) bracket, showing three views: front, side, and top.

**Front View:**

- Overall width:  $660 + H$  (9)
- Overall height: 125
- Mounting hole diameter:  $71 \pm 0.02$
- Central hole diameter: 53
- Mounting holes:  $\varnothing 8/8.5$  (8x) (73)
- Central hole: M8/12 (8x)
- Side holes:  $\varnothing 7.5$
- Bottom holes: 15, 34

**Side View:**

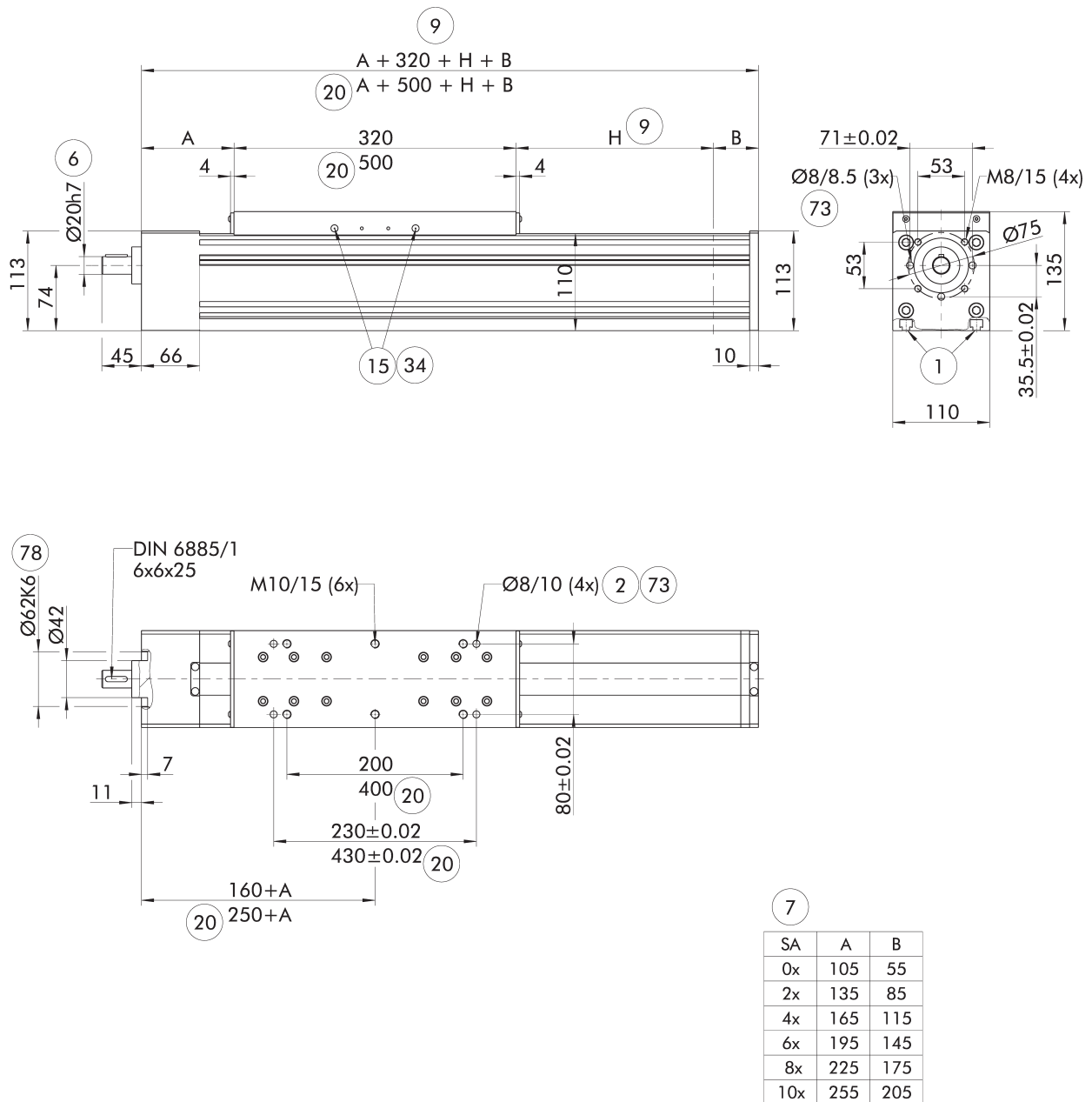
- Overall width: 110
- Overall height: 220
- Mounting hole diameter:  $71 \pm 0.02$
- Central hole diameter: 53
- Mounting holes: M10/20 (8x)
- Central hole:  $\varnothing 8/10$  (4x)
- Side holes: 2, 73
- Bottom holes: 80, 40

