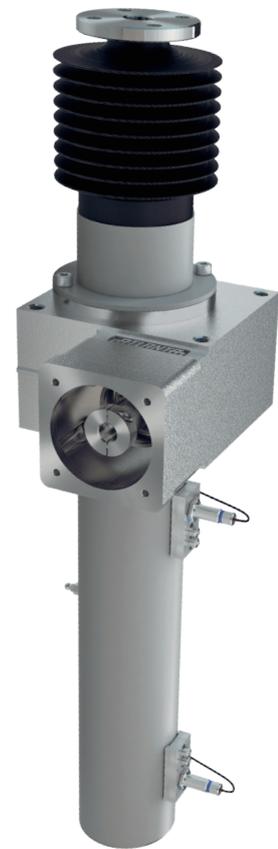
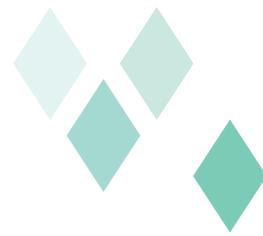


# ATLANTA



HS-Hochleistungs-  
Spindelhubgetriebe

*HS-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 hochpräzisem Positionieren.

Besondere Merkmale sind:

- Verdrehflankenspiel Grundgetriebe <12 Winkelminuten
- Eintriebsdrehzahlen bis 5000 min<sup>-1</sup>
- Verfahrgeschwindigkeit bis 550 mm/s
- 50 % höheres Drehmoment gegenüber Standardgetrieben
- Kugelgewindetribe 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<sup>-1</sup>*
- *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 15.

*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 % <sup>1)</sup>	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	
Bremsen erforderlich	ja / yes	Brake required	

Getriebe	HS 10		HS 25		Gearunit
<b>stehende Spindel</b>					<b>non-rotating spindle</b>
Kugelgewindetrieb	<b>20x10</b>	<b>20x20</b>	<b>32x10</b>	<b>32x20</b>	Ball screw drive
Max. Last beim Verfahren [kN]	9	5	25	25 <sup>2)</sup>	Max. load during travelling
Max. statische Last [kN]	9	9	35	25	Max. static load
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	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
<b>rotierende Spindel</b>					<b>rotating spindle</b>
Kugelgewindetrieb	<b>32x10</b>	<b>32x20</b>	<b>40x10</b>	<b>40x20</b>	Ball screw drive
Max. Last beim Verfahren [kN]	10	5	25	25 <sup>2)</sup>	Max. load during travelling
Max. statische Last [kN]	18	18	45	45	Max. static load
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	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
<b>Hubzylinder</b>					<b>Lifting cylinder</b>
Kugelgewindetrieb	<b>25x10</b>	<b>25x20</b>	<b>40x10</b>	<b>40x20</b>	Ball screw drive
Max. Last beim Verfahren [kN]	10	5	25	25 <sup>2)</sup>	Max. load during travelling
Max. statische Last [kN]	18	13	45	45	Max. static load
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	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
<b>stehende Spindel</b>					<b>non-rotating spindle</b>
Kugelgewindetrieb	<b>40x10</b>	<b>40x20</b>	<b>50x20</b>		Ball screw drive
Max. Last beim Verfahren [kN]	50	50 <sup>3)</sup>	100 <sup>4)</sup>		Max. load during travelling
Max. statische Last [kN]	90	65	160		Max. static load
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	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
<b>rotierende Spindel</b>					<b>rotating spindle</b>
Kugelgewindetrieb	<b>50x20</b>	<b>63x20</b>	<b>63x20</b>	<b>80x20</b>	Ball screw drive
Max. Last beim Verfahren [kN]	50 <sup>3)</sup>	50 <sup>3)</sup>	100 <sup>4)</sup>	100 <sup>4)</sup>	Max. load during travelling
Max. statische Last [kN]	90	90	180	180	Max. static load
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	4000		3000		Max. input speed
Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s]	440	440	330	330	Max. travelling speed
Dyn. Tragzahl C [kN]	160	248	248	359	Dyn. load capacity C
<b>Hubzylinder</b>					<b>Lifting cylinder</b>
Kugelgewindetrieb	<b>50x20</b>		<b>63x20</b>	<b>80x20</b>	Ball screw drive
Max. Last beim Verfahren [kN]	50 <sup>3)</sup>		100 <sup>4)</sup>	100 <sup>4)</sup>	Max. load during travelling
Max. statische Last [kN]	90		180	180	Max. static load
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]	4000		3000		Max. input speed
Max. Verfahrensgeschwindigkeit [mm/s]	440		330	330	Max. travelling speed
Dyn. Tragzahl C [kN]	160		248	359	Dyn. load capacity C

<sup>1)</sup> Bei Einschaltdauer über 50% bitten wir um Rücksprache / Duty cycles over 50% upon request.

<sup>2)</sup> Bei / For i=3 F<sub>max</sub> = 15kN

<sup>3)</sup> Bei / For i=3 F<sub>max</sub> = 30kN

<sup>4)</sup> Bei / For i=3 F<sub>max</sub> = 80kN

# Konstruktions- und Montagehinweise für Spindelhubgetriebe mit Führungen Design and mounting advices for screw jack gearboxes used with guiding

