



## HS High-Performance Screw Jacks

**ATLANTA**

Unsere **HS-Hochleistungs-Spindelhubgetriebe** 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.

Our **HS-High Performance Screw Jacks** 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, non-rotating or lifting cylinder versions can be easily integrated in existing machine concepts.

Because of their precision and robustness the HS-High Performance Screw Jacks 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.

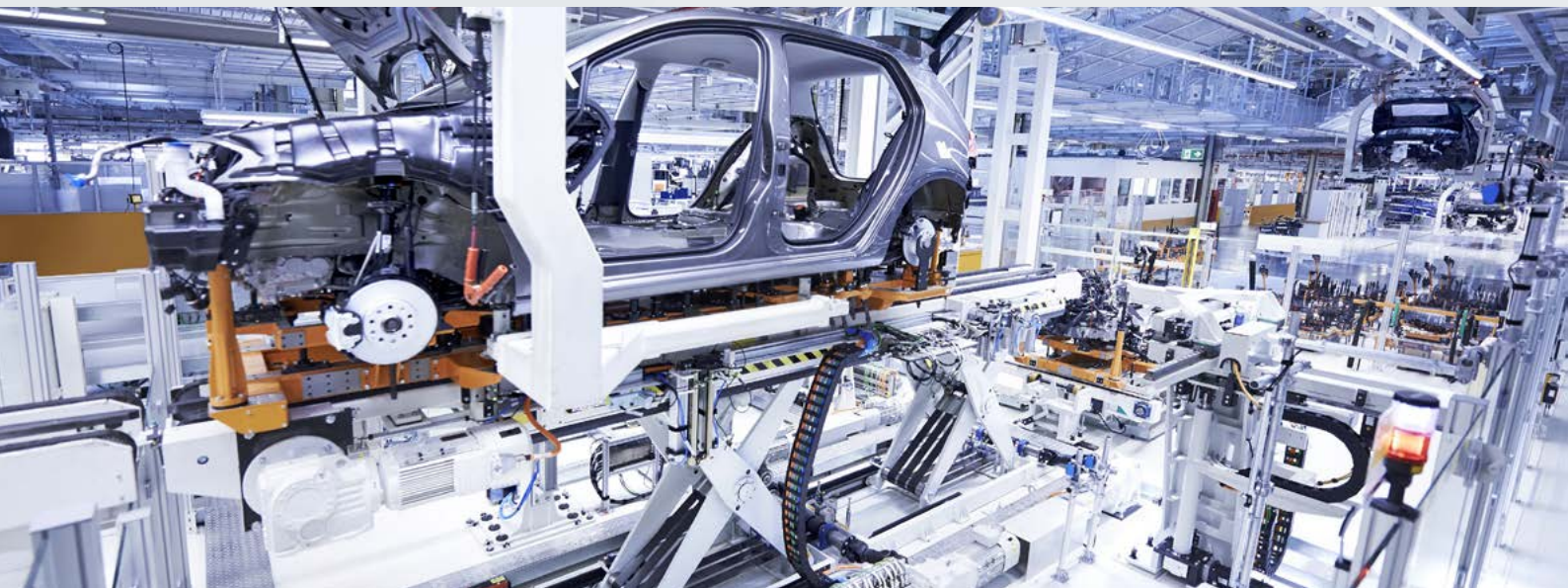


Foto: REMECH Systemtechnik GmbH

### Besondere Merkmale der HS-Hochleistungs-Spindelhubgetriebe

- ⊗ Verdrehflankenspiel Grundgetriebe < 12 arcmin
- ⊗ Eintriebsdrehzahl bis 6000 min<sup>-1</sup>
- ⊗ Verfahrgeschwindigkeit bis 666 mm/s
- ⊗ 50% höheres Drehmoment gegenüber Standardgetrieben
- ⊗ Kugelgewindetriebre mit Axialspiel 0,03 mm, spielfrei möglich
- ⊗ Steigungsgenauigkeit 0,023 mm / 300 mm (Toleranzklasse P5)

### Special features of the HS-High Performance Screw Jacks

- ⊗ Circumferential backlash basic gear unit <12 arcmin
- ⊗ Input speed up to 6000 min<sup>-1</sup>
- ⊗ Linear speed up to 666 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)

### ATLANTA Hubantriebe eignen sich ebenfalls für folgende Anwendungen:

- ⊗ ATEX
- ⊗ Lebensmittelindustrie
- ⊗ Vakuum-Umgebung
- ⊗ Additive Fertigung
- ⊗ Ausseneinsatz
- ⊗ Umgebung mit hoher Temperatur

### ATLANTA Screw Jacks are also suitable for the following applications:

- ⊗ ATEX
- ⊗ Food industry
- ⊗ Vacuum environment
- ⊗ Additive manufacturing
- ⊗ Outdoor use
- ⊗ High temperature environment

## Allgemeine Daten

Selbsthemmung	nein / no
Max. Einschaltdauer (last- und zyklusabhängig)	bis / up to 100% <sup>1)</sup>
Getriebeübersetzung	3,0; 6,75 und / and 29
Motorzubehör für	Drehstrom- und Servomotoren 3-phase AC- and servomotors
Bremse erforderlich	ja / yes

## General data

Self-locking
Max. duty cycle (depending on load and cycle)
Ratio of gear unit
Motor accessories for
Brake required

## Getriebe

	HS 10		HS 25		Gear unit	
<b>Stehende Spindel</b>						
Kugelgewindetrieb	<b>20x10</b>	<b>20x20</b>	<b>32x10</b>	<b>32x20</b>	<b>Non-rotating version</b>	
Max. Last beim Verfahren [kN]	9	5	25	25 <sup>2)</sup>	[kN]	Ball screw drive
Max. statische Last [kN]	9	9	35	25	[kN]	Max. load during travelling
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]		6000		6000	[min <sup>-1</sup> ]	Max. static load
Max. Verfahrgeschwindigkeit [mm/s]	333	666	333	666	[mm/s]	Max. input speed
Max. dyn. Tragzahl C [kN]	11,9	11,9	36,6	27,5	[kN]	Max. travelling speed
						Max. dyn. load capacity C
<b>Rotierende Spindel</b>						
Kugelgewindetrieb	<b>32x10</b>	<b>32x20</b>	<b>40x10</b>	<b>40x20</b>	<b>Rotating version</b>	
Max. Last beim Verfahren [kN]	10	5	25	25 <sup>2)</sup>	[kN]	Ball screw drive
Max. statische Last [kN]	18	18	45	45	[kN]	Max. load during travelling
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]		6000		6000	[min <sup>-1</sup> ]	Max. static load
Max. Verfahrgeschwindigkeit [mm/s]	333	666	333	666	[mm/s]	Max. input speed
Dyn. Tragzahl C [kN]	36,6	27,5	92,6	75,2	[kN]	Max. travelling speed
						Max. dyn. load capacity C
<b>Hubzylinder</b>						
Kugelgewindetrieb	<b>25x10</b>	<b>25x20</b>	<b>40x10</b>	<b>40x20</b>	<b>Lifting cylinder</b>	
Max. Last beim Verfahren [kN]	10	5	25	25 <sup>2)</sup>	[kN]	Ball screw drive
Max. statische Last [kN]	18	13	45	45	[kN]	Max. load during travelling
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]		6000		6000	[min <sup>-1</sup> ]	Max. static load
Max. Verfahrgeschwindigkeit [mm/s]	333	666	333	666	[mm/s]	Max. input speed
Dyn. Tragzahl C [kN]	19,8	14,9	64,7	75,2	[kN]	Max. travelling speed
						Max. dyn. load capacity C

