일체형 리니어 모듈 KTH12

MTH12 · 일체형 리니어 모듈

같은 리드와 설치 조건에서 위치 결정, 하중, 속도를 읽으십시오. 수직 운동에서는 홀딩과 브레이크 요구를 축 제안에 포함하십시오.



MTH12 제품 일러스트

선정 값

볼 스크루 리드 (mm)	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)	정격 추력 (N)
5	250	110	33	1388
10	500	88	22	694
20	1000	40	10	347
32	1600	30	8	218

검토된 사양 · 400 W 모터

매개변수	값
최대 스트로크	1050 mm
모터 출력	400 W
볼스크루 직경	16 mm
출력(표 조건)	400 W
주문 예(참조)	MTH12-L05-500-BC-F0-40-B-C4
오버행 MP	606 N.m
오버행 MR	606 N.m
오버행 MY	1168 N.m
반복 정밀도	±0.01 mm · 등급 C
반복 정밀도	±0.008 mm · 등급 P
스트로크 증분	50 mm
스트로크 범위	50-1250 mm

스트로크가800mm를 넘으면 더 낮은 속도가 필요합니다;
Main1250mm/ordering1050mm 원문 충돌을 유지합니다.
설치 도면은 별도의 치수 아틀라스에 있습니다.
emmy@htrobot.com www.htrobot.com

공학 참조

응용 참고

모터 설치 참조: BC:외측; BL:좌; BR:우; BM:하. 원문 주문 참조만.

센서 주문 참조: C4:672/674 광전 스위치; E5:공급 안 함. 외측/내측 또는 모터 설치 방향 대응은 추론하지 않습니다.

원 정밀도 코드 참조: 주 표 C±0.01/P±0.008; 주문 코드 L±0.01/P±0.008. 원래 코드 문자를 유지하며 병합하지 않습니다.

원문 스트로크 충돌: 주 표와 개요:50-1250mm; 주문 열:50-1050mm. 상충하는1050/1250 한계를 1050 초과 스트로크에 대해 확인하십시오. 어느 원문도 조용히 바꾸지 마십시오.