**Top View:**

- Overall width: 330
- Overall height:  $80 \pm 0.02$
- Mounting hole diameter:  $71 \pm 0.02$
- Central hole diameter: 53
- Mounting holes: M10/18 (6x)
- Central hole:  $\varnothing 8/12$  (4x) (1, 73)
- Side holes: 78  $\varnothing 62F8$ , 78  $\varnothing 25H7$
- Bottom holes: 11, 40, 280, 350 ± 0.02, 6
- Material: DIN 6885/1 8x7x25
- Central hole:  $\varnothing 25h6$

|                           |                              |
|---------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss Lineareinheit | ⑮ Schmieranschluss           |
| ② Anschluss des Aufbaus   | ③④ An beiden Seiten          |
| ⑥ Anschluss Antrieb       | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ⑨ Nutzhub                 | ⑦⑧ Passung für Zentrierung   |

## Hauptansicht SSS/SRS

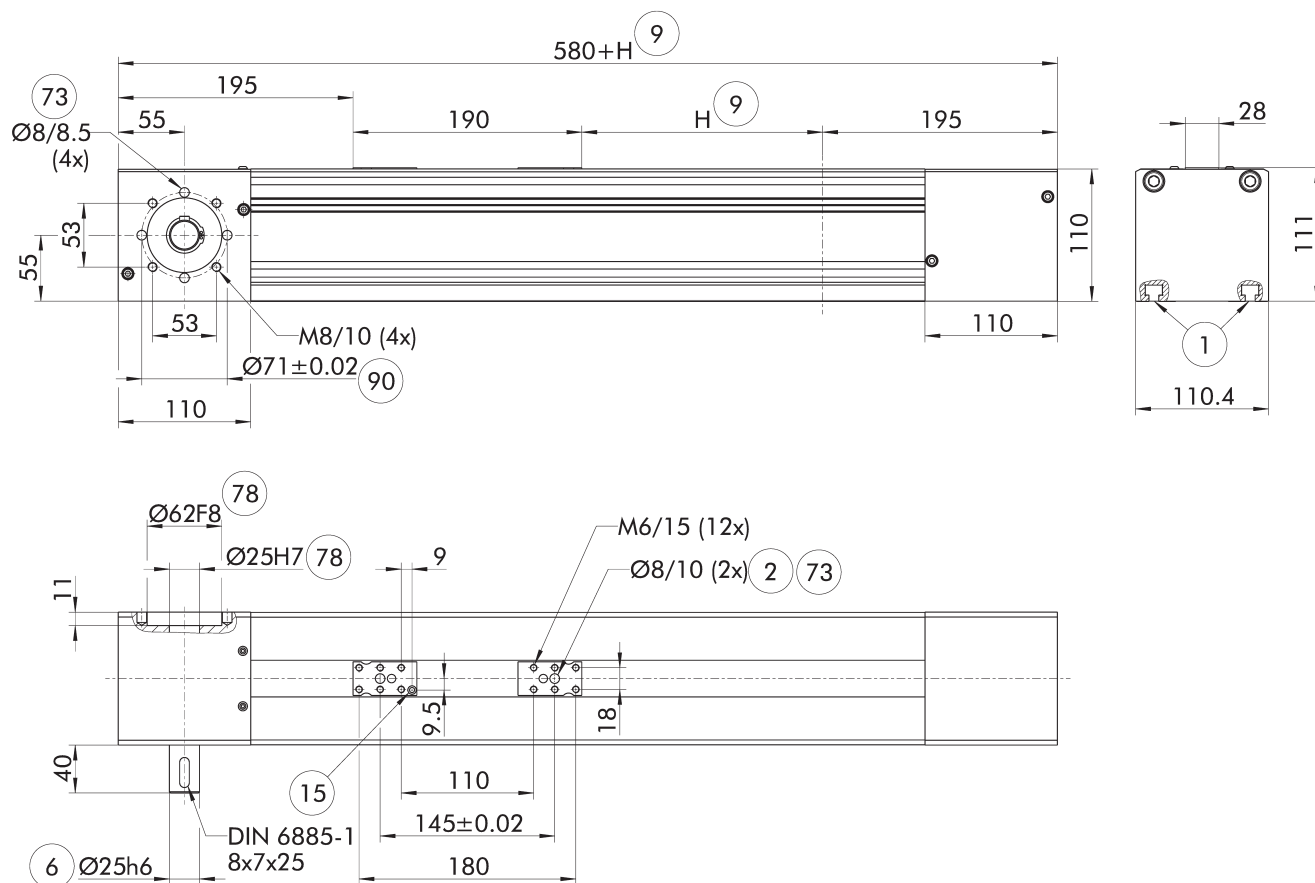