## Getriebe

	HS 50		HS 100		Gear unit	
<b>Stehende Spindel</b>						
Kugelgewindetrieb	<b>40x10</b>	<b>40x20</b>	<b>50x20</b>		<b>Non-rotating version</b>	
Max. Last beim Verfahren [kN]	50	50 <sup>3)</sup>	100 <sup>4)</sup>		[kN]	Ball screw drive
Max. statische Last [kN]	90	65	160		[kN]	Max. load during travelling
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]		5000	4000		[min <sup>-1</sup> ]	Max. static load
Max. Verfahrgeschwindigkeit [mm/s]	277	555	444		[mm/s]	Max. input speed
Dyn. Tragzahl C [kN]	92,6	75,2	195		[kN]	Max. travelling speed
						Max. dyn. load capacity C
<b>Rotierende Spindel</b>						
Kugelgewindetrieb	<b>50x20</b>	<b>63x20</b>	<b>63x20</b>	<b>80x20</b>	<b>Rotating version</b>	
Max. Last beim Verfahren [kN]	50 <sup>3)</sup>	50 <sup>3)</sup>	100 <sup>4)</sup>	100 <sup>4)</sup>	[kN]	Ball screw drive
Max. statische Last [kN]	90	90	180	180	[kN]	Max. load during travelling
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]		5000		4000	[min <sup>-1</sup> ]	Max. static load
Max. Verfahrgeschwindigkeit [mm/s]	555	555	444	444	[mm/s]	Max. input speed
Dyn. Tragzahl C [kN]	160	248	248	359	[kN]	Max. travelling speed
						Max. dyn. load capacity C
<b>Hubzylinder</b>						
Kugelgewindetrieb	<b>50x20</b>	<b>63x20</b>	<b>80x20</b>		<b>Lifting cylinder</b>	
Max. Last beim Verfahren [kN]	50 <sup>3)</sup>	100 <sup>4)</sup>	100 <sup>4)</sup>		[kN]	Ball screw drive
Max. statische Last [kN]	90	180	180		[kN]	Max. load during travelling
Max. Eintriebsdrehzahl [min <sup>-1</sup> ]		5000	4000		[min <sup>-1</sup> ]	Max. static load
Max. Verfahrgeschwindigkeit [mm/s]	555	444	444		[mm/s]	Max. input speed
Dyn. Tragzahl C [kN]	160	248	359		[kN]	Max. travelling speed
						Max. dyn. load capacity C

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

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

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

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

# Konstruktions- und Montagehinweise für Spindelhubgetriebe mit Führungen

## Design and mounting advices for screw jacks used with guides

### Getriebe mit rotierender Spindel

### Screw Jack in rotating version

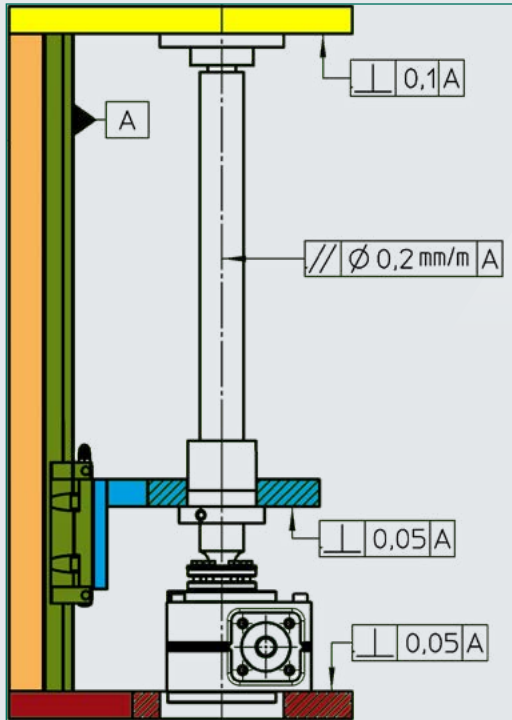


Bild / drawing 1

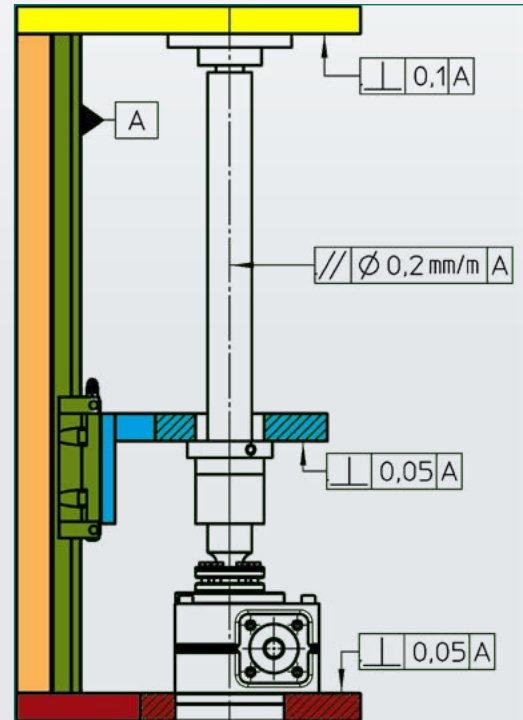


Bild / drawing 2

- ⊗ 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 (siehe Bild 1).
    - Verwendung der Zentrierung am Getriebedeckel: Kugelgewindemutter muss bei Montage ausgerichtet werden können (siehe Bild 2).
  - ⊗ Getriebe und Mutter nach dem Ausrichten in getriebe- oder gegenlager-Endposition (wie Bild 1) querkraftfrei verschrauben.
  - ⊗ Mutter in gegenlager-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 (see drawing 1).
    - Use of centering at cover of gearbox: Alignment of ball screw nut has to be possible during mounting (see drawing 2).
  - ⊗ Fasten screws at gearbox and ball screw nut after alignment in end position close to the gearbox (like drawing 1) without lateral forces.
  - ⊗ Move the nut to the end position opposite to the gearbox. Fasten screws at mating bearing flange after alignment 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 jacks used with guides

