

INA MGF125056-ZR参数

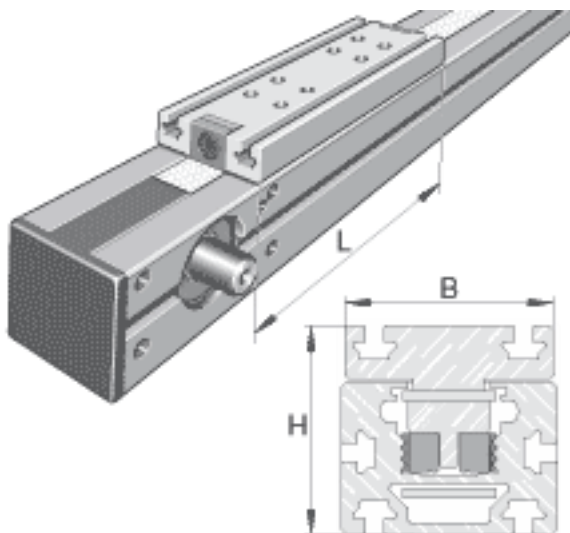
尺寸	H	56	mm	-	
	B	56	mm	-	
	L	130	mm	-	
	B <sub>1</sub>	40	mm	公差: +/-0,1	
	B <sub>2</sub>	40	mm	-	
	B <sub>3</sub>	58	mm	-	
	D <sub>1</sub>	28	mm	公差: J7	
	H <sub>1</sub>	41	mm	-	
	H <sub>2</sub>	22	mm	-	
	H <sub>3</sub>	24.2	mm	-	
	H <sub>5</sub>	23	mm	-	
	H <sub>4</sub>	11.5	mm	-	
	L <sub>1</sub>	65	mm	-	
	L <sub>3</sub>	58	mm	-	
	L <sub>4</sub>	37.5	mm	-	
	L <sub>5</sub>	8	mm	-	
	O	M5		-	
	T	3.7	mm	公差: +0,2	
	重量	m <sub>Law</sub>	440	g	滑块的质量
		m <sub>tot</sub>	$(L_{tot} - 130) \times 0.003 + 1.05$	kg	质量: $(L_{tot} - 130) \times 0,0003 + 1,05$
说明				<p>L2 = 总行程 + L + 2 x L1  L tot = 总行程 + L + 2 x L1 + 5  总行程= 有效行程 + 2 x S  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  L2 = 8000 mm</p>	

