



# HMR – Linearantriebe Die Zukunft bewegen.

aerospace  
climate control  
electromechanical  
filtration  
fluid & gas handling  
hydraulics  
pneumatics  
process control  
sealing & shielding



ENGINEERING YOUR SUCCESS.

# ORIGA HMR Linearantriebe



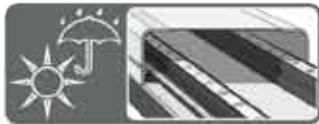
## Profilversionen

- Basisprofil für die direkte Montage auf dem Maschinenbett
- verstärktes Profil für die freitragende Montage



## Befestigungssysteme

- integrierte T-Nuten für die Befestigung von unten und von der Seite



## Schutzarten

- ohne Abdeckung: IP20
- mit Abdeckung: IP54



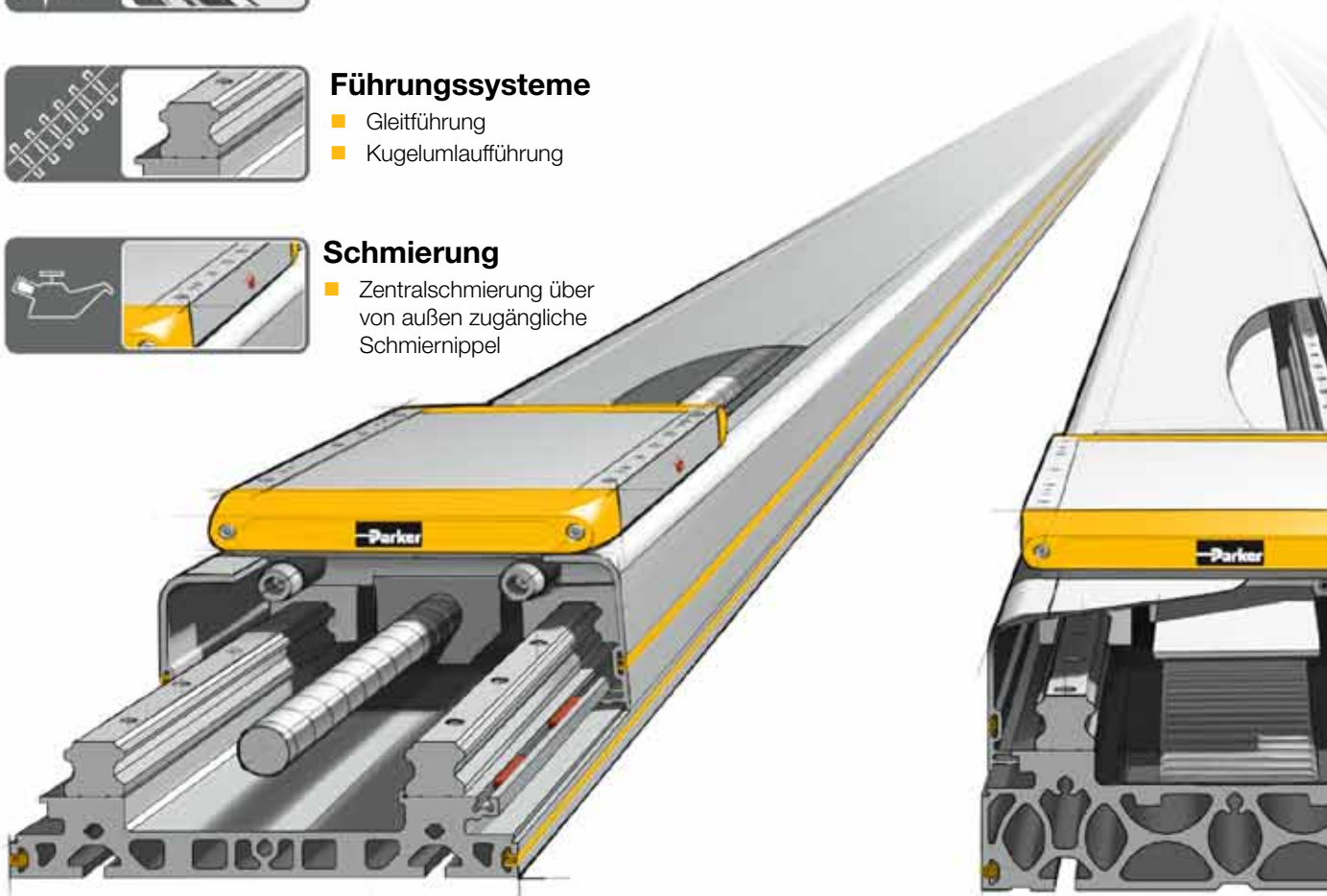
## Führungssysteme

- Gleitführung