### Getriebe mit stehender Spindel

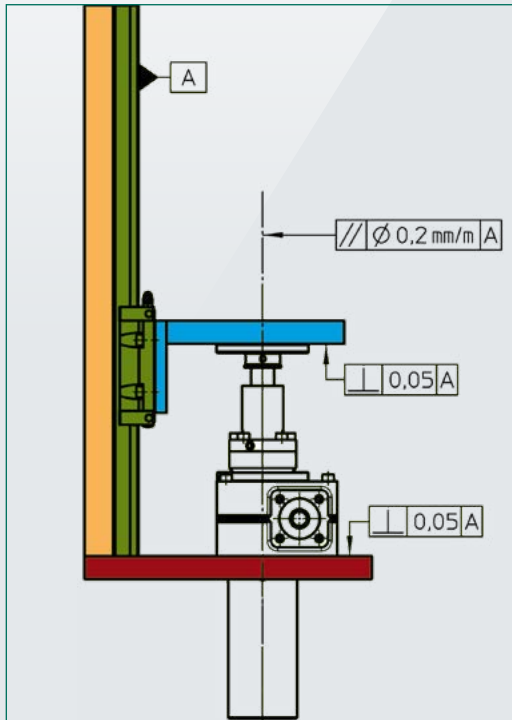


Bild / drawing 1

### Screw Jack in non-rotating version

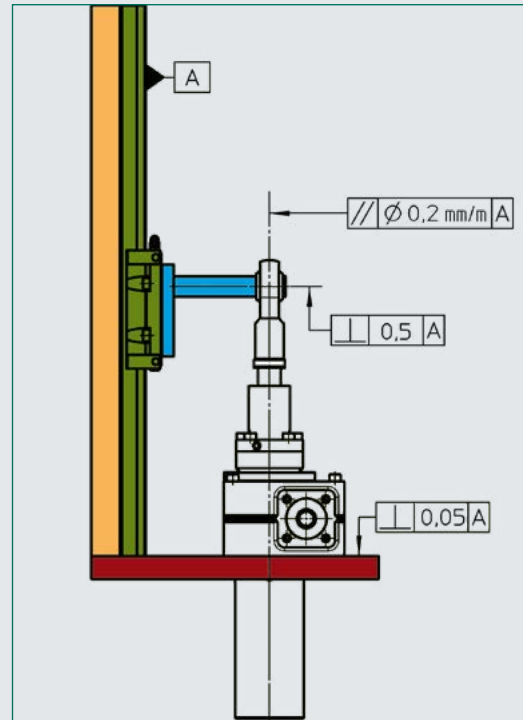


Bild / drawing 2

- ⊗ Zentrierung am Deckel des Getriebes nur verwenden wenn sichergestellt ist, dass die Anbauteile nach dem Ausrichten querkraftfrei befestigt werden können.
- ⊗ Use the centering at the cover of the gearbox only if the mounting parts can be fixed after alignment without lateral forces.
- ⊗ Der Befestigungsflansch erfordert einen genauen Einbau, benötigt aber nicht zwingend eine Verdrehsicherung (siehe Bild 1).
- ⊗ The fixing flange requires a precise mounting situation, but doesn't need necessarily a twisting protection (see drawing 1).
- ⊗ Der Gelenkkopf hat eine größere Einbautoleranz, erfordert aber immer eine Verdrehsicherung (siehe Bild 2).
- ⊗ The spherical bearing rod head has a bigger mounting tolerance, but always needs a twisting protection (see drawing 2)
- ⊗ Getriebe und Befestigungsflansch nach dem Ausrichten in eingefahrener Endposition (wie Bild 1) querkraftfrei verschrauben.
- ⊗ Fasten screws at gearbox and fixing flange after alignment in retracted end position (like drawing 1) without lateral forces.
- ⊗ Weitere Hinweise siehe Betriebs- und Wartungsanleitung BWL 400, Kapitel 7.
- ⊗ 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 jacks used with guides

