

INA MGF125056-500-ZR参数

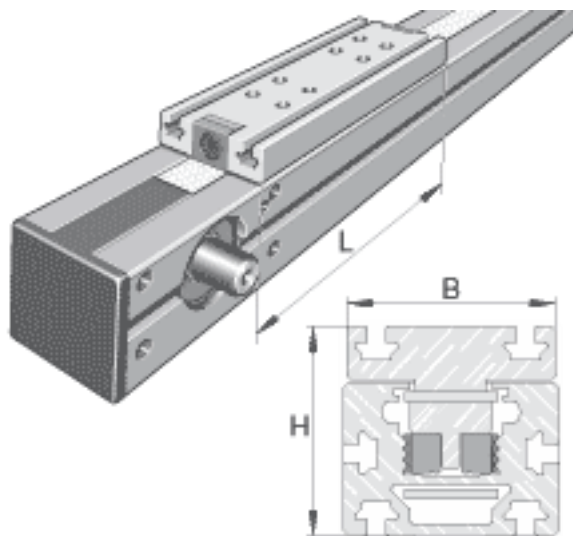
尺寸	D <sub>1</sub>	28	mm	公差: J7
	H <sub>1</sub>	41	mm	-
	H <sub>2</sub>	22	mm	-
	H <sub>3</sub>	24.2	mm	-
	H <sub>5</sub>	23	mm	-
	H <sub>4</sub>	11.5	mm	-
	L <sub>1</sub>	65	mm	-
	L <sub>3</sub>	58	mm	-
	L <sub>4</sub>	37.5	mm	-
	L <sub>5</sub>	8	mm	-
	0	M5		-
	T	3.7	mm	公差: +0, 2
重量	m <sub>Law</sub>	1710	g	滑块的质量
	m <sub>tot</sub>	$(L_{tot} - 130) \times 0.003 + 1.8$	kg	质量: $(L_{tot} - 130) \times 0,0003 + 1,8$
尺寸	I <sub>y</sub>	46	cm <sup>4</sup>	惯性矩
	I <sub>z</sub>	17	cm <sup>4</sup>	惯性矩
说明		25 AT 5		齿形带
		420	N	齿形带的许用工作载荷
		5.6	Nm	最大驱动力矩
		0.085	kg/m	齿形带的质量
		85	mm/Umdr	进给量(mm/转)
		$1 \times 10^{-5}$	kg x m <sup>2</sup>	两个齿轮的质量惯性矩
尺寸	H	56	mm	-
	B	56	mm	-
	L	500	mm	-
	B <sub>1</sub>	40	mm	公差: +/-0, 1
	B <sub>2</sub>	40	mm	-
	B <sub>3</sub>	58	mm	-