Die Zeichnung zeigt die Einheit in der Grundausführung, ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- ① SCHUNK-Standard-Spindelabstützungen geräuschgedämpft (SAG) verringern den Maximalhub um 10 mm je 2 SAG.

- |                            |                               |
|----------------------------|-------------------------------|
| 1 Anschluss Lineareinheit  | 15 Schmieranschluss           |
| 2 Anschluss des Aufbaus    | 20 Bei langer Schlittenplatte |
| 6 Anschluss Antrieb        | 34 An beiden Seiten           |
| 7 Anzahl Spindelabstützung | 73 Passung für Zentrierstift  |
| 9 Nutzhub                  | 78 Passung für Zentrierung    |

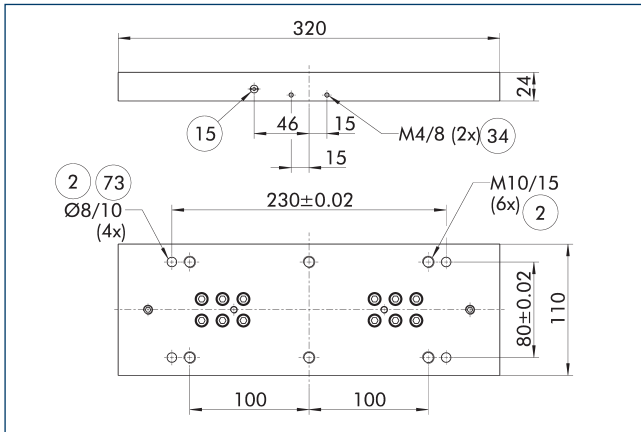
## Hauptansicht ZSE



Die Zeichnung zeigt die Einheit in der Grundausführung, ohne maßliche Berücksichtigung der nachstehend beschriebenen Optionen.