### Hubzylinder

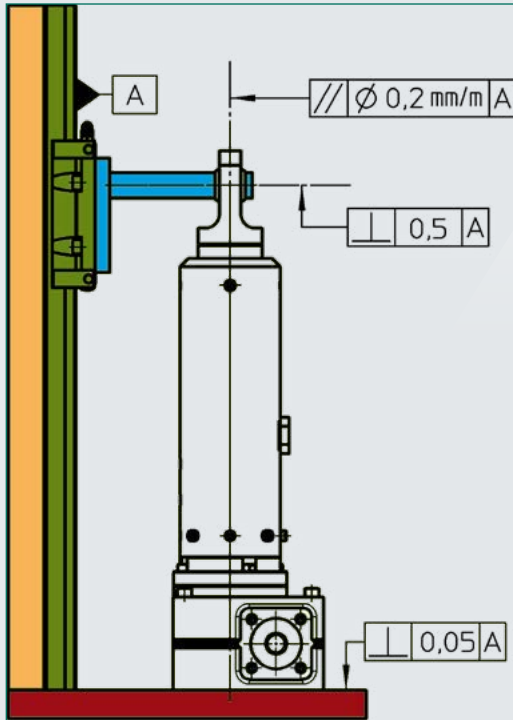


Bild / drawing 1

### Lifting cylinder

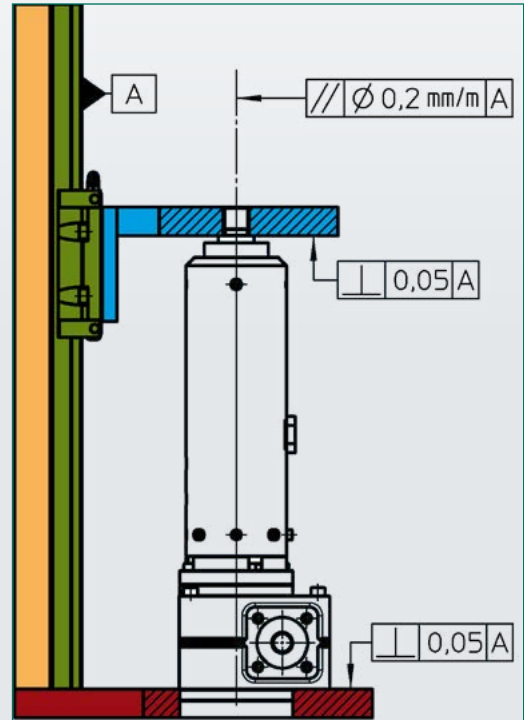


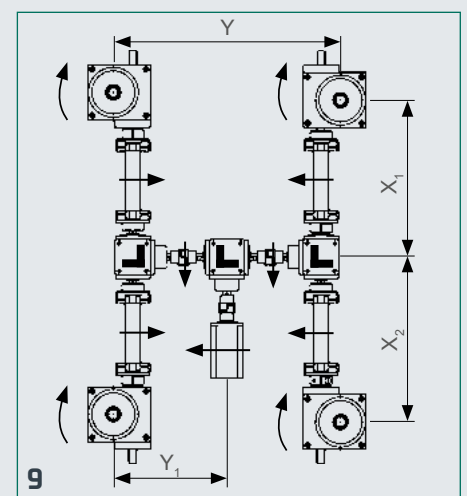
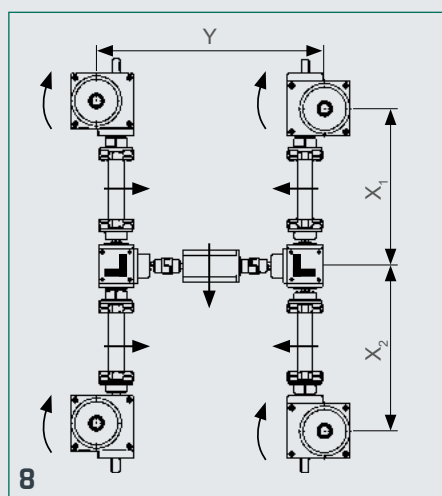
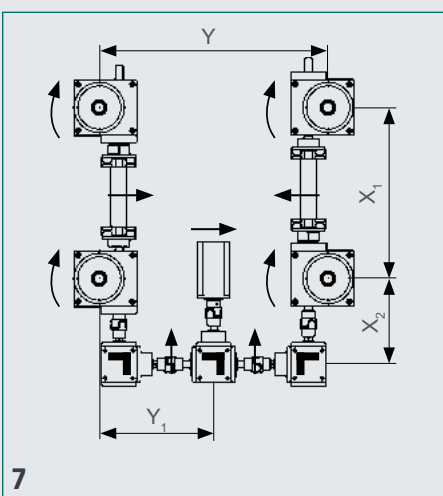
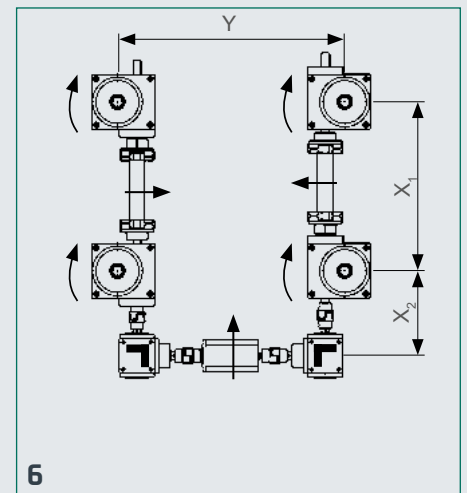
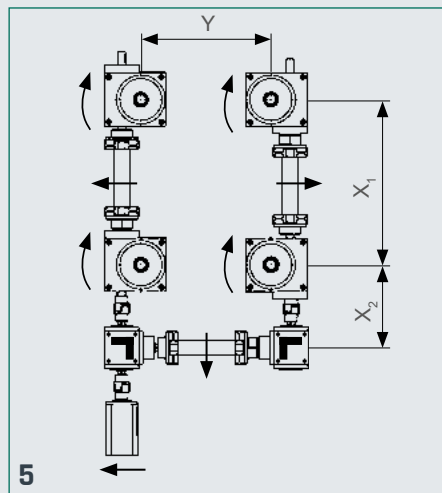
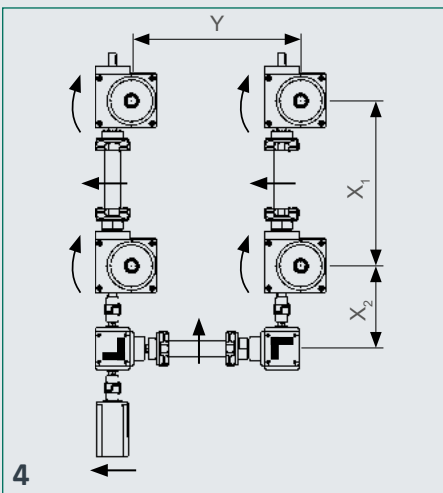
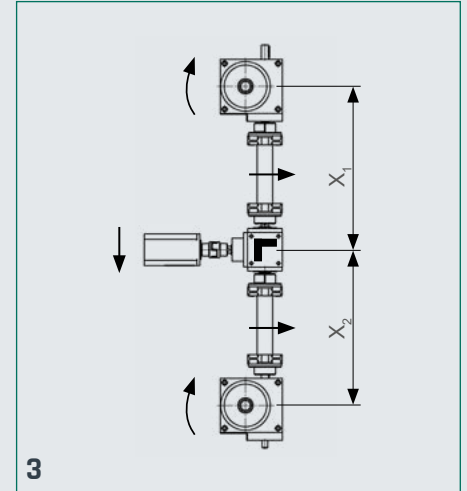
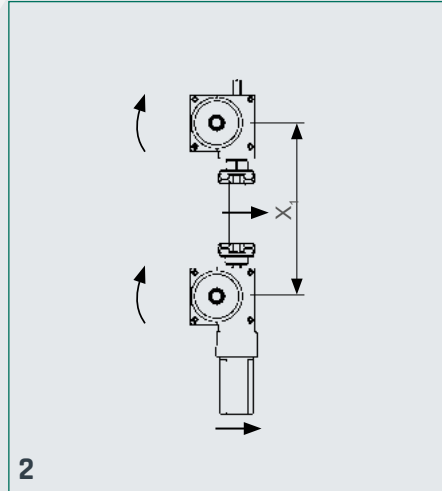
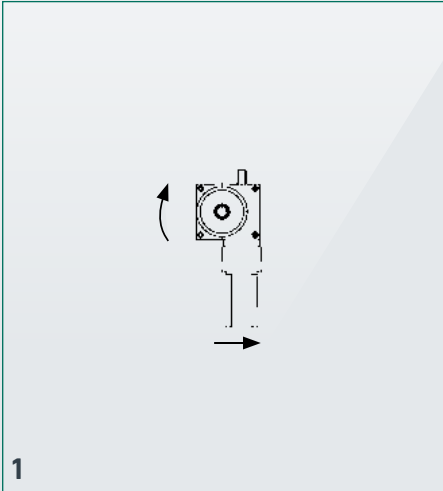
Bild / drawing 2

- ⊗ Zentrierung am Deckel des Getriebes nur verwenden wenn sichergestellt ist, dass die Anbauteile nach dem Ausrichten querkraftfrei befestigt werden können.
- ⊗ Use the centering at the cover of the gearbox only if the mounting parts can be fixed after alignment without lateral forces.
- ⊗ Gewindeanschluss (siehe Bild 2): Vorzugsweise zur Befestigung eigener Anbauteile verwenden. Bei Direktverschraubung muss das Getriebe bei Montage ausgerichtet werden können.
- ⊗ Thread connection (see 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.
- ⊗ Getriebe in eingefahrener Endposition (wie Zeichnung) querkraftfrei verschrauben.
- ⊗ Fasten screws at gearbox after alignment in retracted end position (like drawing) without lateral forces.
- ⊗ Weitere Hinweise siehe Betriebs- und Wartungsanleitung BWL 400, Kapitel 7.
- ⊗ 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.

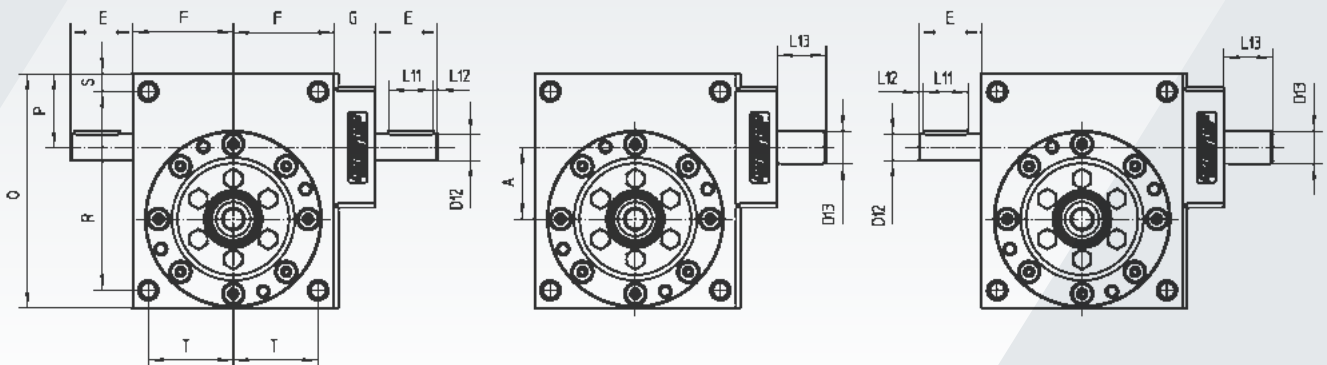
Please give us the arrangement and the necessary dimensions in your inquiry.