## Getriebe mit rotierender Spindel

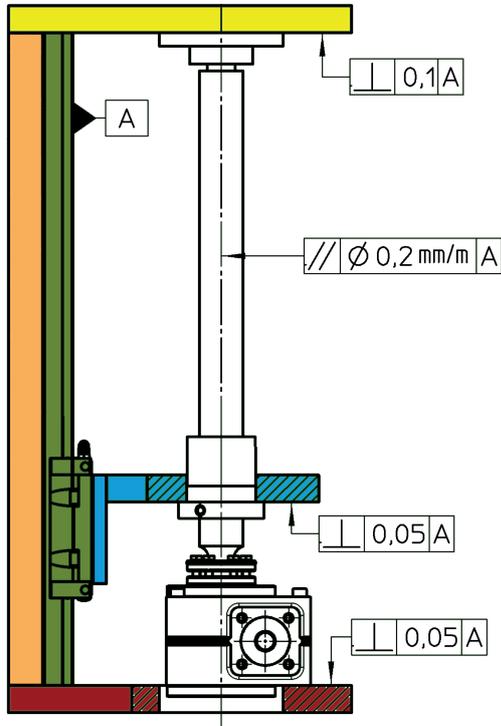


Bild / drawing 1

## Gearbox with rotating spindle

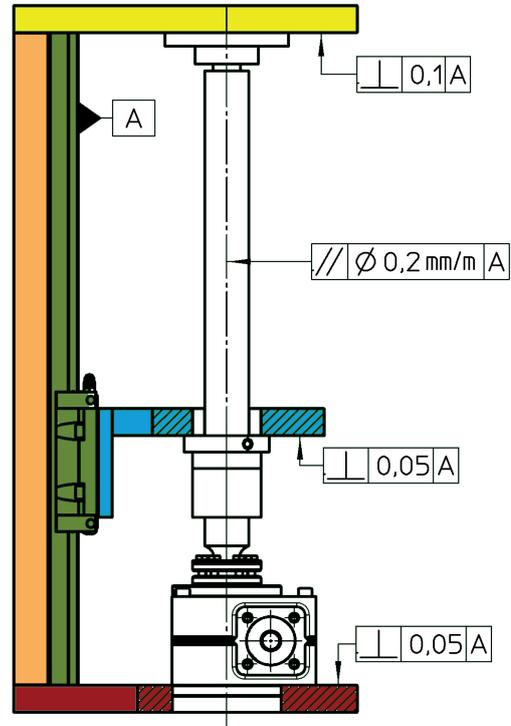


Bild / drawing 2

- ▶ Zentrierungen nur verwenden wenn sichergestellt ist, dass die Anbauteile nach dem Ausrichten querkraftfrei befestigt werden können. Maximal eine Zentrierung verwenden.
  - Verwendung der Zentrierung an der Kugelgewindemutter: Getriebe muss bei Montage ausgerichtet werden können (Bild 1).
  - Verwendung der Zentrierung am Getriebedeckel: Kugelgewindemutter muss bei Montage ausgerichtet werden können (Bild 2).
- ▶ Getriebe und Mutter nach dem Ausrichten in getriebe-naher Endposition (wie Zeichnung) querkraftfrei verschrauben.
- ▶ Mutter in getriebeferne Endposition verfahren. Gegenlagerflansch nach dem Ausrichten querkraftfrei verschrauben.
- ▶ Weitere Hinweise siehe Betriebs- und Wartungsanleitung BWL 400, Kapitel 7.

- ▶ Use the centerings only if the mounting parts can be fixed after alignment without lateral forces. Use max. one centering.
  - Use of centering at the ball-screw nut: Alignment of gearbox has to be possible during mounting (drawing 1).
  - Use of centering at cover of gearbox: Alignment of ball-screw nut has to be possible during mounting (drawing 2).
- ▶ Fasten screws at gearbox and ball-screw nut after alignment in end position close to the gearbox (like on drawing) without lateral forces.
- ▶ Move the nut to the end position opposite to the gearbox. Fasten screws at mating bearing flange without lateral forces.
- ▶ Additional advices you'll find in chapter 7 of our operating and maintenance instructions BWL 400.

# Konstruktions- und Montagehinweise für Spindelhubgetriebe mit Führungen Design and mounting advices for screw jack gearboxes used with guiding

## Getriebe mit stehender Spindel

## Gearbox with non-rotating spindle

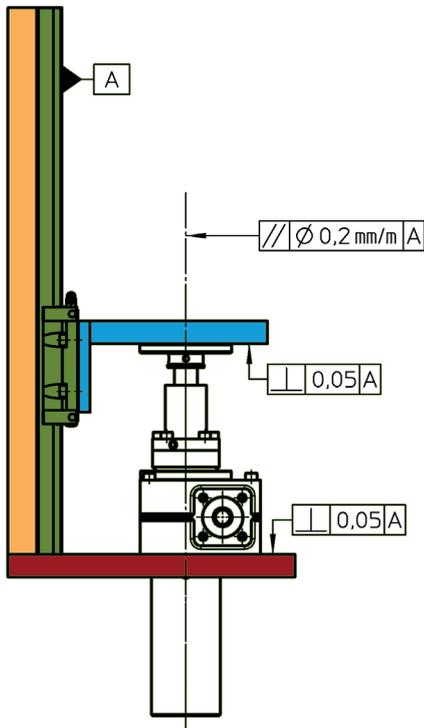


Bild / drawing 1

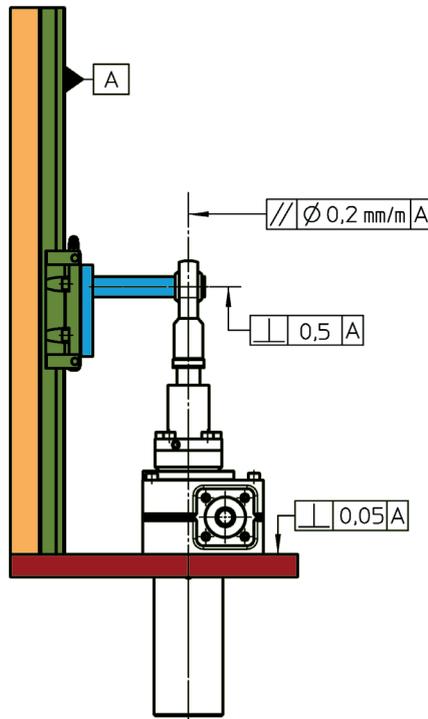


Bild / drawing 2

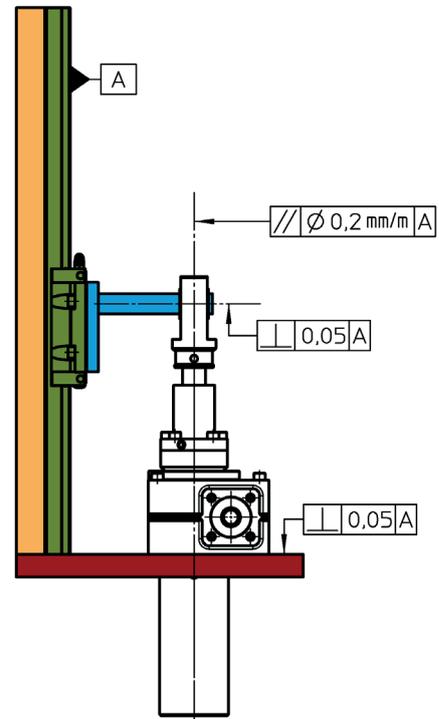


Bild / drawing 3

- ▶ Zentrierung am Deckel des Getriebes nur verwenden wenn sichergestellt ist, dass die Anbauteile nach dem Ausrichten querkräftfrei befestigt werden können.
- ▶ Befestigungsflansch und Schwenklagerkopf erfordern einen genauen Einbau, benötigen aber nicht zwingend eine Verdrehsicherung (Bilder 1 und 3).
- ▶ Der Gelenkkopf hat eine größere Einbautoleranz, erfordert aber immer eine Verdrehsicherung (Bild 2).
- ▶ Getriebe und Befestigungsflansch nach dem Ausrichten in eingefahrener Endposition (wie Bild 1) querkräftfrei verschrauben
- ▶ Weitere Hinweise siehe Betriebs- und Wartungsanleitung BWL 400, Kapitel 7.
- ▶ Use the centering at the cover of the gearbox only if the mounting parts can be fixed after alignment without lateral forces.
- ▶ Fixing flange and swivel head require a precise mounting situation, but don't need necessarily a twisting protection (drawings 1 and 3).
- ▶ The spherical plain bearing rod head has a bigger mounting tolerance, but always needs a twisting protection (drawing 2).
- ▶ Fasten screws at gearbox and fixing flange after alignment in retracted end position (like drawing 1) without lateral forces.
- ▶ Additional advices you'll find in chapter 7 of our operating and maintenance instructions BWL 400.