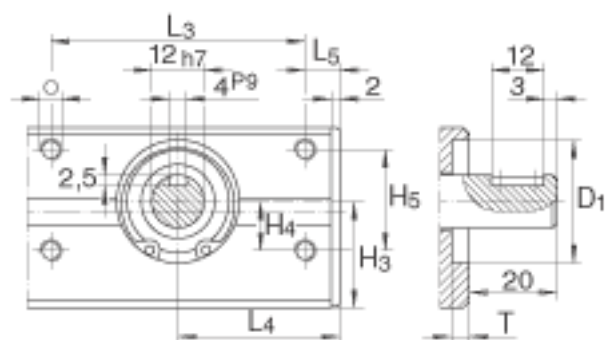
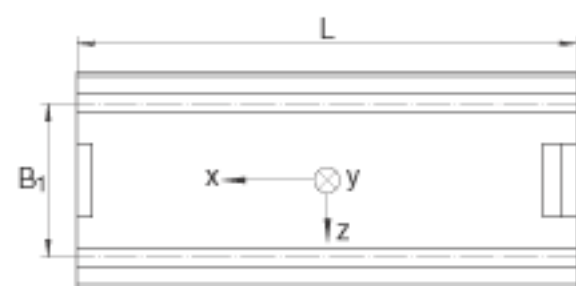
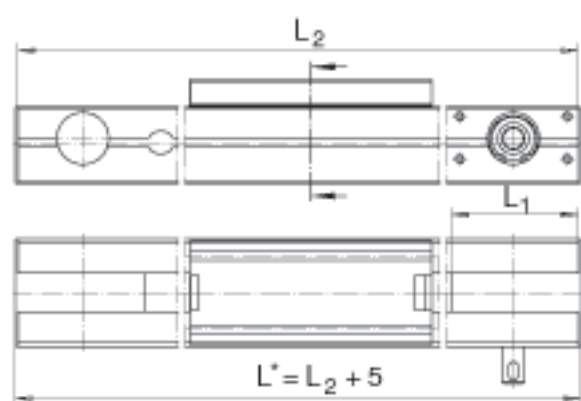
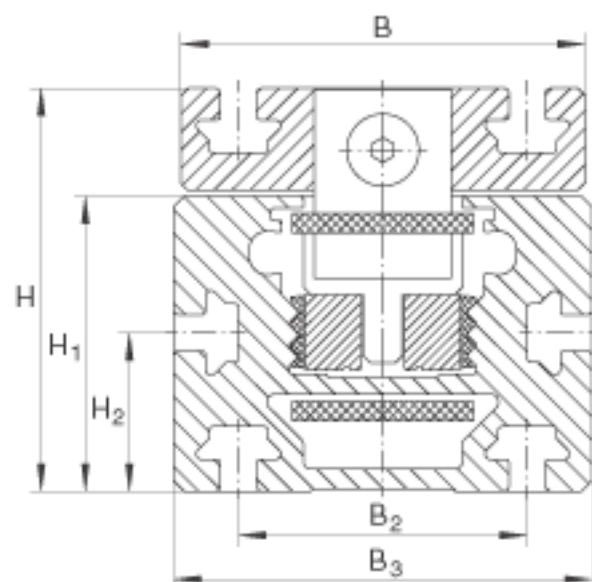
基本额定载荷	$F_y$ per	175	N	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
	$F_{0y}$ per	1754	N	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
	$F_z$ per	175	N	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
	$F_{0z}$ per	1754	N	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>

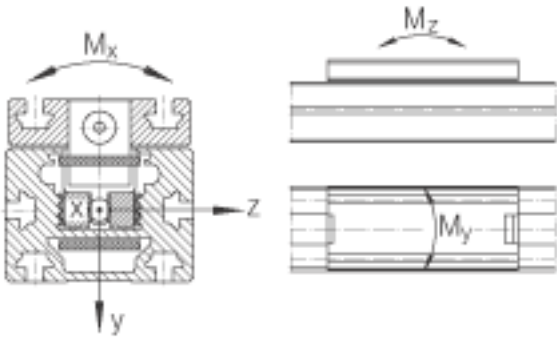
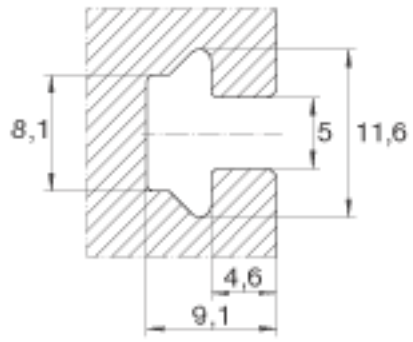
许可载荷	$M_x$ per	1.7	Nm	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
基本额定载荷	$M_{0x}$ per	21.5	Nm	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
许可载荷	$M_y$ per	41	Nm	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
基本额定载荷	$M_{0y}$ per	410.6	Nm	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>

许可载荷	$M_z$ per	41	Nm	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
基本额定载荷	$M_{0z}$ per	410.6	Nm	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
说明				<p><math>L2 = \text{总行程} + L + 2 \times L1</math>  <math>L \text{ tot} = \text{总行程} + L + 2 \times L1 + 5</math>  <math>\text{总行程} = \text{有效行程} + 2 \times S</math>            S指适合于特殊应用的安全范围，应该至少为40mm；总行程单位为mm。最大支承轨长度 <math>L2 = 8000 \text{ mm}</math></p>

INA MGF125056-500-ZR图片







参考资料:<http://www.sozhou.com/p/2d72aee4.html>