HTROBOT

Modul linear tali sawat pemasaan siri MD

Panduan pemilihan Bahasa Melayu

Komponen gerakan linear dan automasi berbilang paksi, dengan sokongan praktikal dari Tianjin.

Berpangkalan di Tianjin, HTROBOT bekerjasama dengan pelanggan pada gerakan linear industri dan automasi berbilang paksi. Julat kami menghimpun modul linear, galas linier, skru bebola, penggerak dan pentas XYZ.

model: MD10; MD12; MD14; MD17; MD22; MD135

Kami menghubungkan bekalan komponen dengan perbincangan aplikasi untuk kedudukan, pindahan dan peralatan berbilang paksi.

Modul linear tali sawat pemasaan HTMD10

MD10 · Modul linear tali sawat pemasaan siri MD

Semak lukisan model untuk antara muka hujung pemacu dan kereta. Sertakan tegangan tali pinggang, akses penyelenggaraan dan keperluan kedudukan dalam semakan paksi.



MD10 Ilustrasi produk

Nilai pemilihan

Nisbah pengurangan	Kelajuan maksimum (mm/s)	Beban mendatar (kg)	Beban menegak (kg)
3	1500	5	3
5	900	15	3
7	642	30	3
8	562	38	3

Spesifikasi disemak

Parameter teknikal	Nilai
lead tali sawat	90 mm
Lebar tali sawat segerak	22 mm
Kuasa motor	400 W
Kebolehulangan	**±0.05 mm**
Lejang maksimum	3500 mm
Lejang minimum	100 mm
Selang lejang	50 mm

Modul linear tali sawat pemasaan HTMD12

MD12 · Modul linear tali sawat pemasaan siri MD

Semak lukisan model untuk antara muka hujung pemacu dan kereta. Sertakan tegangan tali pinggang, akses penyelenggaraan dan keperluan kedudukan dalam semakan paksi.



MD12 Ilustrasi produk

Nilai pemilihan

Nisbah pengurangan	Kelajuan maksimum (mm/s)	Beban mendatar (kg)	Beban menegak (kg)
3	1500	5	3
5	900	15	3
8	562	38	3
10	450	46	3

Spesifikasi disemak

Parameter teknikal	Nilai
lead tali sawat	90 mm
Lebar tali sawat segerak	22 mm
Kuasa motor	400 W
Kebolehulangan	**±0.05 mm**
Lejang maksimum	3500 mm
Lejang minimum	100 mm
Selang lejang	50 mm

Modul linear tali sawat pemasaan HTMD14

MD14 · Modul linear tali sawat pemasaan siri MD

Semak lukisan model untuk antara muka hujung pemacu dan kereta. Sertakan tegangan tali pinggang, akses penyelenggaraan dan keperluan kedudukan dalam semakan paksi.



MD14 Ilustrasi produk

Nilai pemilihan

Nisbah pengurangan	Kelajuan maksimum (mm/s)	Beban mendatar (kg)	Beban menegak (kg)
5	1350	10	10
8	843	28	20
10	675	45	20
15	450	80	20

Spesifikasi disemak

Parameter teknikal	Nilai
lead tali sawat	135 mm
Lebar tali sawat segerak	30 mm
Kuasa motor	400 W
Kebolehulangan	**±0.05 mm**
Lejang maksimum	3500 mm
Lejang minimum	100 mm
Selang lejang	50 mm

Modul linear tali sawat pemasaan HTMD17

MD17 · Modul linear tali sawat pemasaan siri MD

Semak lukisan model untuk antara muka hujung pemacu dan kereta. Sertakan tegangan tali pinggang, akses penyelenggaraan dan keperluan kedudukan dalam semakan paksi.



MD17 Ilustrasi produk

Nilai pemilihan

Nisbah pengurangan	Kelajuan maksimum (mm/s)	Beban mendatar (kg)	Beban menegak (kg)
3	2250	10	10
5	1350	30	20
8	843	75	40
10	675	100	40

Spesifikasi disemak

Parameter teknikal	Nilai
lead tali sawat	135 mm
Lebar tali sawat segerak	50 mm
Kuasa motor	750 W
Kebolehulangan	**±0.05 mm**
Lejang maksimum	3500 mm
Lejang minimum	100 mm
Selang lejang	50 mm

Modul linear tali sawat pemasaan HTMD22

MD22 · Modul linear tali sawat pemasaan siri MD

Semak lukisan model untuk antara muka hujung pemacu dan kereta. Sertakan tegangan tali pinggang, akses penyelenggaraan dan keperluan kedudukan dalam semakan paksi.



MD22 Ilustrasi produk

Nilai pemilihan

Nisbah pengurangan	Kelajuan maksimum (mm/s)	Beban mendatar (kg)	Beban menegak (kg)
3	1800	30	25
8	1125	75	45
10	900	95	60
15	600	150	60

Spesifikasi disemak

Parameter teknikal	Nilai
lead tali sawat	180 mm
Lebar tali sawat segerak	60 mm

Parameter teknikal	Nilai
Kuasa motor	1000 W
Kebolehulangan	**±0.05 mm**
Lejang maksimum	3300 mm
Lejang minimum	100 mm
Selang lejang	50 mm

Modul linear tali sawat pemasaan HTMD135

MD135 · Modul linear tali sawat pemasaan siri MD

Platform dipacu tali pinggang menggerakkan keretanya melalui transmisi tali pinggang. Bandingkan jarak gerak dan kelajuan diperlukan dengan susunan tali pinggang, pilihan pengurangan dan ruang pemasangan tersedia. Semak lukisan model untuk antara muka hujung pemacu dan kereta. Sertakan tegangan tali pinggang, akses penyelenggaraan dan keperluan kedudukan dalam semakan paksi.

Nilai pemilihan

Nisbah pengurangan	Kelajuan maksimum	Beban mendatar	Beban menegak
5	1350 mm/s	15 kg	15 kg
8	843 mm/s	30 kg	20 kg
10	675 mm/s	45 kg	25 kg
15	450 mm/s	85 kg	25 kg

Spesifikasi disemak

Parameter teknikal	Nilai
Lebar tali sawat segerak	30 mm
lead tali sawat	135 mm
Kuasa motor	750 W
Kebolehulangan	**±0.05 mm (Gred C)**
Julat lejang	100-3500mm/selang 50

Syarat kelajuan: motor 3000 rpm.

Hubungi

Mulakan dengan produk atau aplikasi. Gunakan draf pertanyaan untuk mengumpulkan apa yang anda pertimbangkan, atau hubungi kami terus dengan keperluan anda.

emmy@htrobot.com
www.htrobot.com
Tianjin, China