- |                           |                              |
|---------------------------|------------------------------|
| ① Anschluss Lineareinheit | ⑮ Schmieranschluss           |
| ② Anschluss des Aufbaus   | ⑦③ Passung für Zentrierstift |
| ⑥ Anschluss Antrieb       | ⑦⑧ Passung für Zentrierung   |
| ⑨ Nutzhub                 | ⑨⑩ Lochkreis                 |

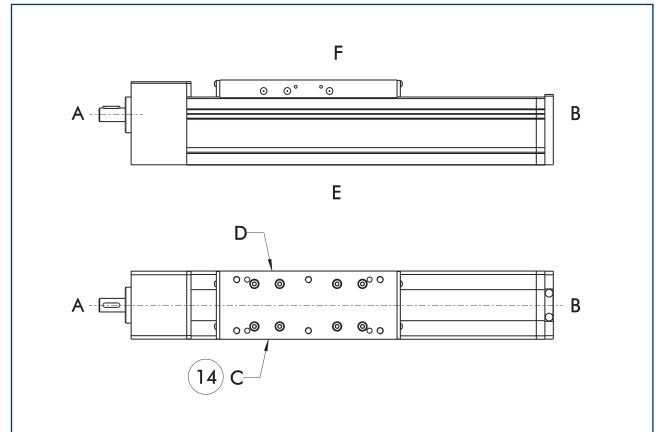
## Schlittenplatte ZSE



- ② Anschluss des Aufbaus
- ③④ An beiden Seiten
- ①⑤ Schmieranschluss
- ⑦③ Passung für Zentrierstift

Die Variante ZSE kann optional mit montierter Schlittenplatte bestellt werden. Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten und des Schmieranschlusses.

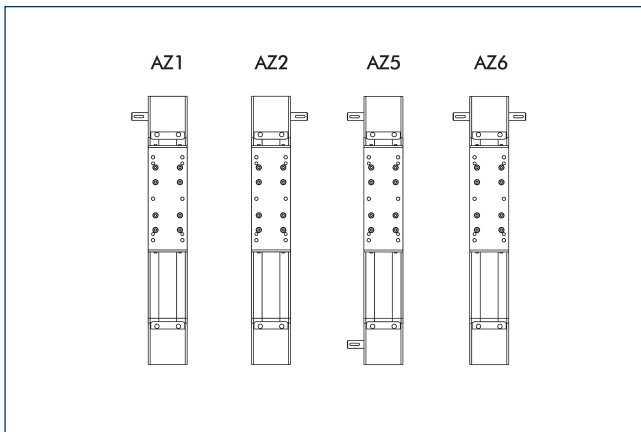
## Seitendefinition



- ①④ Endschalter Standardposition

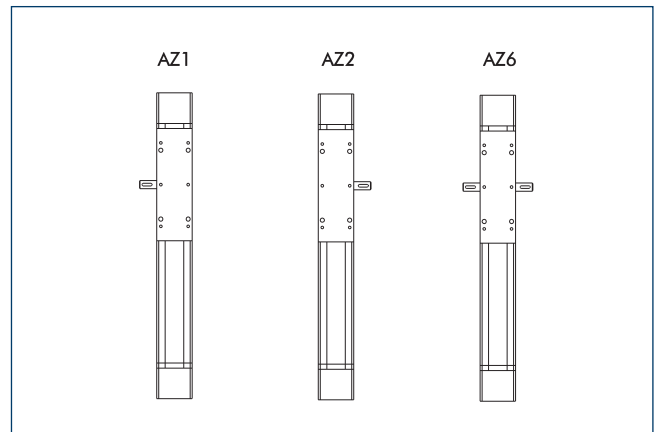
Diese Zeichnung zeigt die Definition der Seiten. Auf diese beziehen sich alle Anbauten.

## Antriebswellen am Profil (Zahnriemenantrieb)



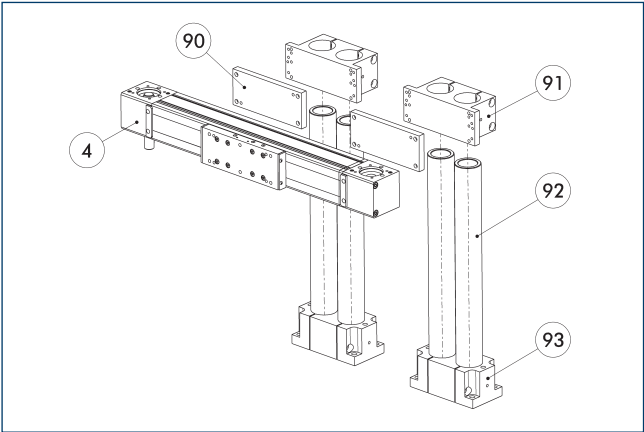
Je nach Achsanwendung muss der Sitz der Antriebswelle im Bestelltext definiert werden. Speziell bei Achskombinationen und mechanischer Synchronisation werden mehrere Antriebswellen benötigt.