# Konstruktions- und Montagehinweise für Spindelhubgetriebe mit Führungen Design and mounting advices for screw jack gearboxes used with guiding

## Hubzylinder

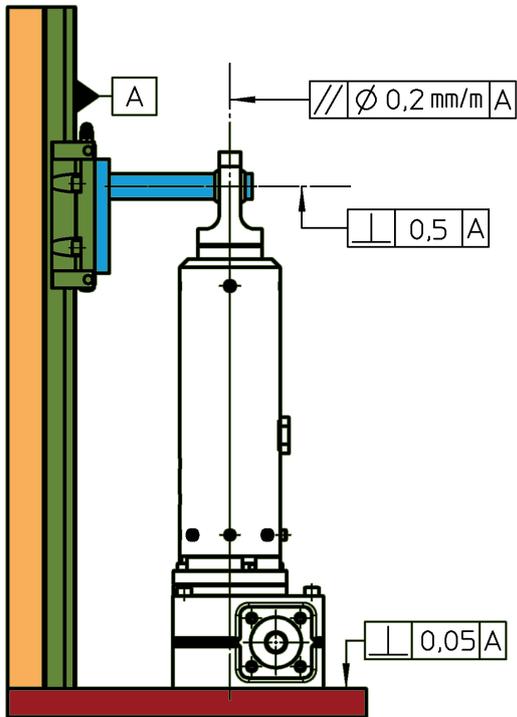


Bild / drawing 1

## Lifting cylinder

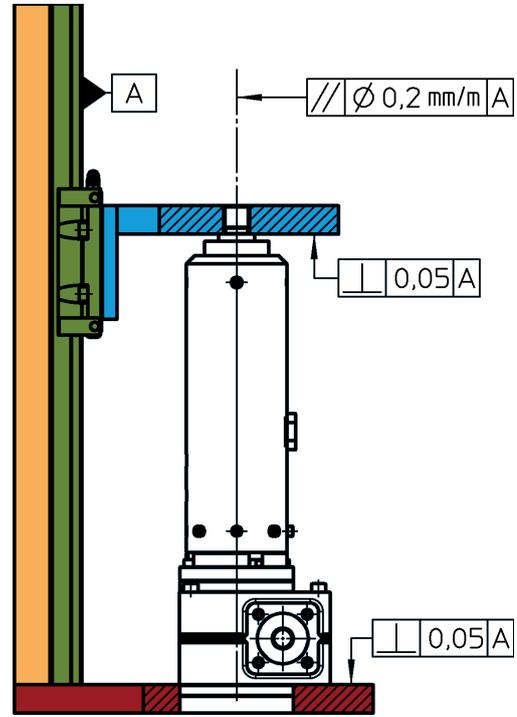


Bild / drawing 2

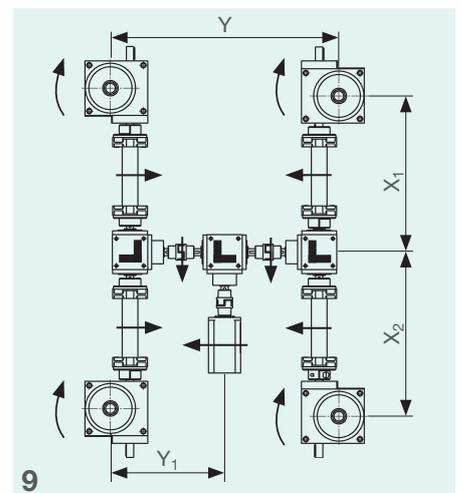
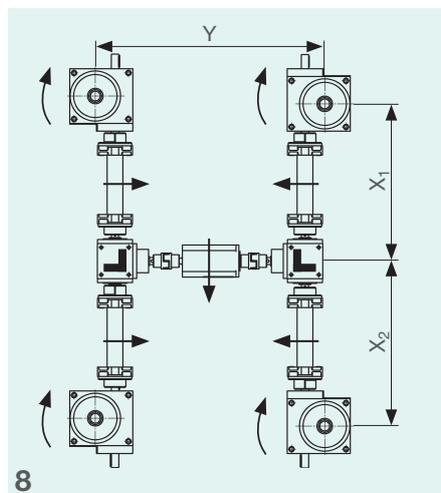
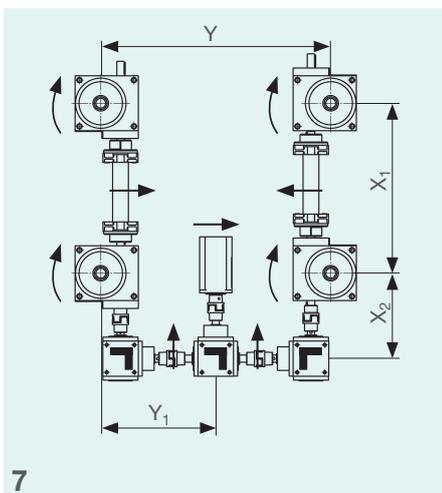
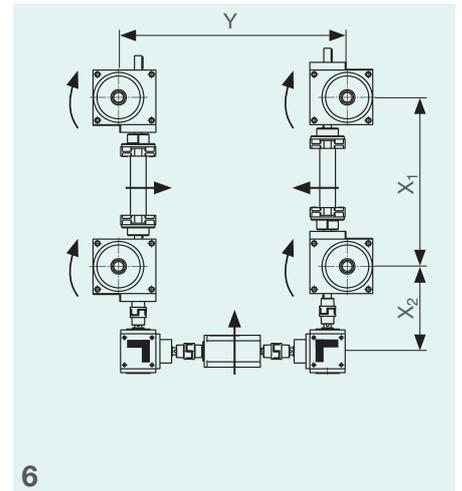
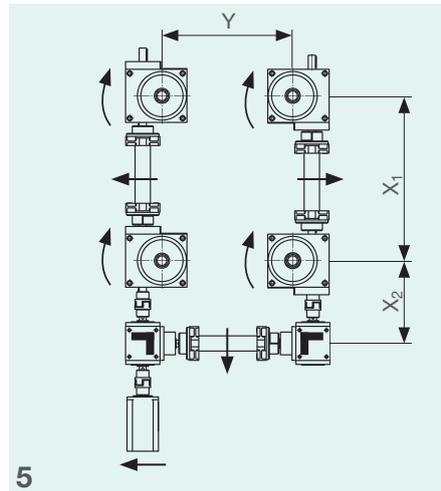
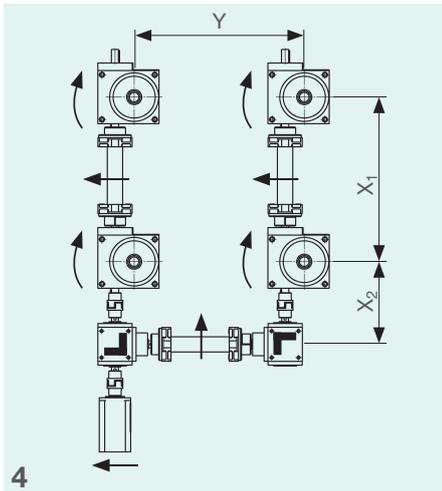
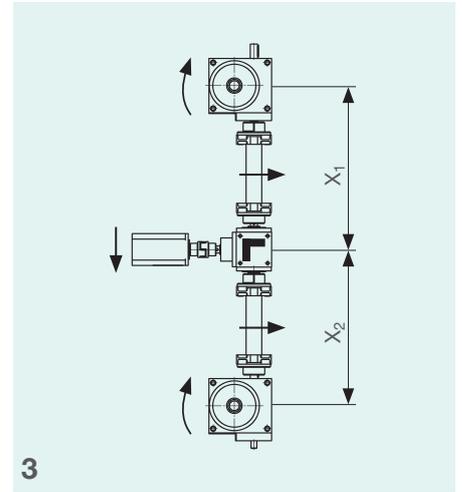
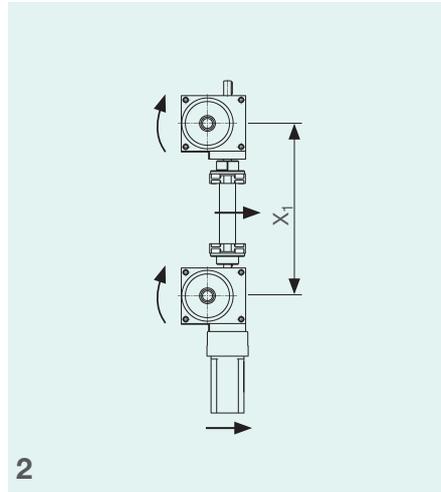
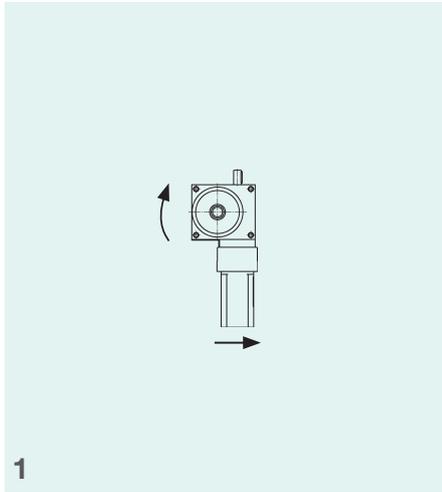
- ▶ Zentrierung am Deckel des Getriebes nur verwenden wenn sichergestellt ist, dass die Anbauteile nach dem Ausrichten querkraftfrei befestigt werden können.
- ▶ Gewindeanschluss (Bild 2): Vorzugsweise zur Befestigung eigener Anbauteile verwenden. Bei Direktverschraubung muss das Getriebe bei Montage ausgerichtet werden können.
- ▶ Getriebe in eingefahrener Endposition (wie Zeichnung) querkraftfrei verschrauben.
- ▶ Weitere Hinweise siehe Betriebs- und Wartungsanleitung BWL 400, Kapitel 7.

