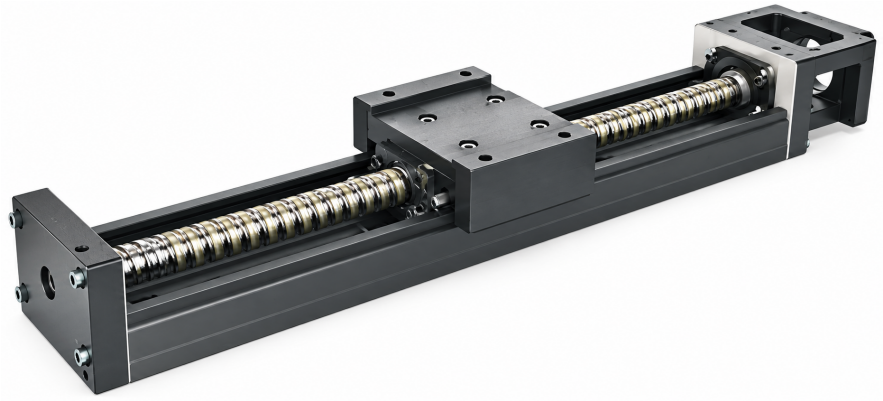
Serie de módulos KK HTKK50

TKK50 · Serie de módulos TKK

Use las filas de cotas y movimiento del modelo exacto. Mantenga juntas carga, velocidad y condiciones de posicionamiento al comparar candidatos.



TKK ilustración de la serie

Especificaciones revisadas

Parámetro	Valor
Precisión de posicionamiento (grado de precisión)	0.02
Paralelismo de desplazamiento (grado de precisión)	0.01
Par de arranque	4 / 2 N-cm
Longitud del raíl	150 / 200 / 250 / 300 mm

Una unidad se imprime solo donde la fuente la indica.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Referencia de ingeniería

Clase de precisión

Longitud de rail(mm)	Grado P/C	Característica de posición(tal como está impresa)	Precisión de posición(tal como está impresa)	Paralelismo de recorrido(como impreso)	Par de arranque
150/200/250/300	P	±0.003	0.020	0.010	4 N-cm
150/200/250/300	C	±0.01	-	-	2 N-cm

los valores y las letras de grado se conservan.

Este tamaño aparece en la tabla de precisión compartida. No se proporcionan especificaciones principales dedicadas de carga/velocidad/pedido en este capítulo revisado.

Notas de aplicación

Referencia de aplicación: La descripción de familia de origen integra un husillo de bolas con una guía en U para movimiento lineal compacto, citando equipos de semiconductores, médicos, de automoción y de automatización.

Alcance de origen disponible: En el capítulo revisado solo hay filas de precisión compartidas para este tamaño; las especificaciones propias de carga, velocidad y pedido requieren una fuente adicional del modelo exacto.