EDA94

Vérin électrique servo haute précision et haute charge à course personnalisable EDA94

PRODUIT

Un vérin électrique servo pour un mouvement linéaire guidé dans une machine ou une ligne de production.

Spécifications techniques

Interrupteur de fin de course	**Interrupteur magnétique**
Vitesse maximale autorisée	**<=1000 mm/s**
Poussée maximale admissible	**<=30kN**
Angle de rotation de la tige de piston	**+/-0.3 deg**
Longueur extensible	**<=960 mm**
Diamètre intérieur	**phi80mm**

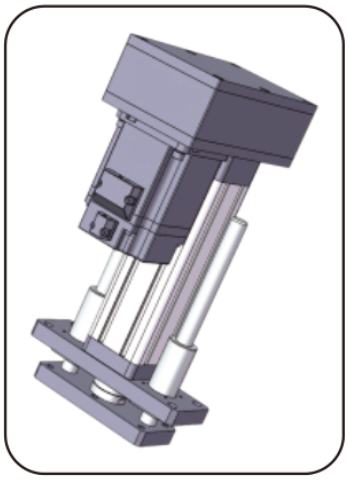

Illustration produit

Sélection

Choisissez poussée, course et vitesse comme un seul régime. Un maximum catalogue n'implique pas que les autres maximums s'appliquent en même temps. Confirmez le pas de vis, le montage moteur, la réduction et la liaison de charge avant commande.

Paramètres de base

Remarque : la poussée, la course et la vitesse doivent être combinées selon l'usage réel ; les trois valeurs limites ne peuvent pas être utilisées ensemble.

Diamètre extérieur	Diamètre intérieur	Poussée maximale admissible	Longueur extensible	Vitesse maximale autorisée	Vitesse maximale admissible Angle de rotation de la tige de piston Fin de course	Interrupteur de fin de course
94x94 mm	phi80mm	<=30KN	<=960 mm	<=1000 mm/s	+/-0.3 deg	Interrupteur magnétique

OPTIONS D'ENTRAÎNEMENT ET DE MOTEUR

Avance de la vis à billes	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Spécifications moteur pouvant être installées directement	Spécifications moteur pouvant être installées directement	Spécifications moteur pouvant être installées directement	Réducteurs pouvant être associés
05mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
20mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
32mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO

Paramètres de la vis à billes

Remarque : la charge de la vis mère s'applique à une course de <= 300mm ; pour une course supérieure à 300mm, veuillez consulter notre personnel technique.

Modèle de vis à billes	Type	Diamètre	Avance de la vis à billes	Ca (KN)	Coa (KN)	Propriétés de l'acier	Diamètre de la bille	Arbre de vis	Rapport d'élancement	Précision de positionnement | niveau de précision	Précision de positionnement | niveau de précision
SFNU3205-4	Vis à billes	32 mm	05mm	18.8 KN	62.2 KN	54Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA94

Vérins électriques

Paramètres de la vis à billes (SUITE)

Modèle de vis à billes	Type	Diamètre	Avance de la vis à billes	Ca (KN)	Coa (KN)	Propriétés de l'acier	Diamètre de la bille	Arbre de vis	Rapport d'élancement	Précision de positionnement | niveau de précision	Précision de positionnement | niveau de précision
SFNU3210-4	Vis à billes	32 mm	10mm	47.1 KN	119.7 KN	61Kgf/um	6.35mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3220-2.8	Vis à billes	32 mm	20mm	18.7 KN	53.7 KN	43Kgf/um	3.969mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3232-1.8	Vis à billes	32 mm	32mm	12.3 KN	33.5 KN	27Kgf/um	3.969mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Paramètres des roulements

Modèle du roulement	Cr (KN)	Cor (KN)
Rouleau conique 31305x2	38 KN	40 KN

Poulies crantées et courroie

Rapport de vitesse des poulies synchrones	Spécifications de la roue menante	Spécifications de la roue menée	Nombre de dents du pignon menant	Nombre de dents de la roue menée	Entraxe des poulies synchrones	Circonférence de la courroie synchrone	Largeur de la courroie synchrone
1:1	8M30T48	8M30T38	30	30	116mm	472	30mm
1.5:1	8M30T48	8M30T38	20	30	116mm	432	30mm
2:1	8M30T48	8M30T38	20	40	116mm	480	30mm

Tableau de correspondance des dimensions (mm)

Type de raccordement de la charge	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Filetage extérieur	phi80	phi60	-	50	80	3	14	-	55	M40x1.5
Filetage intérieur	phi80	phi60	-	40	30	3	-	-	55	M24
Connecteur type I	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	55	55	-
Palier à œil	phi80	phi60	phi30	-	94	3	37	-	55	-
Raccord en Y	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com