- ▶ Use the centering at the cover of the gearbox only if the mounting parts can be fixed after alignment without lateral forces.
- ▶ Thread connection (drawing 2): Use preferably to connect own mounting parts. If screwed directly in a connecting part, it has to be possible to align the gearbox during mounting.
- ▶ Fasten screws at gearbox after alignment in retracted end position (like drawing) without lateral forces.
- ▶ Additional advices you'll find in chapter 7 of our operating and maintenance instructions BWL 400.

# Einbau-Anordnungen Arrangements

Die Einbau-Anordnungen zeigen die Drehrichtungen für „ausfahrende“ Spindel.

The arrangements show the senses of rotation for „extracting“ spindle.



Bitte geben Sie uns in der Anfrage den Einbaufall und die erforderlichen Maße an.

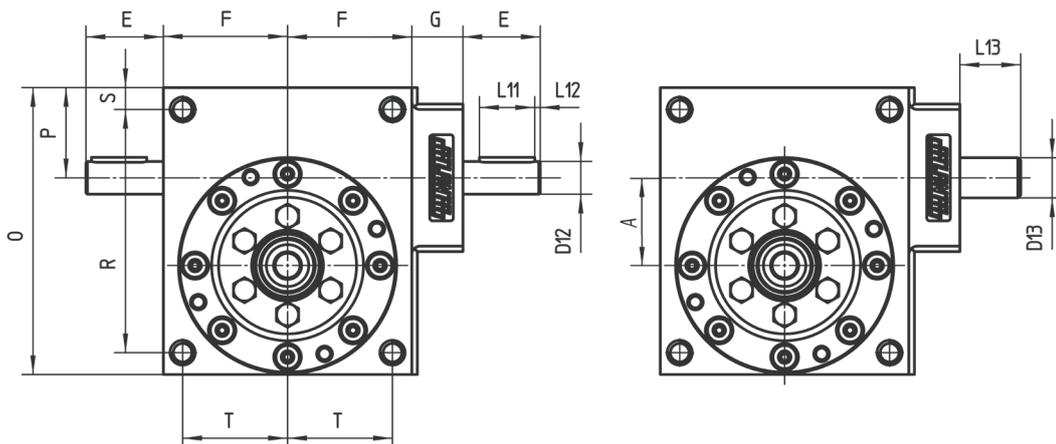
Please give us the arrangement and the necessary dimensions in your inquiry.

