HTML220 mesa de trabalho de carga pesada

TML220 · Mesa de trabalho de carga pesada HTML

Use as linhas de cotas e movimento do modelo exacto. Mantenha juntos carga, velocidade e condições de posicionamento ao comparar candidatos.



TML ilustração da série

Especificações revistas · motor 750 W

Parâmetro	Valor
Momento de balanço admissível MP	810 Nm
Momento de balanço admissível MR	520 Nm
Momento de balanço admissível MY	810 Nm
Carga horizontal	250 kg
Carga horizontal	180 kg
Carga horizontal	80 kg
Carga horizontal	130 kg
Carga vertical	120 kg
Carga vertical	60 kg
Carga vertical	100 kg
Carga vertical	150 kg
Velocidade máxima	250
Velocidade máxima	2500
Velocidade máxima	500
Velocidade máxima	1250
Potência do motor	750 W
Diâmetro externo do parafuso	25 mm
Distância de deslocamento	10-1200 mm
Exemplo de encomenda (referência)	TML220-L10-S150-BD-P750W-B
Repetibilidade	±0.02/0.01 mm
Referência de passo da tabela principal	5/10/25/50 mm

Uma unidade é impressa apenas onde a origem a indica.

Referência de engenharia

Os desenhos de instalação estão no atlas dimensional separado.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Limites de balanço, horizontal

Passo/carga impressos	A(mm)	B(mm)	C(mm)
Passo50 · 5kg	1940 mm	1285 mm	1264 mm
Passo50 · 10kg	1490 mm	1125 mm	1120 mm
Passo50 · 15kg	1210 mm	1045 mm	1048 mm
Passo25 · 5kg	1938 mm	1283 mm	1260 mm
Passo25 · 10kg	1488 mm	1122 mm	1117 mm
Passo25 · 22kg	1235 mm	1041 mm	1045 mm
Passo10 · 15kg	1392 mm	1076 mm	1079 mm
Passo10 · 25kg	1182 mm	1020 mm	1025 mm
Passo10 · 30kg	1111 mm	956 mm	750 mm
Passo05 · 30kg	1111 mm	956 mm	750 mm
Passo05 · 50kg	565 mm	560 mm	530 mm
Lead05 · -	- mm	- mm	- mm

As direções de distância A/B/C correspondem aos diagramas de instalação originais, não a 0°/45°/90° nem à velocidade. Conservam-se todas as linhas de origem, incluindo a linha com travessão.

Limites de balanço, parede

Passo/carga impressos	A(mm)	B(mm)	C(mm)
Passo50 · 5kg	1940 mm	1285 mm	1264 mm
Passo50 · 10kg	1490 mm	1125 mm	1120 mm
Passo50 · 15kg	1210 mm	1045 mm	1048 mm
Passo25 · 5kg	1938 mm	1283 mm	1260 mm
Passo25 · 10kg	1488 mm	1122 mm	1117 mm
Passo25 · 22kg	1235 mm	1041 mm	1045 mm
Passo10 · 15kg	1392 mm	1076 mm	1079 mm
Passo10 · 25kg	1182 mm	1020 mm	1025 mm
Passo10 · 30kg	1111 mm	956 mm	750 mm
Passo05 · 30kg	1111 mm	956 mm	750 mm
Passo05 · 50kg	565 mm	560 mm	530 mm
Lead05 · -	- mm	- mm	- mm

As direções de distância A/B/C correspondem aos diagramas de instalação originais, não a 0°/45°/90° nem à velocidade. Conservam-se todas as linhas de origem, incluindo a linha com travessão.

Limites de balanço, vertical

Passo/carga impressos	A(mm)	B(mm)	C(mm)
Passo50 · 5kg	1940 mm	1285 mm	1264 mm
Passo50 · 10kg	1490 mm	1125 mm	1120 mm
Passo50 · 15kg	1210 mm	1045 mm	1048 mm

Passo/carga impressos	A(mm)	B(mm)	C(mm)
Passo25 · 5kg	1938 mm	1283 mm	1260 mm
Passo25 · 10kg	1488 mm	1122 mm	1117 mm
Passo25 · 22kg	1235 mm	1041 mm	1045 mm
Passo10 · 15kg	1392 mm	1076 mm	1079 mm
Passo10 · 25kg	1182 mm	1020 mm	1025 mm
Passo10 · 30kg	1111 mm	956 mm	750 mm
Passo05 · 30kg	1111 mm	956 mm	750 mm
Passo05 · 50kg	565 mm	560 mm	530 mm
Lead05 · -	- mm	- mm	- mm

As direções de distância A/B/C correspondem aos diagramas de instalação originais, não a 0°/45°/90° nem à velocidade. Conservam-se todas as linhas de origem, incluindo a linha com travessão.

Notas de aplicação

Referência de aplicação: A origem descreve bancadas de aço para equipamentos gerais ou de sala limpa, incluindo CNC, máquinas-ferramenta e equipamentos de transferência.

Referência de instalação do motor: BD:instalação direta; BL:exterior,esquerda; BR:exterior,direita; BM:exterior,inferior.

Condição de funcionamento: Um curso acima de600mm pode causar ressonância; a velocidade máxima de funcionamento exige confirmação da tabela de origem. Nesta tabela principal não está impressa qualquer condição motorRPM.

Referência de balanço admissível: As três tabelas de orientação são distâncias de consola admissíveis em mm, não valores de velocidade. As linhas de referência Lead50/25 são distintas da lista principal de passo em modelos cuja tabela principal não imprime esses passos.