EDA80

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA80

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**
Velocidad máxima permitida	**<=1000 mm/s**
Empuje máximo permitido	**<=20kN**
Ángulo de giro de la varilla del pistón	**+/-0.3 deg**
Longitud extensible	**<=750 mm**
Diámetro interno	**phi65 mm**

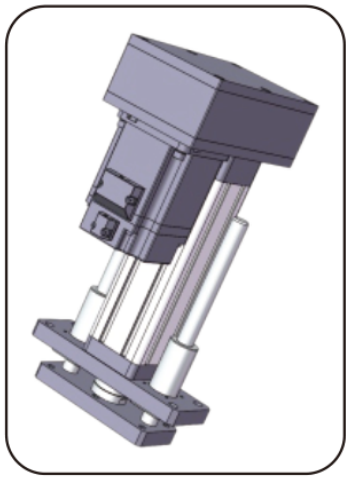

Ilustración de producto

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	Velocidad máxima permitida Ángulo de rotación del vástago Final de carrera	Interruptor de fin de carrera
80x80 mm	phi65 mm	<=20KN	<=750 mm	<=1000 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

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	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Reductores que pueden combinarse	Reductores que pueden combinarse
05mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	60A	60A, 80A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
25mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	115A	80 A , 100A , 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
SFNU2505-4	Husillo de bolas	25 mm	05mm	16.9 KN	48 KN	45Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA80

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
SFNU2510-4	Husillo de bolas	25 mm	10mm	28.9 KN	71.5 KN	50Kgf/um	4.762mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA2525-1.8	Husillo de bolas	25 mm	25mm	8.2 KN	21.5 KN	22Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parámetros de los rodamientos

Modelo de rodamiento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rodamiento rígido de bolas 6206-ZZ x2	19.5 KN	11.3 KN
Rodamiento axial de bolas plano 51206	29.3 KN	58 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	5M25T42	5M25T42	40	40	110mm	420	25mm
1.5:1	5M25T42	5M25T42	30	45	110mm	410	25mm
2:1	5M25T42	5M25T42	30	60	110mm	450	25mm

Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

Tipo de conexión de carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi65	phi50	-	40	65	3	12	-	46	M30x1.5
Rosca interior	phi65	phi50	-	40	25	3	-	-	46	M20
Conector tipo I	phi65	phi50	phi30	-	150	3	30	51	46	-
Rodamiento de ojo	phi65	phi50	phi25	-	80	3	31	-	46	-
Articulación Y	phi65	phi50	phi30	-	150	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com