# Getriebe mit stehender Spindel

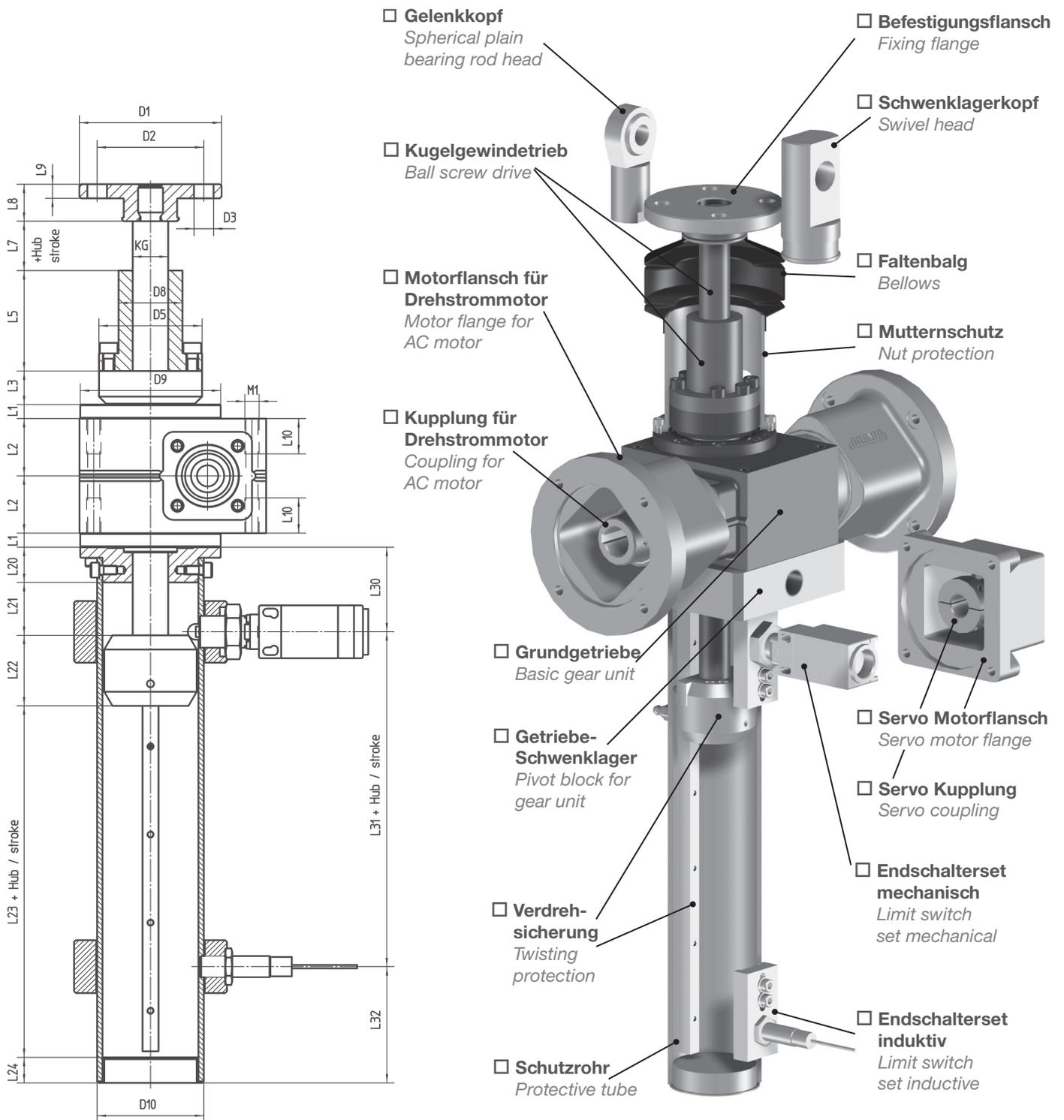
## Gear unit with non-rotating spindle

Getriebe / Gear unit	HS 10		HS 25		HS 50		HS 100
	20x10 C=11,9 kN	20x20 C=11,9 kN	32x10 C=36,6 kN	32x20 C=27,5 kN	40x10 C=92 kN	40x20 C=75 kN	50x20 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 g7		128 g7		159 g7		200 g7
D10	60		90		100		150
D12	12 j6		19 k6		24 k6		28 k6
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	18		25		28		31,5
L5	31	57	48	54	99	84	150
L7 (min.) <sup>1</sup>	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.) <sup>1</sup>	10	20	10	20	10	20	20
L22	40		45		60		70
L23 (min.) <sup>1</sup>	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.) <sup>1</sup>	31		35		35		48
L32 ind. (min.) <sup>1</sup>	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

<sup>1</sup>) Mindestmaß / minimum dimension



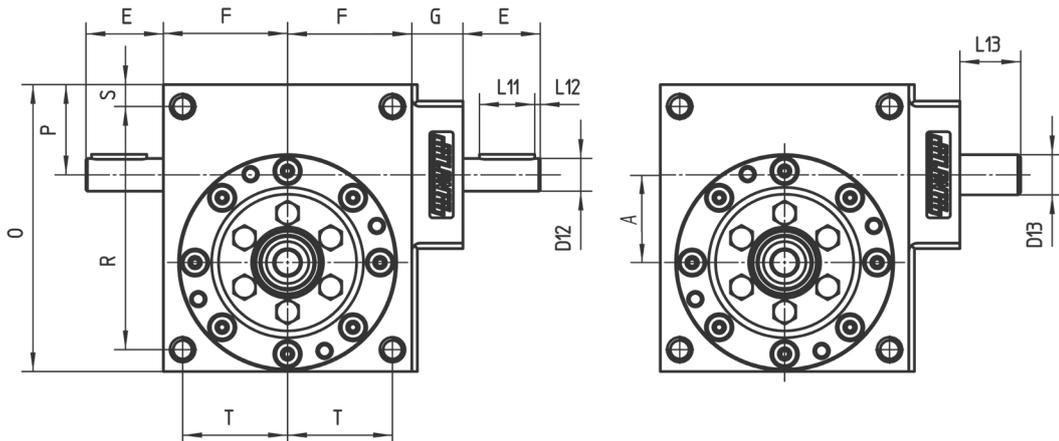
# Getriebe mit stehender Spindel Gear unit with non-rotating spindle



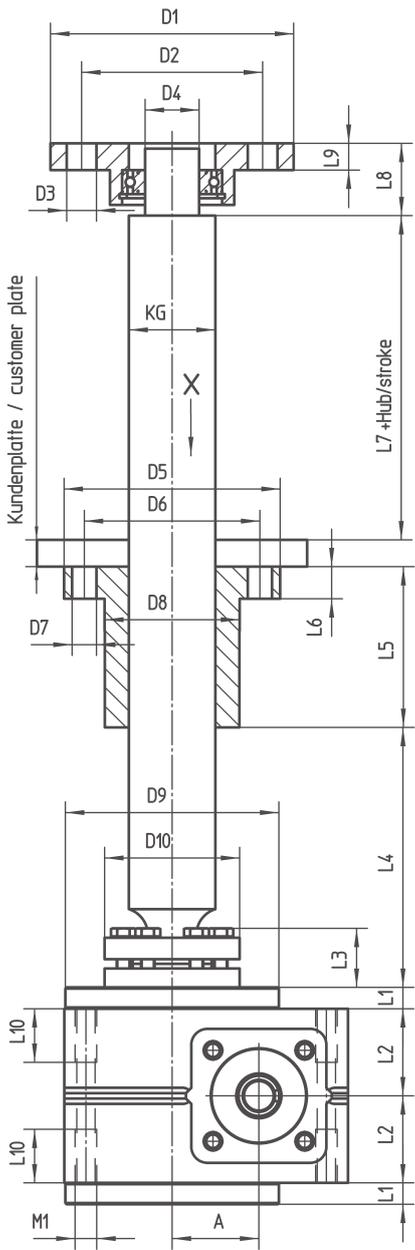
# Getriebe mit rotierender Spindel Gear unit with rotating spindle

