# EDA135

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA135 EDA135

## PRODUCTO

Un cilindro eléctrico servo para movimiento lineal guiado en una máquina o línea de producción.

## Especificaciones técnicas

| | |
|---|---|
| Interruptor de fin de carrera | **Interruptor magnético Interruptor de proximidad** |
| Velocidad máxima permitida | **<=250 mm/s** |
| Empuje máximo permitido | **<=100kN** |
| Ángulo de giro de la varilla del pistón | **+/-0.3 deg** |
| Longitud extensible | **<=2000mm** |
| Diámetro interno | **phi120mm** |

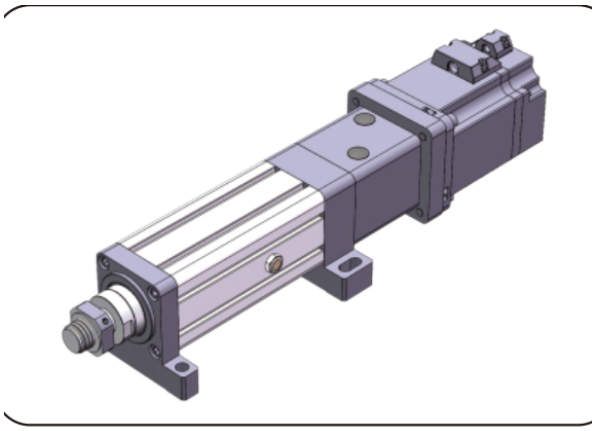

Ilustración de producto

## Selección

Elija empuje, carrera y velocidad como un solo régimen. Un máximo de catálogo no implica que los demás máximos se apliquen a la vez. Confirme el paso del husillo, el montaje del motor, la reducción y la conexión de la carga antes de pedir.

## Parámetros básicos

Nota: El empuje, la carrera y la velocidad deben combinarse con el uso real, y los tres valores límite no pueden emplearse a la vez.

| Diámetro exterior | Diámetro interno | Empuje máximo permitido | Longitud extensible | Velocidad máxima permitida Ángulo de rotación del vástago | Ángulo de giro de la varilla del pistón | Interruptor de fin de carrera |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 134x134 mm | phi120mm | <=100KN | <=2000mm | <=250 mm/s | +/-0.3 deg | Interruptor magnético Interruptor de proximidad |

## OPCIONES DE ACCIONAMIENTO Y MOTOR

| Avance del husillo de bolas | Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida) | Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida) | Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida) | Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente | Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente | Reductores que pueden combinarse | Reductores que pueden combinarse |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 10mm | 1:1 | 1.5:1 | 2:1 | 130 servo de carcasa | 180 servo de carcasa | 115A | 80A 100A , , 130A, 180A |
| 20mm | 1:1 | 1.5:1 | 2:1 | 130 servo de carcasa | 180 servo de carcasa | 142A | 130A, 180A |

## Parámetros del husillo de bolas

Nota: Los parámetros del husillo de bolas se aplican a carreras <= 300mm. Para carreras mayores que 300mm, consulte a nuestro personal técnico.

| Modelo del husillo de bolas | Tipo | Diámetro | Avance del husillo de bolas | Ca (KN) | Coa (KN) | Rigidez del husillo de bolas | Diámetro de bola | Eje del tornillo | Relación de esbeltez | Precisión de posicionamiento \| nivel de precisión | Precisión de posicionamiento \| nivel de precisión |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| JFZ5010-8 | Husillo de bolas | 50 mm | 10mm | 104.1 KN | 251.2 KN | / | 7.144mm | 40K12 | 1:50 | C5/+/-0.01 | C7/+/-0.02 |


emmy@htrobot.com www.htrobot.com

# EDA135

Cilindros eléctricos

## Parámetros del husillo de bolas (CONTINUACIÓN)

| Modelo del husillo de bolas | Tipo | Diámetro | Avance del husillo de bolas | Ca (KN) | Coa (KN) | Rigidez del husillo de bolas | Diámetro de bola | Eje del tornillo | Relación de esbeltez | Precisión de posicionamiento \| nivel de precisión | Precisión de posicionamiento \| nivel de precisión |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| SFS5020-3.8 | Husillo de bolas | 50 mm | 20mm | 13.7 KN | 130.7 KN | 66Kgf/um | 6.35mm | 40K12 | 1:50 | C5/+/-0.01 | C7/+/-0.02 |

## Parámetros de los rodamientos

| Modelo de rodamiento | Cr (KN) | Cor (KN) |
|---|---|---|
| Rodamiento rígido de bolas 6211x2 | 43.4 KN | 29.2 KN |
| Rodamiento axial de bolas plano 51311 | 119 KN | 246 KN |

## Poleas sincronizadas y correa

| Relación de velocidad de las poleas síncronas | Especificaciones del engranaje motriz | Especificaciones del engranaje conducido | Número de dientes del engranaje conductor | Número de dientes de la rueda conducida | Distancia entre centros de las poleas síncronas | Circunferencia de la correa síncrona | Anchura de la correa síncrona |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 1:1 | 14M50T72 | 14M50T62 | 28 | 28 | 196mm | 784 | 50mm |
| 1.5:1 | 14M50T72 | 14M50T62 | 24 | 36 | 196mm | 812 | 50mm |
| 2:1 | 14M50T72 | 14M50T62 | 18 | 36 | 196mm | 784 | 50mm |

## Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

| Tipo de conexión de carga | phiA | phiB | phiC | C | D | E | F | H | G | M |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Rosca exterior | phi110 | phi90 | - | 70 | 120 | 10 | 14 | - | - | M50x2 |
| Rosca interior | phi110 | phi90 | - | 45 | 50 | 10 | - | - | - | M30x1.5 |
| Conector tipo I | phi110 | phi90 | phi40 | - | 245 | 10 | 40 | 85 | - | - |
| Rodamiento de ojo | phi110 | phi90 | phi50 | - | 165 | 10 | 60 | - | - | - |
| Articulación Y | phi110 | phi90 | phi40 | - | 245 | 10 | 40.3 | 86 | 85 | - |


emmy@htrobot.com www.htrobot.com