# Getriebe mit stehender Spindel

## Screw Jack in non-rotating version

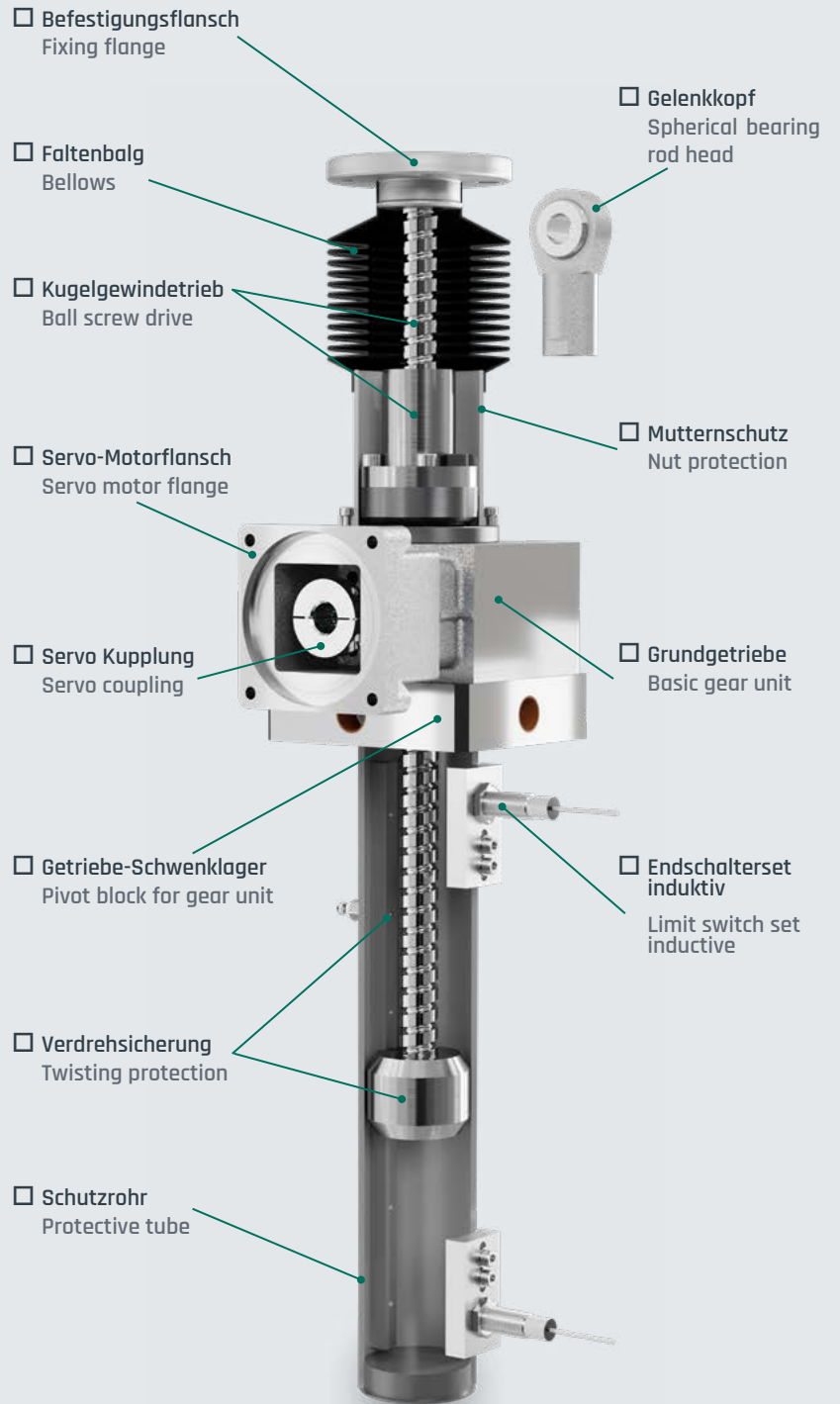
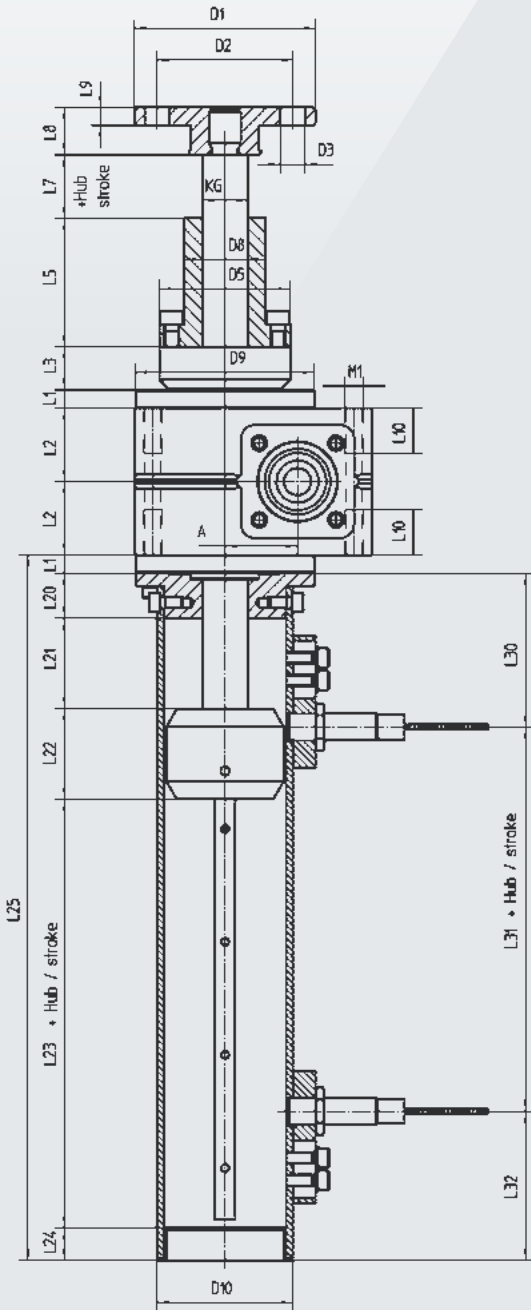
Getriebe / Gear unit	HS 10		HS 25		HS 50		HS 100
	20x10	20x20	32x10	32x20	40x10	40x20	50x20
KG							
A		32		50		63	80
D1		80		90		110	150
D2		60		67		85	117
D3		4x Ø11		4x Ø11		4x Ø11	4x Ø11
D5		58		80		93	125
D8		36		50		63	85
D9		79 g7		128 g7		159 g7	200 g7
D10		60		90		100	150
D12		12 j6		19 k6		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
L7 (min.) <sup>1</sup>		20	30	10	20	20	30
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
L22		40		45		60	70
L23 (min.) <sup>1</sup>		10	20	10	20	10	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