Getriebe / Gear unit KG Dyn. Tragzahl / Dyn. load capacity	HS 10		HS 25		HS 50		HS 100	
	32x10	32x20	40x10	40x20	50x20	63x20	63x20	80x20
	C=36,6 kN	C=27,5 kN	C=92 kN	C=75kN	C=160kN	C=248kN	C=248kN	C=359kN
A		32		50		63		80
D1		90		110	110	170		170
D2		67		85	85	130		130
D3		4x ø11		4x ø13	4x ø13	4x ø21		4x ø21
D4		20 j7		25 j7	25 j7	45 j7		45 j7
D5		80		93	125	135	135	165
D6		65		78	105	115	115	145
D7		6x ø9		8x ø9	8x ø11	8x ø13,5		8x ø13,5
D8		50g6 (L=12)		63g6 (L=17)	85g6 (L=16)	95g6 (L=16)	95g6 (L=16)	125g6 (L=25)
D9		79 g7		128 g7		159 g7		200 g7
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
G		18,5		20		22		35,5
K		62		70	- (rund)	- (rund)	- (rund)	- (rund)
L1		8		11		12		16
L2		32,5		50		65		77,5
L3		22		29		32,5		27,5
L4 (min.) <sup>1</sup>	49,5	64,5	60	70	84	94	80	90
L5	58	60	110	90	132	180	180	185
L6		12		14	16	20	20	25
L7	10	20	10	20	20	20	20	20
L8		28		33	33	50	50	56
L9		10		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

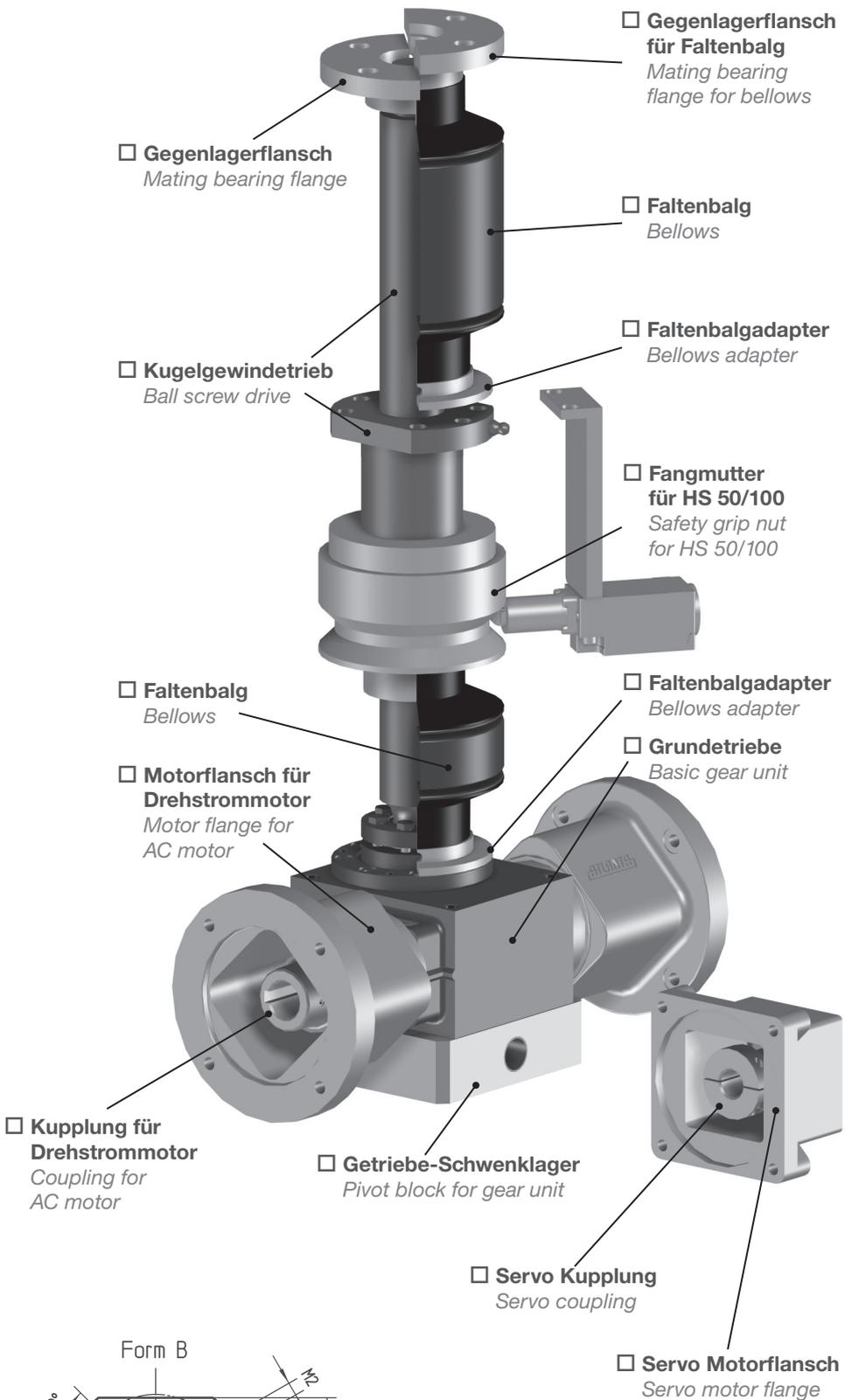
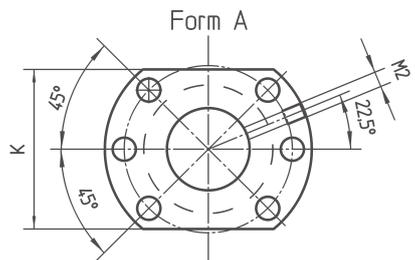
<sup>1</sup>) Mindestmaß / minimum dimension



Getriebe mit rotierender Spindel  
 Gear unit with rotating spindle



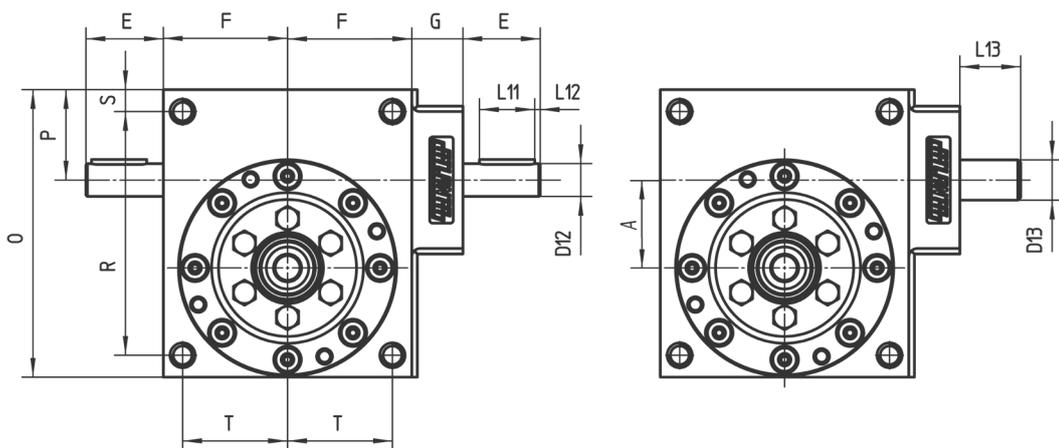
Ansicht / view X



# Getriebe in Hubzylinderausführung

## Gear unit in lifting cylinder version

Getriebe / Gear unit	HS 10		HS 25		HS 50	HS 100	
	25x10	25x20	40x10	40x20	50x20	63x20	80x20
<b>KG</b>							
Dyn. Tragzahl / Dyn. load capacity	C=19,8 kN	C=14,9 kN	C=65 kN	C=75kN	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 g7		128 g7		159 g7		200 g7
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.) <sup>1, 2</sup>	262		268		360		412
L7 (max.) <sup>3</sup>	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