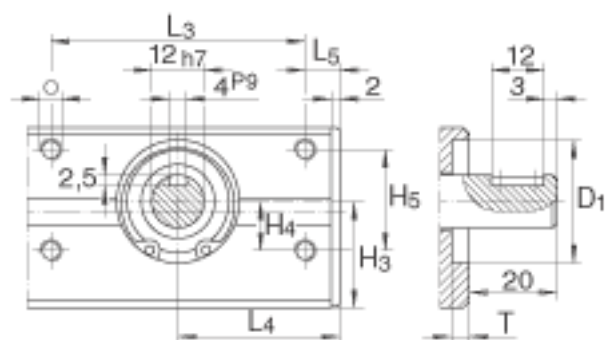
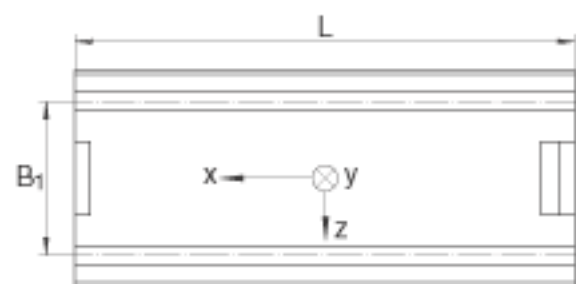
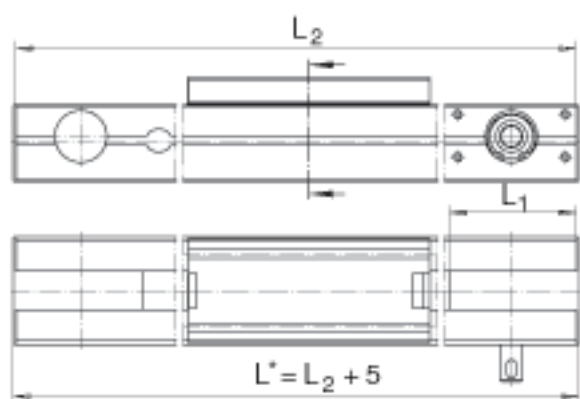
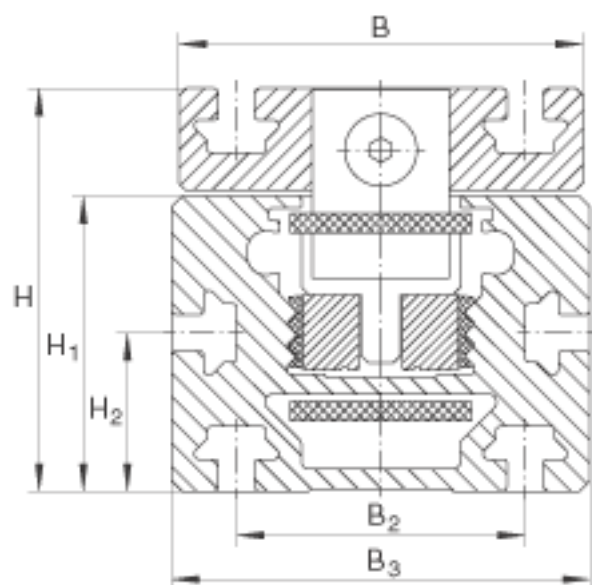
基本额定载荷	$F_y$ per	175	N	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p>
	$F_{0y}$ per	1754	N	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩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

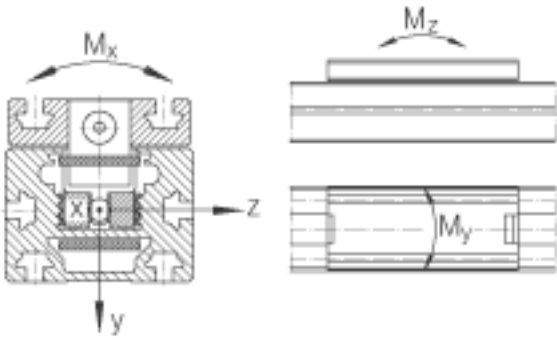
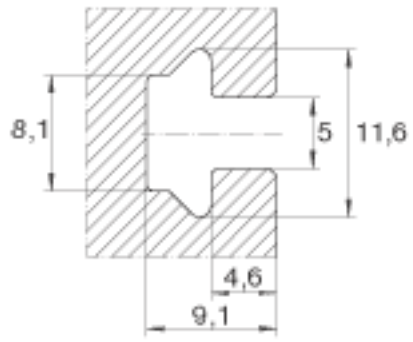
许可载荷	$M_x$ per	1.7	Nm	<p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p> <p>在滑动导轨系统中，速度(v) 取决于载荷，许用接触应力不能超过 4 N/mm<sup>2</sup>。联合载荷作用下，接触应力和 x, y and z 方向的力及扭矩有关，而且 x, y and z 方向的力及扭矩不能同时增加。关于滑动导轨系统的计算，见产品信息TPI 81。</p> <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> <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	
许可载荷	$M_y$ per	1.7	Nm	
基本额定载荷	$M_{0y}$ per	16.9	Nm	

许可载荷	$M_z$ per	1.7	Nm	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。
基本额定载荷	$M_{0z}$ per	16.9	Nm	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。
尺寸	$I_y$	46	cm <sup>4</sup>	惯性矩
	$I_z$	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

INA MGF125056-ZR图片







参考资料:<http://www.sozhou.com/p/55c33b30.html>