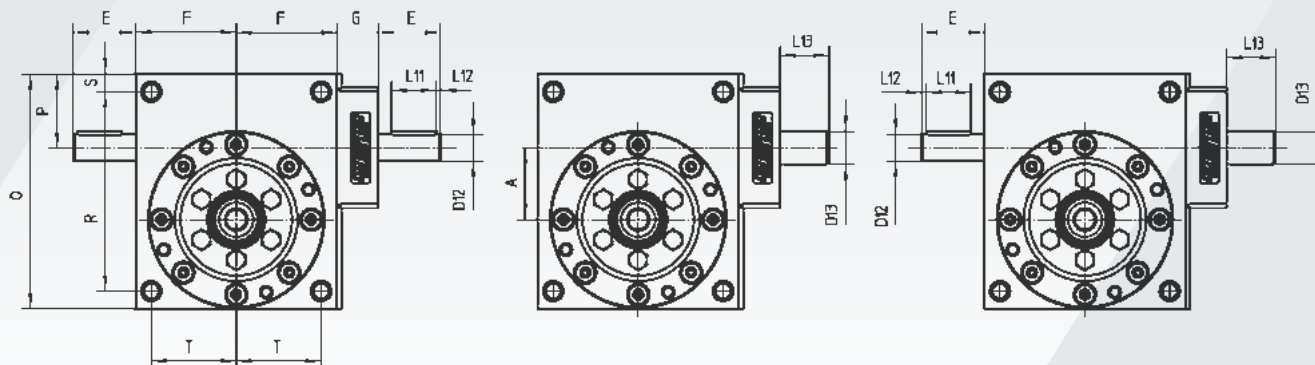
## Getriebe mit stehender Spindel Screw Jack in non-rotating version



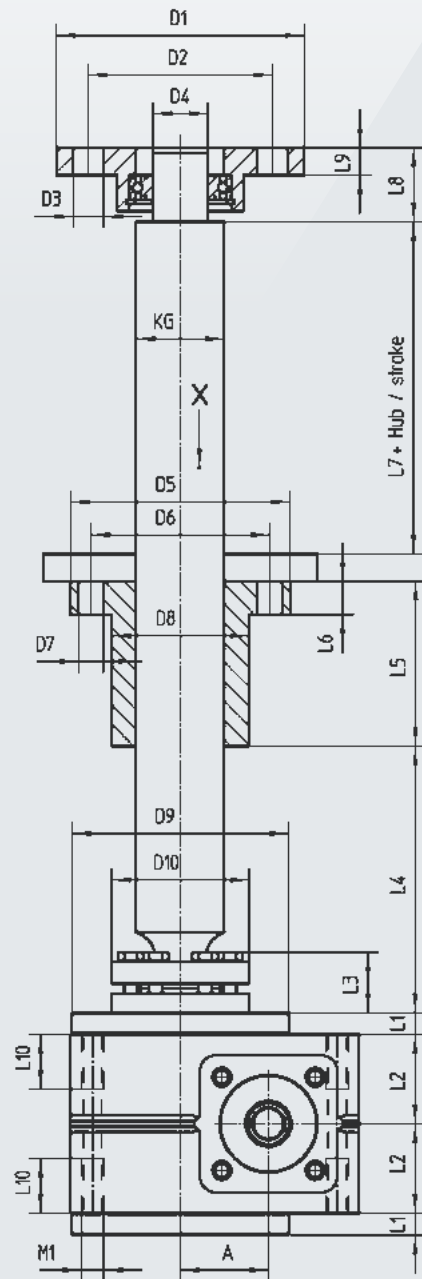
## Getriebe mit rotierender Spindel Screw Jack in rotating version

Getriebe / Gear unit	HS 10		HS 25		HS 50		HS 100	
	32x10	32x20	40x10	40x20	50x20	63x20	63x20	80x20
KG								
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		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
Form		A		B	B	B	B	B
G		18,5		20		22		35,5
K		62		7	- (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
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 Screw Jack in rotating version



Kunden-  
platte  
customer  
plate

□ Gegenlagerflansch  
Mating bearing flange

□ Kugelgewindtrieb  
Ball screw drive

□ Faltenbalg  
Bellows

□ Faltenbalgadapter  
Bellows adapter

□ Servo-Motorflansch  
Servo motor flange

□ Faltenbalg  
Bellows

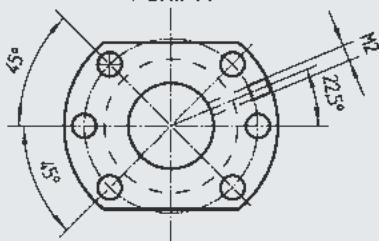
□ Faltenbalgadapter  
Bellows adapter

□ Servo-Kupplung  
Servo coupling

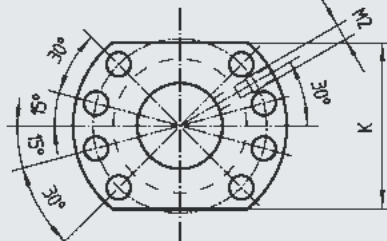
□ Grundgetriebe  
Basic gear unit

Ansicht/view X

Form A



Form B



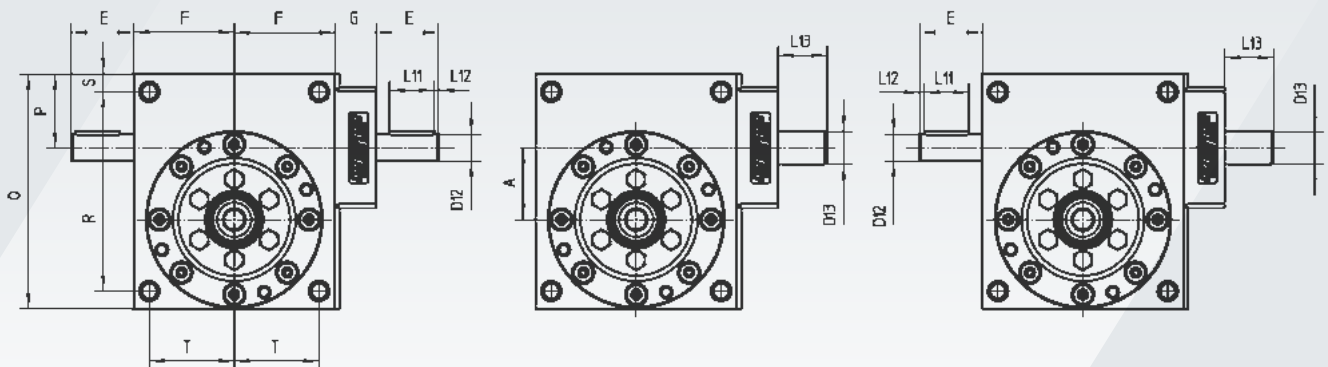
# Hubzylinder Lifting cylinder

Getriebe / Gear unit	HS 10		HS 25		HS 50	HS 100	
	25x10	25x20	40x10	40x20	50x20	63x20	80x20
KG							
A		32		50			80
B1		21		31			35
B2		15		22			34
D1		45		65			120
D2		16		25			50
D3		70		100			150
D4		30		42			65
D9		79 g7		128 g7			200 g7
D12		12 j6		19 k6			28 k6
D13 (DIN5480)		W15x1,25x10		W15x1,25x10		W25x1,25x18	W38x1,25x29
E		28		37			52
F		45		70			102,5
G		18,5		20			35,5
L1		8		11			16
L2		32,5		50			77,5
L3		24		36			60
L4		30		38			55
L5		20		20			28
L7 (min.) <sup>1,2</sup>		262		268			412
L7 (max.) <sup>3</sup>		612		668			772
L10		20		24			40
L11		20		30			50
L12		2		3			2
L13		22		20			37
L14		20		22			45
L15		5		15			15
L16		20		15			23,5
M1		M8		M12		M12	M16
M2		M18x1,5		M24x2		M30x2	M42x2
O		105		160		195	245
P		33		45		52	65
R		89		138		175	217
S		8		11		10	13
SW1		SW25		SW36		SW36	SW55
T		38		59		72,5	87,5

