HTMKK · MKK86

MKK86 · HTMKK

Lire positionnement, charge et vitesse dans les mêmes conditions de pas et d'installation. Pour un mouvement vertical, inclure les exigences de maintien et de frein dans la proposition d'axe.



MKK illustration de la série

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur	S'applique à
Largeur du corps	86 mm	
Charge dynamique	7144 / 6429 N	Pas 10 mm ; MKK8610
Charge dynamique	4645 / 4175 N	Pas 20 mm ; MKK8620
Pas	10 mm	Pas 10 mm ; MKK8610
Pas	20 mm	Pas 20 mm ; MKK8620
Moment de tangage MP (A1/A2)	228 / 1309 Nm	Pas 10 mm ; MKK8610
Moment de roulis MR (A1/A2)	622 / 3050 Nm	Pas 10 mm ; MKK8610
Moment de roulis MR (A1/A2)	1507 / 3014 Nm	Pas 10 mm ; MKK8610
Moment de roulis MR (S1/S2)	847 / 1694 Nm	Pas 10 mm ; MKK8610
Diamètre extérieur de la vis	16 mm	Pas 20 mm ; MKK8620
Diamètre extérieur de la vis	16 mm	Pas 10 mm ; MKK8610
Charge dynamique de base du patin A	31458 N	Pas 10 mm ; MKK8610
Charge statique du patin A	50764 N	Pas 10 mm ; MKK8610
Charge dynamique de base du patin S	21051 N	Pas 10 mm ; MKK8610
Charge statique du patin S	29475 N	Pas 10 mm ; MKK8610
Charge statique	7655 / 6889 N	Pas 20 mm ; MKK8620
Charge statique	12642 / 11387 N	Pas 10 mm ; MKK8610
Masse maximale de la charge utile	95 kg	
Course de l'aperçu		
Hauteur de section H	46	
Moment quadratique de section Ix	74450 mm^4	
Moment quadratique de section Iy	1134000 mm^4	

Référence d’ingénierie

Les dessins d’installation se trouvent dans l’atlas dimensionnel séparé.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Vitesse-maximale

Pas(mm)	Longueur de rail L2(mm)	Précision P	Général C
10	340	740 mm/s	520 mm/s
10	440	740 mm/s	520 mm/s
10	540	740 mm/s	520 mm/s
10	640	740 mm/s	520 mm/s
10	740	740 mm/s	520 mm/s
10	940	610 mm/s	430 mm/s
20	340	1480 mm/s	1050 mm/s
20	440	1480 mm/s	1050 mm/s
20	540	1480 mm/s	1050 mm/s
20	640	1480 mm/s	1050 mm/s
20	740	1480 mm/s	1050 mm/s
20	940	1220 mm/s	870 mm/s

La longueur de rail L2 est distincte de la course du chariot ; les valeurs source restent liées à leur longueur de rail, pas et classe.

Classe de précision

Longueur de rail(mm)	Classe	Répétabilité de position	Précision de position	Parallélisme de course	Couple de démarrage
340/440/540/640	P	±0.003 mm	0.025 mm	0.015 mm	15 N-cm
340/440/540/640	C	±0.01 mm	- mm	- mm	10 N-cm
740	P	±0.003 mm	0.030 mm	0.020 mm	17 N-cm
740	C	±0.01 mm	- mm	- mm	10 N-cm
940	P	±0.003 mm	0.040 mm	0.030 mm	25 N-cm
940	C	±0.01 mm	- mm	- mm	10 N-cm

La source étiquette explicitement les unités de position mm et le couple de démarrage N-cm. Un tiret est conservé sans charge numérique.

Charges de vis à billes, MKK8610

Paramètre/classe	Valeur source actuelle
Diamètre nominal de la vis	16 mm
Pas	10 mm
Charge dynamique P de la vis à billes	7144 N
Charge statique P de la vis à billes	12642 N
Charge dynamique C de la vis à billes	6429 N
Charge statique C de la vis à billes	11387 N

Charges du guidage, MKK8610

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	31458 N	50764 N
S	21051 N	29475 N

Moments statiques admissibles, MKK8610

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	622 N-m	622 N-m	1507 N-m
A2	3050 N-m	3050 N-m	3014 N-m
S1	228 N-m	228 N-m	847 N-m
S2	1309 N-m	1309 N-m	1694 N-m

Charges de vis à billes, MKK8620

Paramètre/classe	Valeur source actuelle
Diamètre nominal de la vis	16 mm
Pas	20 mm
Charge dynamique P de la vis à billes	4645 N
Charge statique P de la vis à billes	7655 N
Charge dynamique C de la vis à billes	4175 N
Charge statique C de la vis à billes	6889 N

Charges du guidage, MKK8620

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	31458 N	50764 N
S	21051 N	29475 N

Moments statiques admissibles, MKK8620

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	622 N-m	622 N-m	1507 N-m
A2	3050 N-m	3050 N-m	3014 N-m
S1	228 N-m	228 N-m	847 N-m
S2	1309 N-m	1309 N-m	1694 N-m

Notes d’application

Référence d’application: La source décrit un module linéaire modulaire à base acier intégrant vis à billes et guidage linéaire pour équipements d’environnement courant, avec support de charge dans quatre directions et un rail en U.

Référence d’installation: La source fournit le montage moteur HR/HL droite/gauche,variantes de chariot standard/léger et options capot/soufflet. Choisissez les cotes de montage pour cette variante exacte.

Référence de lubrification source: Consignes de graissage source : réapprovisionner après 100km de course pour une vitesse n’excédant pas 60m/min. Intervalle T=100×1000/(Ve×60)heures, Ve en m/min. Les implantations de graisseurs source distinguent chariots simples et doubles.

Référence source de durée de vie nominale: Formules source:guidage L=((ft/fw)*(C/Pn))^3*50km;vis/roulement L=((1/fw)*(Ca/Pa,n))^3*10^6rev. Guidage ft:A1/S1=1.0,A2/S2=0.81. fw:lisse/sans choc,V<15m/min:1.0-1.5;normal15<V<60:1.5-2.0;choc/vibration,V>60:2.0-3.5. La durée de vie nominale du module source prend le plus petit résultat guidage/vis.

Référence de commande du capteur : S0:corps de fin de course seulement ; S1:SX671 ; S2:SX674 ; S3:GX-F12A ; S4:GX-F12A-P ; sans marque:aucun.

Référence de commande : MKK tailles50/60/86 ; MKK86 pas de commande10/20mm,longueur de corps340/440/540/640/740/940mm ; P:précision/C:général ; A:standard/S:chariot léger ; quantité1/2. E désigne un usinage spécial ; sans marque désigne le standard. C:capot aluminium/B:soufflet/sans marque:sans capot. M:moteur monté/sans marque:sans moteur.