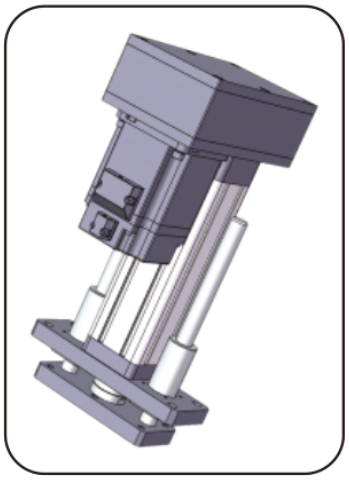
EDA94Z

Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA94Z

PRODUKT

Ein Servo-Elektrozylinder für geführte Linearbewegung in einer Maschine oder Fertigungslinie.



Produktabbildung

Technische Daten

Endschalter	**Magnetschalter**
Maximal zulässige Geschwindigkeit	**<=1000 mm/s**
Maximal zulässige Schubkraft	**<=30kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=960 mm**
Innendurchmesser	**phi80mm**

Auswahl

Schub, Hub und Geschwindigkeit als eine Einsatzaufgabe wählen. Ein Katalogmaximum bedeutet nicht, dass die anderen Maxima gleichzeitig gelten. Vor der Bestellung Steigung, Motoranbau, Untersetzung und Lastanschluss bestätigen.

Grundparameter

Hinweis: Schubkraft, Hub und Geschwindigkeit sind mit dem tatsächlichen Einsatz abzustimmen; die drei Grenzwerte dürfen nicht gleichzeitig ausgenutzt werden.

Außendurchmesser	Innendurchmesser	Maximal zulässige Schubkraft	Ausfahrbare Länge	Maximal zulässige Geschwindigkeit	Maximal zulässige Geschwindigkeit Drehwinkel der Kolbenstange Endschalter	Endschalter
94x94 mm	phi80mm	<=30KN	<=960 mm	<=1000 mm/s	+/-0.3 deg	Magnetschalter

ANTRIEBS- UND MOTOROPTIONEN

Steigung der Kugelgewindespindel	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Kombinierbare Getriebe	Kombinierbare Getriebe
05mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	85A	60A, 80A, 130A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	85A	60A, 80A, 130A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A
32mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA94Z

Elektrozylinder

Kugelgewindeparameter

Hinweis: Die Last der Leitspindel gilt für einen Hub von <= 300mm; bei einem Hub größer als 300mm wenden Sie sich bitte an unser technisches Personal.

Modell der Kugelgewindespindel	Typ	Durchmesser	Steigung der Kugelgewindespindel	Ca (KN)	Coa (KN)	Stahleigenschaften	Kugeldurchmesser	Spindelwelle	Schlankheitsgrad	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe
SFNU3205-4	Kugelgewindetrieb	32 mm	05mm	18.8 KN	62.2 KN	54Kgf/um	3.175mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFNU3210-4	Kugelgewindetrieb	32 mm	10mm	47.1 KN	119.7 KN	61Kgf/um	6.35mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3220-2.8	Kugelgewindetrieb	32 mm	25mm	18.7 KN	53.7 KN	43Kgf/um	3.969mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3232-1.8	Kugelgewindetrieb	32 mm	32mm	12.3 KN	33.5 KN	27Kgf/um	3.969mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Rillenkugellager 6007-ZZx2	15.9 KN	10.3 KN
Axial-Rillenkugellager 51207	39 KN	78 KN

Zahnriemenscheiben und Riemen

Drehzahlverhältnis der Synchronriemenscheiben	Spezifikationen des treibenden Zahnrads	Spezifikationen des angetriebenen Zahnrads	Zähnezahl des Antriebszahnrads	Zähnezahl des Abtriebsrads	Achsabstand der Synchronriemenscheiben	Umfang des Synchronriemens	Breite des Synchronriemens
1:1	8M30T47	8M30T47	45	45	155mm	672	30mm
1.5:1	8M30T47	8M30T47	30	45	155mm	608	30mm
2:1	8M30T47	8M30T47	30	60	155mm	680	30mm

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi80	phi60	-	50	80	3	14	-	55	M40x1.5
Innengewinde	phi80	phi60	-	40	30	3	-	-	55	M24
Typ-I-Stecker	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	55	55	-
Augengelenklager	phi80	phi60	phi30	-	94	3	37	-	55	-
Y-Gelenk	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com