## Antriebswellen am Schlitten (Zahnriemenantrieb)



Je nach Achsanwendung muss der Sitz der Antriebswelle im Bestelltext definiert werden. Speziell bei Achskombinationen und mechanischer Synchronisation werden mehrere Antriebswellen benötigt.

Anbau an Säulenaufbausystem



- ④ Lineareinheit

⑨① Adapterplatte AGH

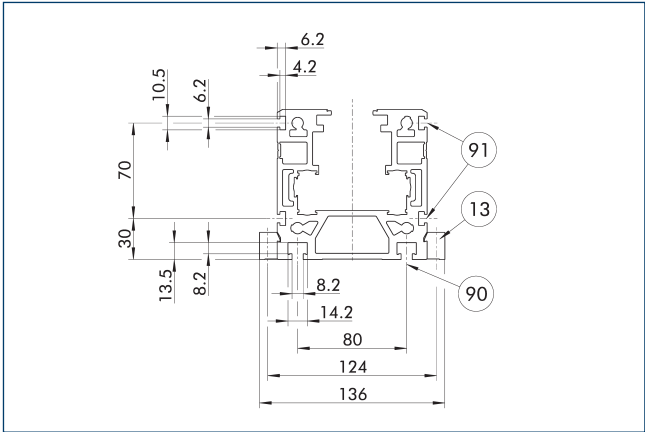
⑨① Aufbauplatte ADV
- ⑨② Säulen hartverchromt, geschliffen

⑨③ Doppelsockel SOD

Diese Einheit kann standardmäßig auf das Säulenaufbausystem aufgebaut werden. Die richtige Anordnung für Ihren Anwendungsfall finden Sie in der SCHUNK Software Kombibox, die online verfügbar ist.

| Bezeichnung                     | Ident.-Nr. | Säulendurchmesser<br>[mm] | Material  |
|---------------------------------|------------|---------------------------|-----------|
| Säulenaufbausystem Aufbauplatte |            |                           |           |
| ADV 55                          | 0313517    | 55                        | Aluminium |
| APDH 85                         | 0313414    | 55                        | Aluminium |
| APDV 85                         | 0313416    | 55                        | Aluminium |
| APEH 85                         | 0313413    | 55                        | Aluminium |
| APEV 85                         | 0313415    | 55                        | Aluminium |

Befestigung

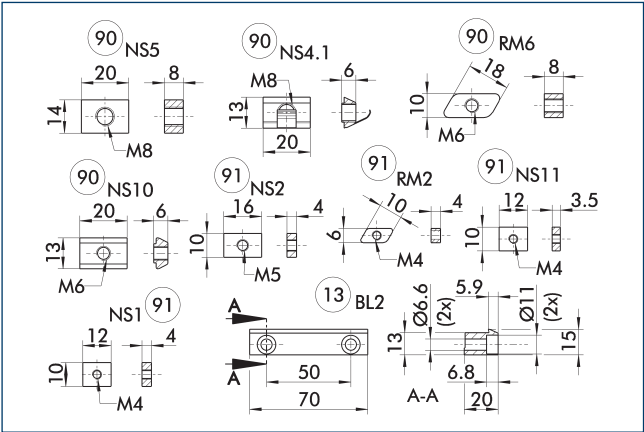


- ⑬ Befestigungsleiste

⑨① Nutenstein bodenseitig
- ⑨① Nutenstein seitlich

Die Zeichnung zeigt die Position der Befestigungsmöglichkeiten.

