Série de modules KK HTKK60

TKK60 · Série de modules TKK

Utiliser les lignes de cotes et de mouvement du modèle exact. Conserver ensemble charge, vitesse et conditions de positionnement lors de la comparaison.



TKK illustration de la série

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur	S'applique à
Exemple de commande (référence)	TKK60 10 P E .400 E A2 E F0 S0	
Couple de démarrage	15 / 7 N-cm	
Vitesse maximale	340 mm/s	Code de pas 05 ; classe standard
Vitesse maximale	790 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	390 mm/s	Code de pas 05 ; classe standard
Vitesse maximale	550 mm/s	Code de pas 05 ; classe de précision
Vitesse maximale	1100 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	390 mm/s	Code de pas 05 ; classe standard
Vitesse maximale	790 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	550 mm/s	Code de pas 05 ; classe de précision
Vitesse maximale	670 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	550 mm/s	Code de pas 05 ; classe de précision
Vitesse maximale	670 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	390 mm/s	Code de pas 05 ; classe standard
Vitesse maximale	1100 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	550 mm/s	Code de pas 05 ; classe de précision
Vitesse maximale	390 mm/s	Code de pas 05 ; classe standard
Vitesse maximale	340 mm/s	Code de pas 05 ; classe de précision

Paramètre	Valeur	S’applique à
Vitesse maximale	390 mm/s	Code de pas 05 ; classe standard
Vitesse maximale	1100 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	550 mm/s	Code de pas 05 ; classe de précision
Vitesse maximale	790 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard

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

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Vitesse-maximale

Pas(mm)	Longueur de rail L2(mm)	Précision P	Général C
5	150	550 mm/s	390 mm/s
5	200	550 mm/s	390 mm/s
5	300	550 mm/s	390 mm/s
5	400	550 mm/s	390 mm/s
5	500	550 mm/s	390 mm/s
5	600	340 mm/s	340 mm/s
10	150	1100 mm/s	790 mm/s
10	200	1100 mm/s	790 mm/s
10	300	1100 mm/s	790 mm/s
10	400	1100 mm/s	790 mm/s
10	500	1100 mm/s	790 mm/s
10	600	670 mm/s	670 mm/s

La longueur de rail L2 est distincte de la course de déplacement. Ces valeurs restent des références source.

Classe de précision

Longueur de rail(mm)	Classe P/C	Caractéristique de position(telle qu’imprimée)	Précision de position(telle qu’imprimée)	Parallélisme de course(tel qu’imprimé)	Couple de démarrage
150/200/300/400	P	±0.003	0.020	0.010	15 N-cm
150/200/300/400	C	±0.01	-	-	7 N-cm
500/600	P	±0.003	0.025	0.015	15 N-cm
500/600	C	±0.01	-	-	7 N-cm

les valeurs et les lettres de classe sont conservées.

Charges de vis à billes, TKK6005

Paramètre	Valeur source actuelle
Diamètre nominal(tel qu’imprimé)	12
Pas	5 mm
Charge dynamique de la vis à billes(paire telle qu’imprimée)	3744 / 3377 N
Charge statique de la vis à billes(paire telle qu’imprimée)	6243 / 5625 N

Les nombres appariés de charge de vis restent dans l’ordre imprimé ; la correspondance de classe n’est pas indiquée.

Charges du guidage, TKK6005

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	13230 N	21462 N
S	7173 N	11574 N

Moments statiques admissibles, TKK6005

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	152 N-m	152 N-m	419 N-m

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A2	348 N-m	348 N-m	838 N-m
S1	72 N-m	72 N-m	241 N-m
S2	205 N-m	205 N-m	482 N-m

Charges de vis à billes, TKK6010

Paramètre	Valeur source actuelle
Diamètre nominal(tel qu'imprimé)	12
Pas	10 mm
Charge dynamique de la vis à billes(paire telle qu'imprimée)	2410 / 2107 N
Charge statique de la vis à billes(paire telle qu'imprimée)	3743 / 3234 N

Les nombres appariés de charge de vis restent dans l'ordre imprimé ; la correspondance de classe n'est pas indiquée.

Charges du guidage, TKK6010

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	13230 N	21462 N
S	7173 N	11574 N

Moments statiques admissibles, TKK6010

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	152 N-m	152 N-m	419 N-m
A2	348 N-m	348 N-m	838 N-m
S1	72 N-m	72 N-m	241 N-m
S2	205 N-m	205 N-m	482 N-m

Notes d'application

Référence d'application: La description de famille source intègre une vis à billes avec un guidage en U pour un mouvement linéaire compact, citant des équipements semi-conducteurs, médicaux, automobiles et d'automatisation.

Référence d'installation: Accessoires optionnels source:capot aluminium,soufflet,bride d'adaptateur moteur et fin de course. L'ajustement moteur/bride choisi exige ses propres cotes source.

Référence de commande du capteur : S0:rail de fin de course seulement ; S1:Omron SX671 ; S2:Omron SX674 ; S3:SUNXGL-12F ; S4:SUNXGL-N12F-PX10 ; sans marque:pas d'interrupteur.

Référence de commande : tailles source60/86/100 ; TKK60 pas5/10mm ; liste de rail de commande150/200/400/500/600mm. P:précision/C:général ; A:chariot standard/S:chariot léger ; quantité de chariot1/2.

Longueur du rail: 150 / 200 / 300 / 400 / 500 / 600 mm