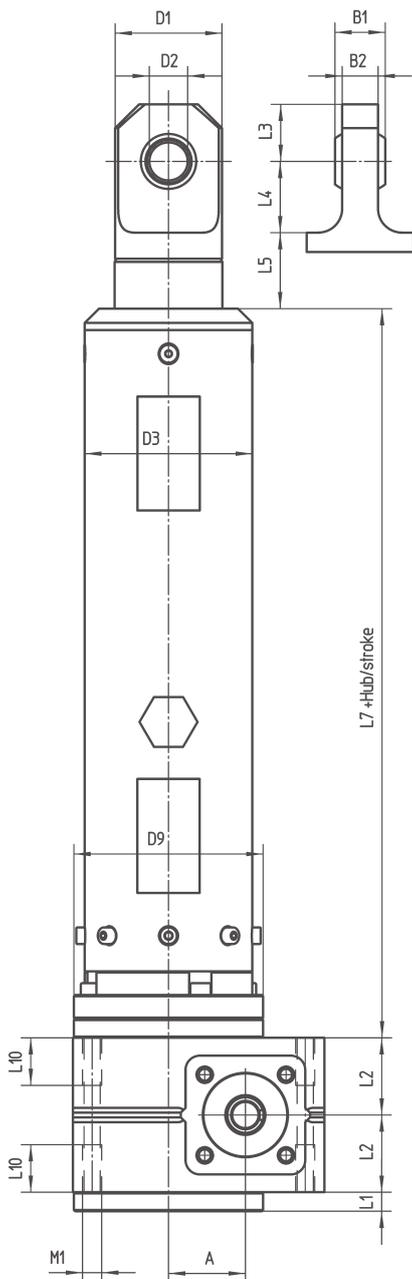


<sup>1)</sup> Mindestmaß / minimum dimension

<sup>2)</sup> gilt bis 250mm Hub / valid up to 250mm stroke

<sup>3)</sup> 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 dimensions on request

Getriebe in Hubzylinderausführung  
Gear unit in lifting cylinder version



Hubzylinder mit Gelenkauge  
Lifting cylinder with articulated joint

Hubzylinder mit Gewindeanschluss  
Lifting cylinder with thread connection

Grundgetriebe  
Basic gear unit

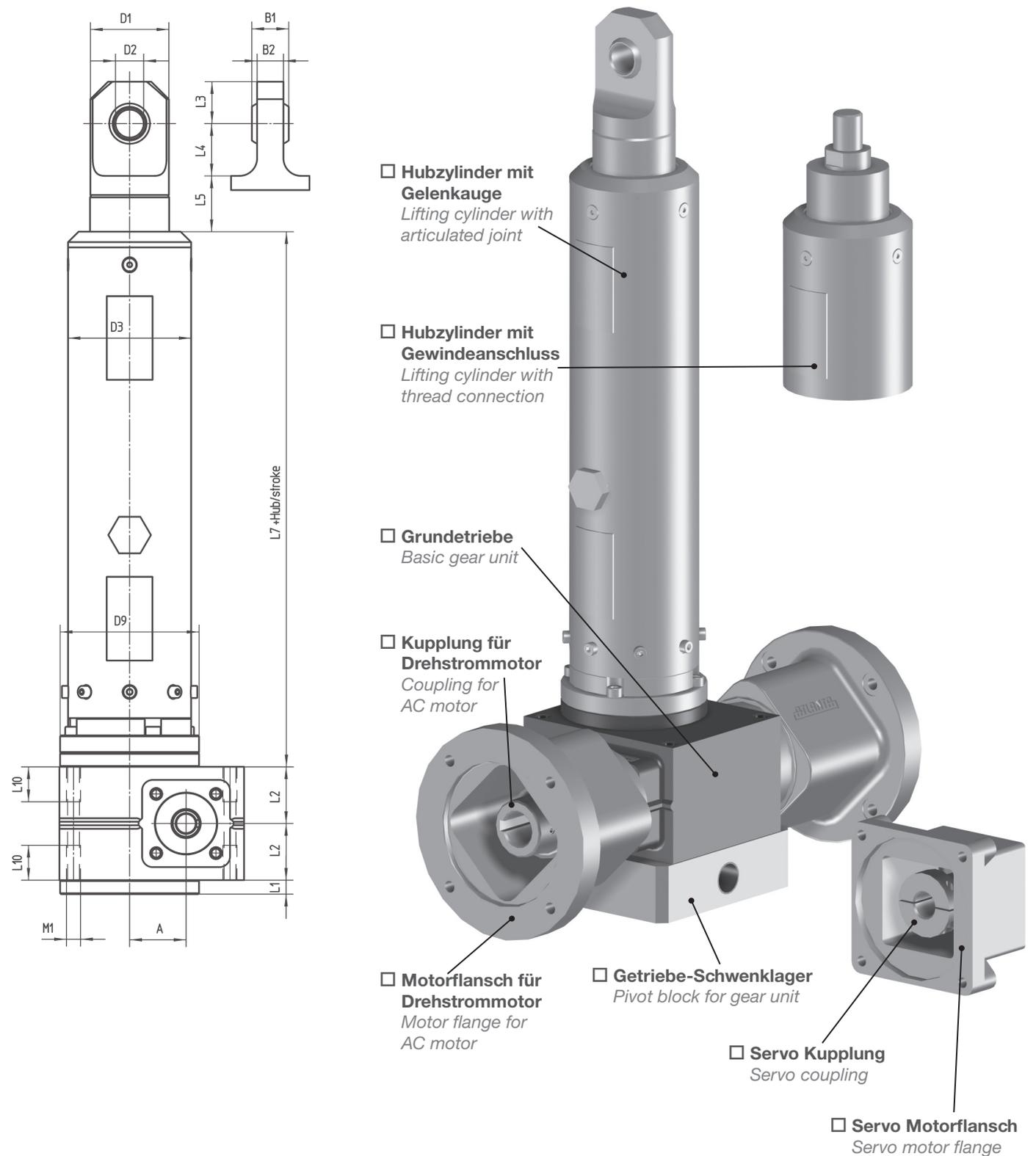
Kupplung für Drehstrommotor  
Coupling for AC motor

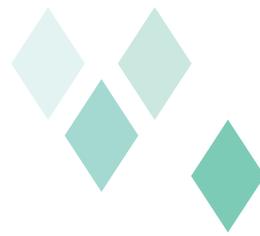
Motorflansch für Drehstrommotor  
Motor flange for AC motor

