Module linéaire intégré KTH12

MTH12 · Module linéaire intégré

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.



MTH12 Illustration produit

Valeurs de sélection

Pas de vis à billes (mm)	Vitesse maximale (mm/s)	Charge horizontale (kg)	Charge verticale (kg)	Poussée nominale (N)
5	250	110	33	1388
10	500	88	22	694
20	1000	40	10	347
32	1600	30	8	218

Spécifications examinées · moteur 400 W

Paramètre	Valeur
Course maximale	1050 mm
Puissance du moteur	400 W
Diamètre de la vis à billes	16 mm
Puissance de sortie (condition de tableau)	400 W
Exemple de commande (référence)	MTH12-L05-500-BC-F0-40-B-C4
Porte-à-faux MP	606 N.m
Porte-à-faux MR	606 N.m
Porte-à-faux MY	1168 N.m
Répétabilité	±0.01 mm · Classe C
Répétabilité	±0.008 mm · Classe P
Incrément de course	50 mm
Plage de course	50-1250 mm

Course supérieure à 800mm exige une vitesse plus basse ;
Le conflit source Main1250mm/ordering1050mm est conservé.
Les dessins d'installation se trouvent dans l'atlas dimensionnel séparé.
emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Notes d’application

Référence d’installation moteur: BC : extérieur ; BL : gauche ; BR : droite ; BM : inférieur. Référence de commande source uniquement.

Référence de commande du capteur: C4:672/674 interrupteur photoélectrique ; E5:non fourni. Aucune correspondance extérieur/intérieur ni de direction moteur n’est déduite.

Référence originale du code de précision: Tableau principal C±0.01/P±0.008 ; code de commande L±0.01/P±0.008. Les lettres de code d’origine sont conservées, non fusionnées.

Conflit de course source: Tableau principal et aperçu:50-1250mm ; colonne de commande:50-1050mm. Confirmez les limites contradictoires 1050/1250 pour une course au-dessus de 1050 ; ne remplacez silencieusement aucune source.