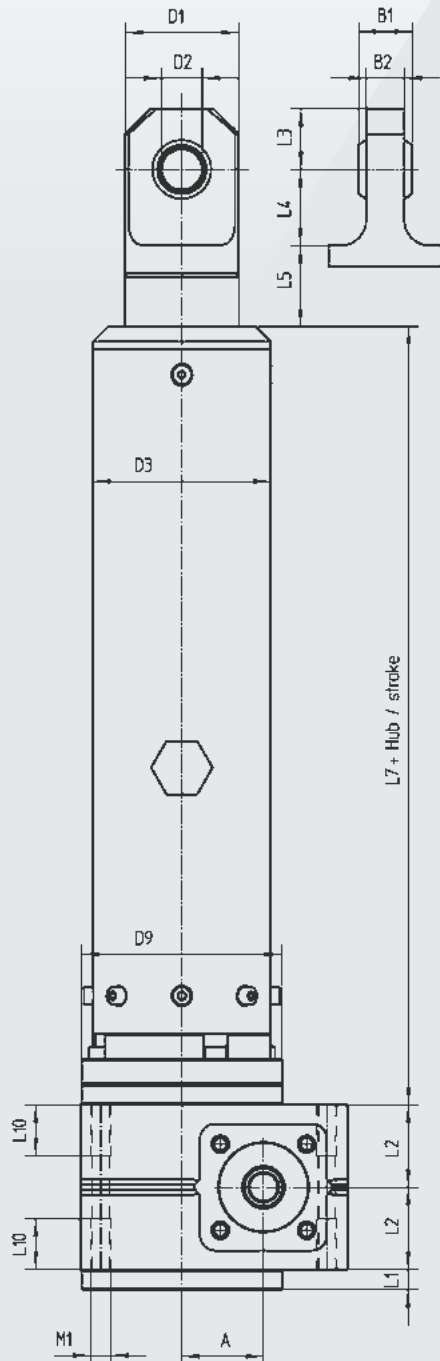
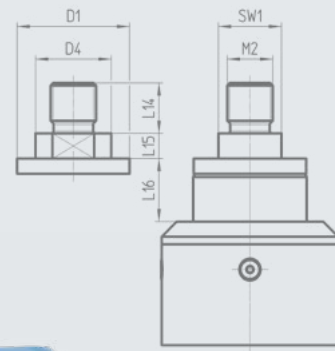
<sup>1)</sup> Mindestmaß / minimum dimension

<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



# Hubzylinder Lifting cylinder



Hubzylinder mit Gelenkauge  
Lifting cylinder with spherical bearing

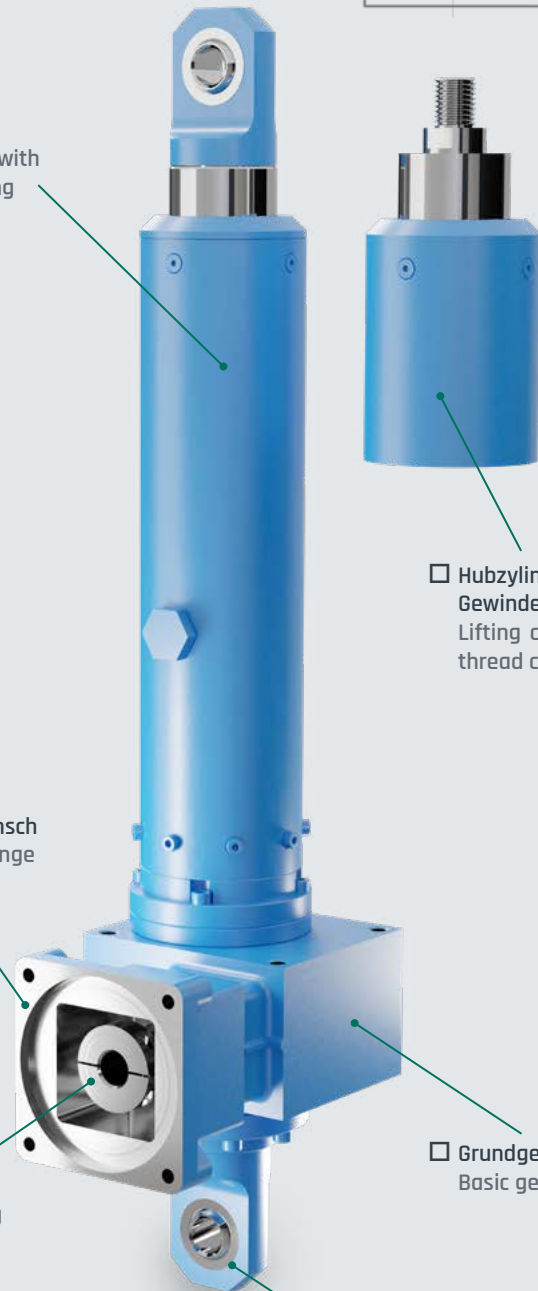
Hubzylinder mit Gewindeanschluss  
Lifting cylinder with thread connection