Getriebe-Schwenklager  
Pivot block for gear unit

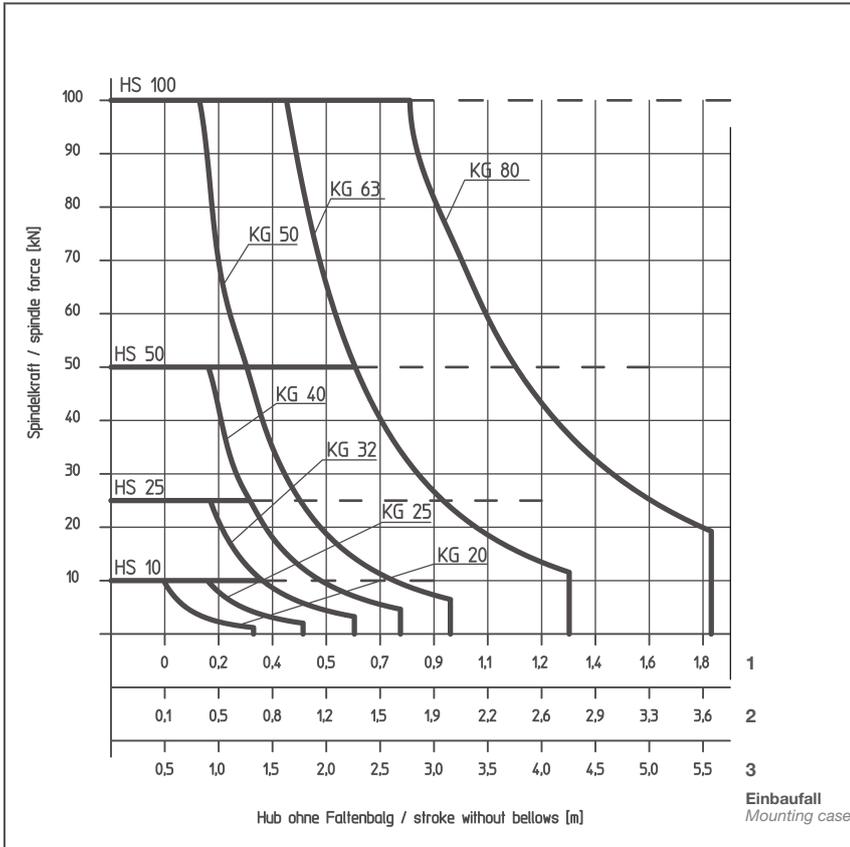
Servo Kupplung  
Servo coupling

Servo Motorflansch  
Servo motor flange





Kraft-Hub-Diagramm / Force-stroke-diagram

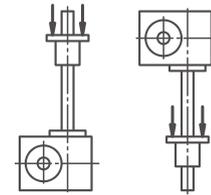


Einbaufälle / Mounting cases

Knickung / Buckling

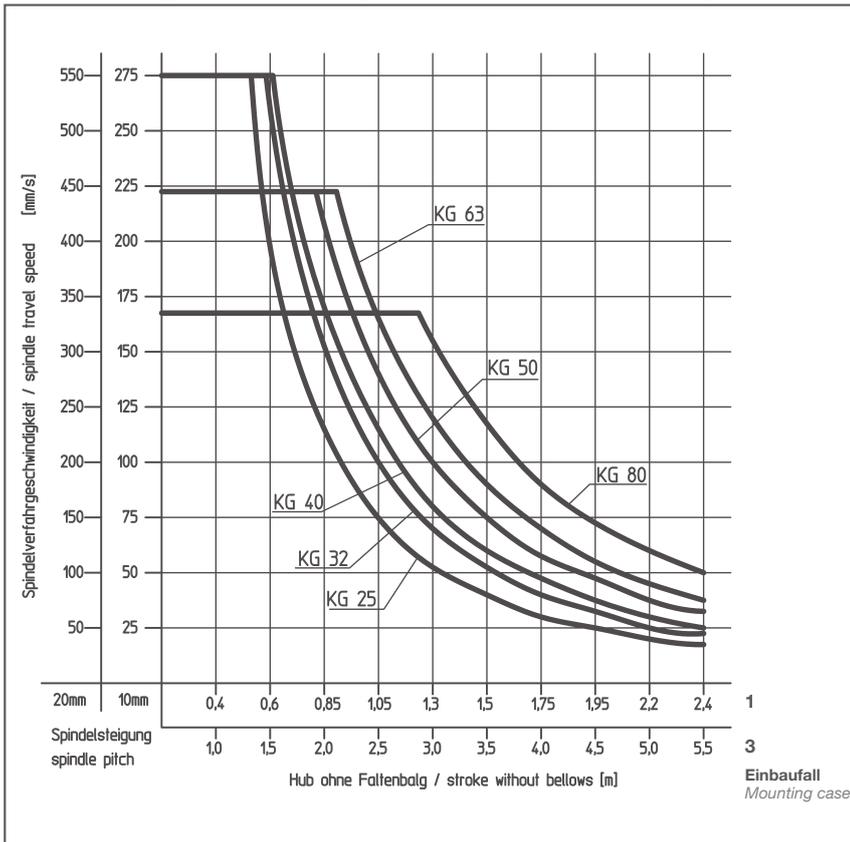
- 1 = Rotierende Spindel ohne zusätzliche Führung**  
Rotating spindle without additional guiding  
**Stehende Spindel ohne zusätzliche Führung**  
Non-rotating spindle without additional guiding
- 2 = Stehende Spindel als Schwenkantrieb (2 Gelenkpunkte)**  
Non-rotating spindle as swivel drive (two 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

Die technische Auslegung des kompletten Hubantriebes muss durch ATLANTA Antriebssysteme erfolgen. Bitte senden Sie uns die vollständig ausgefüllte Anfrage-Checkliste (Seite 15) zu.

The technical design and calculation of the whole actuator has to be done by ATLANTA Antriebssysteme. Please send us the completely filled in Inquiry-Checklist (page 15).

Kunden-Anschrift / Address of customer \_\_\_\_\_  
 \_\_\_\_\_  
 \_\_\_\_\_  
 Sachbearbeiter / Person in charge \_\_\_\_\_  
 Tel. \_\_\_\_\_  
 E-Mail \_\_\_\_\_

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

Projektname / Project name \_\_\_\_\_

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.	nach oben heraus	<input type="checkbox"/>	Spindle or piston	upwards	<input type="checkbox"/>
Kolbenrohr fährt	nach unten heraus	<input type="checkbox"/>	tube is extending	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 \_\_\_\_\_  
 \_\_\_\_\_

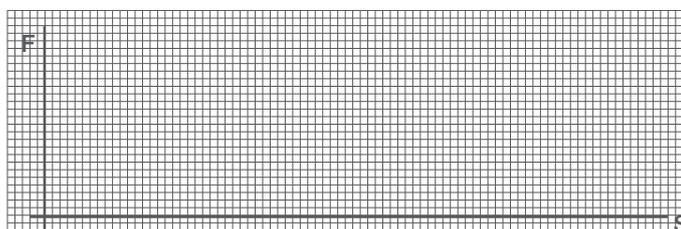
Zubehör: Bitte Seiten 9 / 11 oder 13 benutzen

Accessories: Please use pages 9 / 11 or 13

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. Verfahrgeschwindigkeit: 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.



**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](mailto:info@atlantagmbh.de)

Web: [www.atlantagmbh.de](http://www.atlantagmbh.de)