- Kugelumlauführung



## Schmierung

- Zentralschmierung über von außen zugängliche Schmiernippel



## Spindelantrieb

die Lösung für positionsgenaue  
Verfahrbewegungen schwerer Lasten



## Zahnriemenantrieb

die Lösung für schnelle  
Verfahrbewegungen mittlerer

# Wir bewegen die Zukunft- mit Spindel und Zahnriemen.

## Positionserfassung

- integrierbare, verstellbare Positionsschalter für Endlagen und Referenzierung



## Aufprallschutz

- integrierte Stoßdämpfer für beide Endlagen



## Wegmessung

- berührungsloses, inkrementales Wegmesssystem



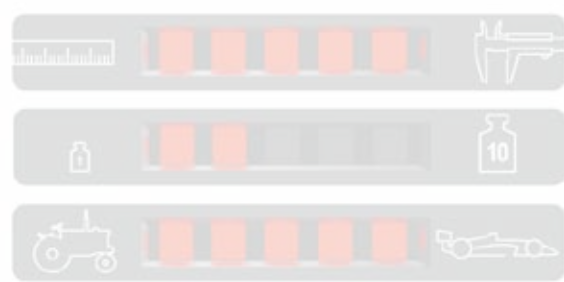
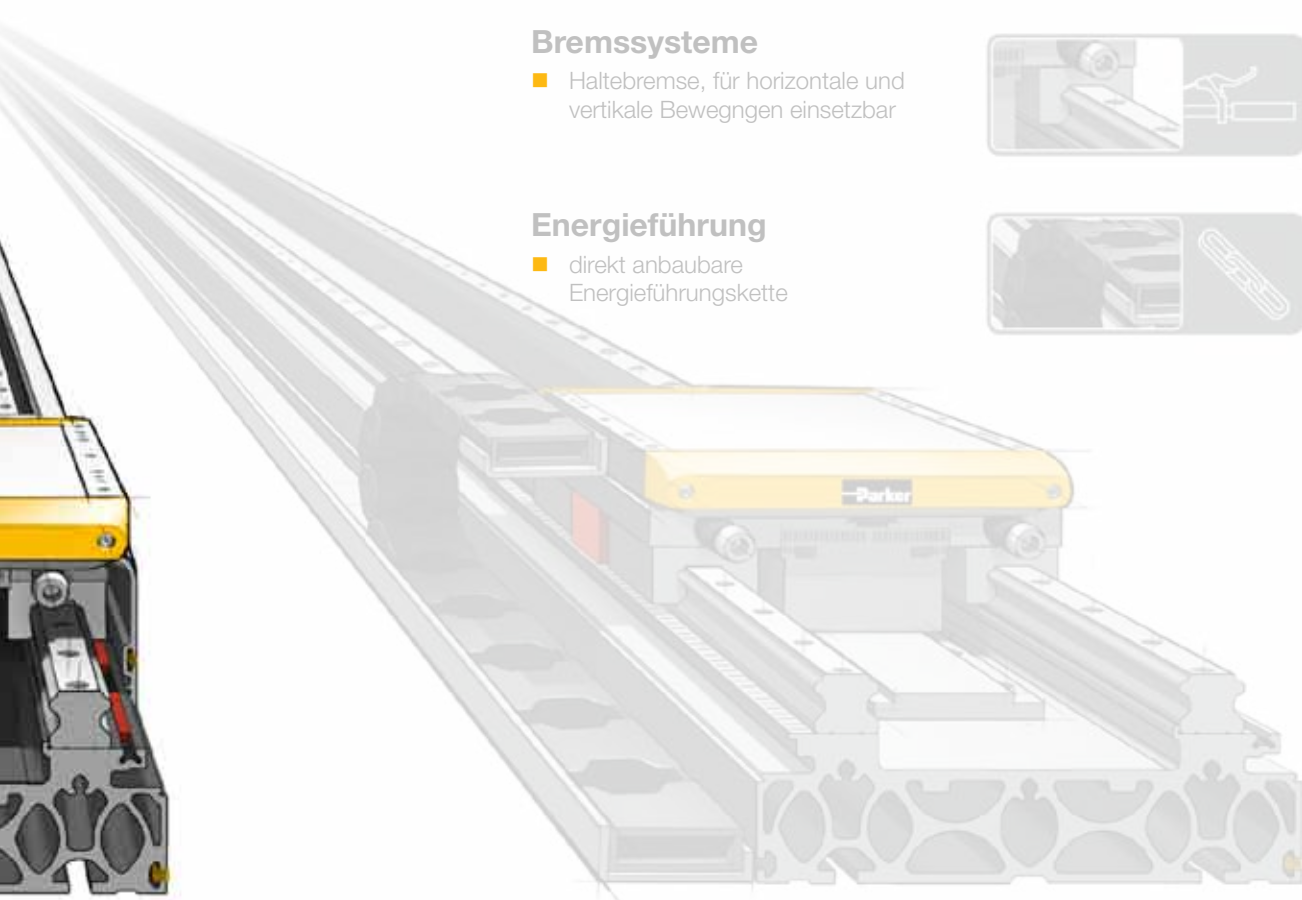
## Bremssysteme