Befestigungselemente

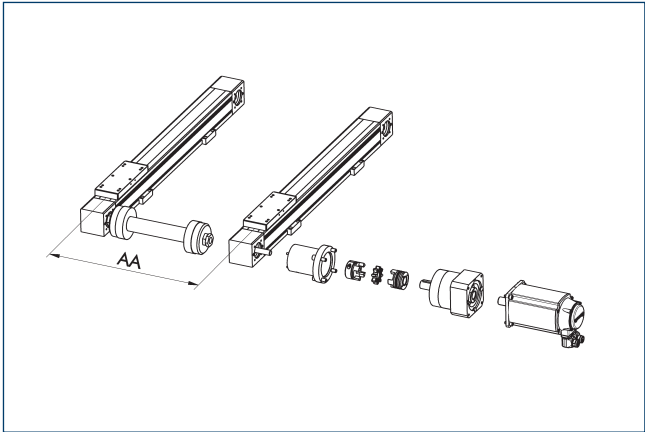


- 13 Befestigungsleiste      91 Nutenstein seitlich  
90 Nutenstein bodenseitig

Die Einheit lässt sich wahlweise über Nutensteine oder Befestigungsleisten befestigen. Die genaue Position der Befestigung ist der Nebenansicht Befestigung zu entnehmen.

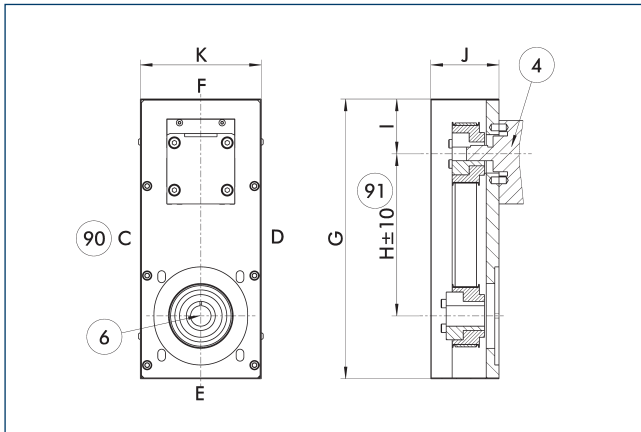
| Bezeichnung        | Ident.-Nr. |  |
|--------------------|------------|--|
| Befestigungsleiste |            |  |
| BL2-70x15x20-01    | 0331401    |  |
| Nutenstein         |            |  |
| NS 10-M6-6         | 0331422    |  |
| NS 11-M4           | 0331429    |  |
| NS 1-M4            | 0331404    |  |
| NS 2-M5            | 0331405    |  |
| NS 4.1-M8-6        | 0331430    |  |
| NS 5-M8-8          | 0331408    |  |
| RM2-M4             | 0331425    |  |

Verbindungswelle



| Bezeichnung | Verbindungswelle | Min. AA |
|-------------|------------------|---------|
|             |                  | [mm]    |
| B 110-ZSS   | GX4/GX8          | 320     |
| B 110-ZSE   | GX4/GX8          | 320     |
| B 110-ZRS   | GX4/GX8          | 320     |
| B 110-SSS   | GX4              | 350     |
| B 110-SRS   | GX4              | 350     |