Servo-Motorflansch  
Servo motor flange

Servo-Kupplung  
Servo coupling

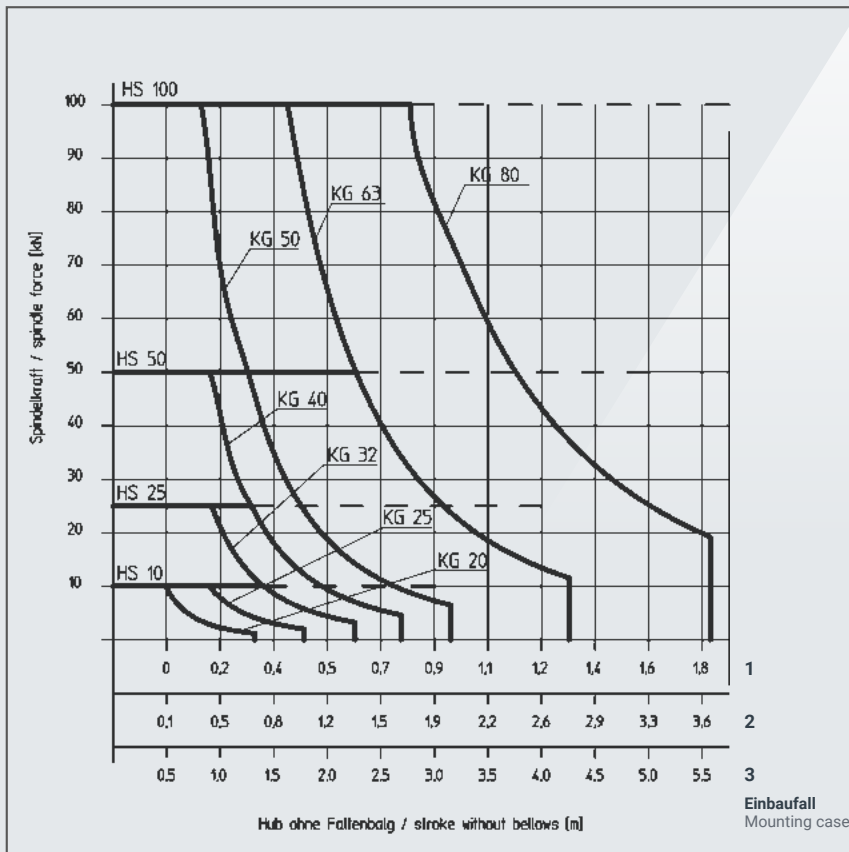
Grundgetriebe  
Basic gear unit

Gelenkkopf am Getriebe  
Spherical bearing on gear unit



# Getriebe-Vorauswahl Preselection of gear unit

## Kraft-Hub-Diagramm / Force-stroke-diagram



## Einbaufälle / Mounting cases

### Knickung / Buckling

**1 = Rotierende Spindel ohne zusätzliche Führung**  
Rotating version without additional guides

**Stehende Spindel ohne zusätzliche Führung**  
Non-rotating version without additional guides

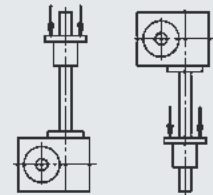
**2 = Stehende Spindel als Schwenkantrieb (2 Gelenkpunkte)**  
Non-rotating version as swivel drive (two joints)

**3 = Rotierende Spindel mit zusätzlicher Führung**  
Rotating version with additional guides

**Stehende Spindel mit zusätzlicher Führung**  
Non-rotating version with additional guides

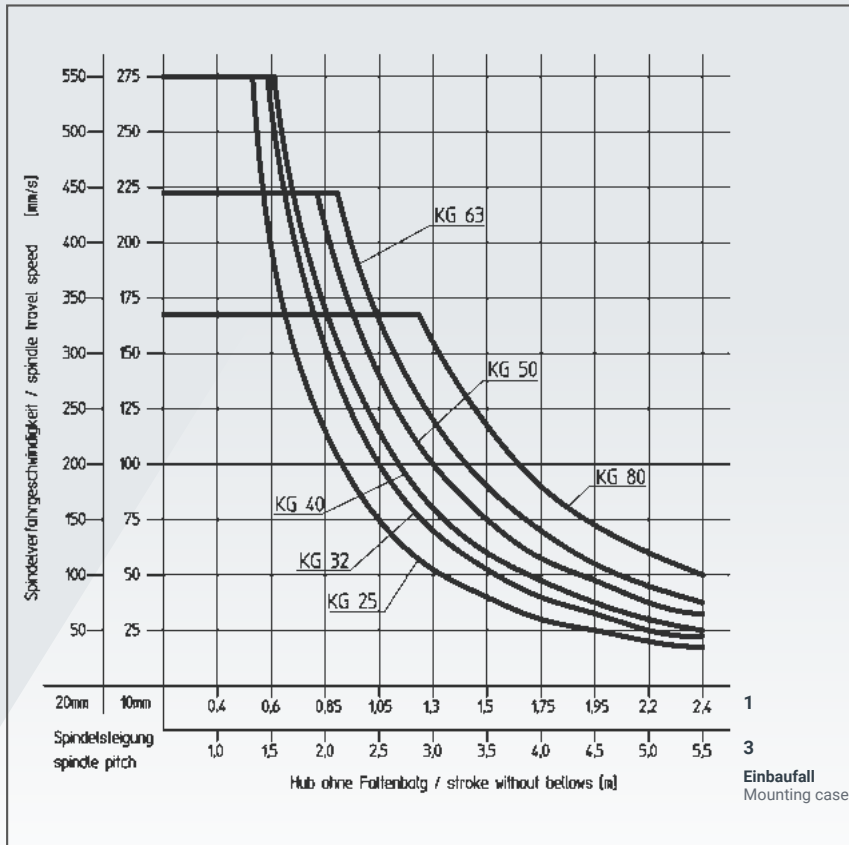
**Hubzylinder**  
Lifting cylinder

### 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 version without mating bearing flange

**Hubzylinder**  
Lifting cylinder

**3 = Rotierende Spindel mit Gegenlagerflansch**  
Rotating version 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 pro Spindel	[kN]	_____	Axial force per 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"/>

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"/>	Design of gear unit	non-rotating version	<input type="checkbox"/>
	rotierende Spindel	<input type="checkbox"/>		rotating version	<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. Kolbenrohr fährt	nach oben heraus	<input type="checkbox"/>	Spindle or piston tube is extending	upwards	<input type="checkbox"/>
	nach unten heraus	<input type="checkbox"/>		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"/>

Einsatzort	Innenbereich	<input type="checkbox"/>	Location of operation	Indoor	<input type="checkbox"/>
	Außenbereich	<input type="checkbox"/>		Outdoor	<input type="checkbox"/>

weitere Anforderungen \_\_\_\_\_

Other requirements \_\_\_\_\_

Zubehör: Bitte Seiten 9 / 11 oder 13 benutzen

Accessories: Please use pages 9 / 11 or 13

Spindelhubanlage  
 aus mehreren

Getrieben: Bitte Seite 7 benutzen

Set of screw jacks: Please use page 7

Betrieb:

Anz. Zyklen pro Stunde \_\_\_\_\_

Anz. Stunden pro Tag \_\_\_\_\_

Anzahl Tage pro Jahr \_\_\_\_\_

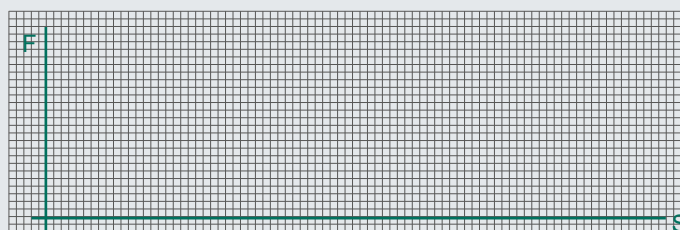
Operation:

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: 666 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.
- ⊗ Motorzubehör für Servo- und Drehstrommotoren.
- ⊗ 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: 666 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.
- ⊗ Motor accessories for servo motors and three-phase AC motors .
- ⊗ 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 signal lines required.
- ⊗ Low maintenance and repair expenses.
- ⊗ No pollution of the environment due to leakages.

---

### ATLANTA Drive Systems Inc.

1775 Route 34  
Unit D-10  
Farmingdale, NJ 07727

Phone: (800) 505-1715  
Fax: (732) 282-0450

Email: [info@atlantadrives.com](mailto:info@atlantadrives.com)  
Web: [www.atlantadrives.com](http://www.atlantadrives.com)