- Haltebremse, für horizontale und vertikale Bewegungen einsetzbar



## Energieführung

- direkt anbaubare Energieführungskette



Lasten

## Linearmotorantrieb

die Lösung für schnelles Verfahren mit höchster Dynamik und Präzision

# EL Sizing

Das Auslegungsprogramm für elektrische Linearantriebe

Download unter [www.parker-origa.com](http://www.parker-origa.com)

The screenshot shows the 'EL Sizing: New project.elsi' software interface. It is divided into several sections:

- Eingabe (Input):** Contains tabs for 'Hauptauswahl', 'Belastungsdaten', 'Bewegungsprofil', and 'Projektdatei'. Under 'Hauptauswahl', there are input fields for mass  $m$  [kg] (5), center of gravity coordinates  $l_x$  [mm] (50),  $l_y$  [mm] (40), and  $l_z$  [mm] (25). A 3D diagram shows a mass  $m$  on a rail with coordinate axes  $l_x$ ,  $l_y$ , and  $l_z$ .
- Kraft (Force):** Input fields for forces  $F_x$  [N] (1),  $F_y$  [N] (2), and  $F_z$  [N] (2). Below are 'Angriffspunkt' (point of application) coordinates:  $l_x$  [mm] (150),  $l_y$  [mm] (70), and  $l_z$  [mm] (90). A second 3D diagram shows the force vectors  $F_x$ ,  $F_y$ , and  $F_z$  acting on the mass.
- Externe Führung (External Guidance):** A checkbox 'Externe Führung verwenden' is unchecked. There are also input fields for  $l_z$  [mm] and  $F_{est}$ .
- Auswahl (Selection):** Includes a 'Aktualisieren' button and a 'Parker' logo. It has tabs for 'Antrieb / Führung', 'Motor / Getriebe', and 'Produktübersicht'. Under 'Antrieb / Führung', there are radio buttons for 'Alle', 'Zahnriemen', and 'Spindel' (selected). A table lists drive and guidance options:

Nr.	Antrieb	Führung
1	OSP-E3258-5	-
2	OSP-E3258-10	-
3	OSP-E5058-5	-
4	OSP-E5058-10	-
5	OSP-E5058-25	-
6	OSP-E325T	-
7	OSP-E505T	-
8	OSP-E2558-5	SL 25
9	OSP-E2558-5	PS 25/25
10	OSP-E2558-5	PS 25/35
11	OSP-E2558-5	PS 25/44

Below the table, the drive is identified as 'Antrieb: Linearantrieb mit Kugelgewindespindel und interner Gleitführung OSP-E3258-5' and 'Führung: -'. There are two progress bars: 'Summe kombinierter Belastungen: 47%' and 'Maximales Antriebsmoment [Nm]: 0,229' with 'Auslastung Antriebsmoment: 15%'. The 'Laufleistung Führung [km]:' field is empty. The 'ORIGA SYSTEM PLUS' logo is in the bottom right corner.



**Parker Hannifin GmbH**  
Pat-Parker-Platz 1  
41564 Kaarst (Germany)  
Tel.: + 49 (0)2131 4016-0  
Fax: + 49 (0)2131 4016-9199  
Internet: [www.parker.com](http://www.parker.com)  
E-Mail: [parker.germany@parker.com](mailto:parker.germany@parker.com)