## Umlenkriementrieb



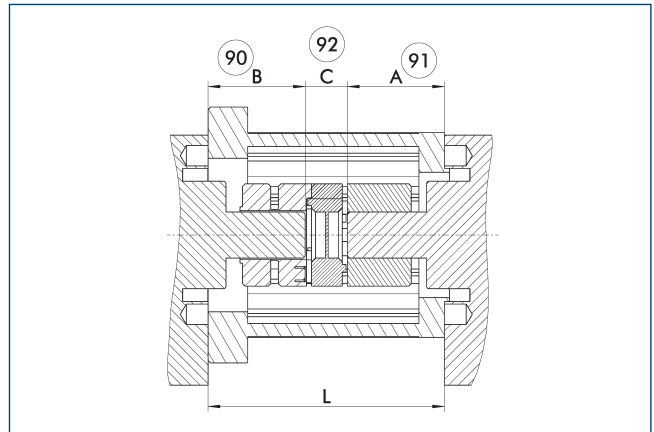
- ④ Lineareinheit  
 ⑥ Anschluss Antrieb  
 ⑨⑩ Anbaurichtung Umlenkriementrieb  
 ⑨⑪ Abhängig von Übersetzung und Zahnriemenausführung

Mit dem Umlenkriementrieb lassen sich bei engen Platzverhältnissen verschiedene Antriebslösungen realisieren. SCHUNK bietet Ihnen das passende Umlenkgetriebe für Ihren Antrieb.

| Bezeichnung | G    | H    | I    | J    | K    |
|-------------|------|------|------|------|------|
|             | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] | [mm] |
| B 110-SSS   | 328  | 190  | 64   | 80   | 142  |
| B 110-SRS   | 328  | 190  | 64   | 80   | 142  |

① Mögliche Übersetzungsverhältnisse:  $i = 1 : 1$ ,  $i = 2 : 1$  und  $i = 3 : 1$

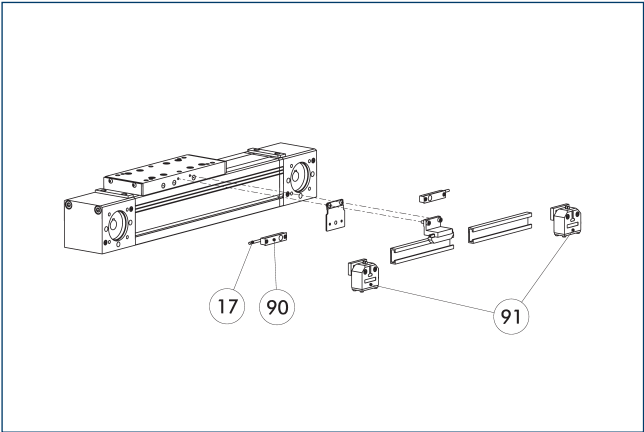
## Prinzipskizze Motorglocke



- ⑨⑩ Länge Antriebswelle des Motors / Getriebes  
 ⑨⑪ Länge Antriebszapfen der Lineareinheit  
 ⑨⑫ Länge der Kupplung

An unsere Achsen lassen sich verschiedene Antriebslösungen anbauen. SCHUNK bietet Ihnen die passende Motorglocke und Kupplung für Ihren Antrieb.

End- und Referenzschalter



- 17 Kabelabgang
- 90 Induktive End- und Referenzschalter
- 91 Mechanische Endschalter

Standardmäßig werden zwei E0-02 als Endschalter und ein ES-02 als Referenzschalter eingesetzt.

| Bezeichnung              | Ident.-Nr. | Oft kombiniert |
|--------------------------|------------|----------------|
| Induktiver Endschalter   |            |                |
| E0-02                    | 0331410    | ●              |
| E0-10                    | 0331412    |                |
| ES-02                    | 0331411    | ●              |
| ES-10                    | 0331413    |                |
| Mechanischer Endschalter |            |                |
| EMB                      | 0331415    | ●              |
| EMS                      | 0331414    |                |

ⓘ Je nach Applikation und gewählten Endschaltern können die Positionen und Abmessungen von Endschaltern, Schaltfahnen und Befestigungsteilen variieren. Bitte sprechen Sie uns an.





**SCHUNK GmbH & Co. KG**  
**Spann- und Greiftechnik**

Bahnhofstr. 106 - 134  
D-74348 Lauffen/Neckar  
Tel. +49-7133-103-0  
Fax +49-7133-103-2399  
info@de.schunk.com  
schunk.com

Folgen Sie uns | *Follow us*

