EDA135

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA135 EDA135

PRODUTO

Um cilindro elétrico servo para movimento linear guiado numa máquina ou linha de produção.

Especificações técnicas

Interruptor de fim de curso	**Interruptor magnético Interruptor de proximidade**
Velocidade máxima permitida	**<=250 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=100kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=2000mm**
Diâmetro interno	**phi120mm**

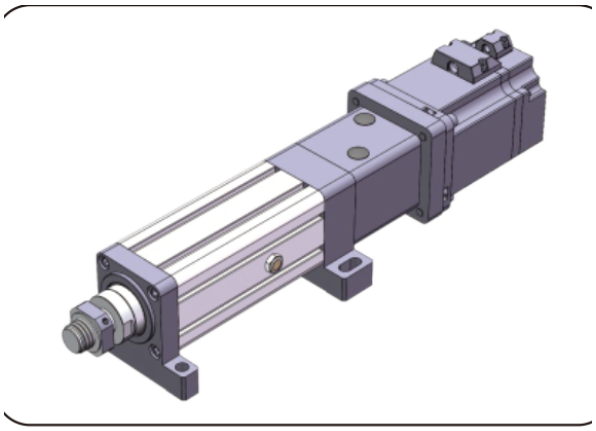

Ilustração de produto

Seleção

Escolha impulso, curso e velocidade como um único regime. Um máximo de catálogo não significa que os outros máximos se apliquem ao mesmo tempo. Confirme o passo do fuso, a montagem do motor, a redução e a ligação da carga antes de encomendar.

Parâmetros básicos

Nota: o impulso, o curso e a velocidade devem ser combinados com o uso real, e os três valores limite não podem ser utilizados em conjunto.

Diâmetro externo	Diâmetro interno	Impulso máximo permitido	Comprimento extensível	Velocidade máxima permitida Ângulo de rotação da haste do êmbolo	Ângulo de rotação da haste do pistão	Interruptor de fim de curso
134x134 mm	phi120mm	<=100KN	<=2000mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético Interruptor de proximidade

OPÇÕES DE ACIONAMENTO E MOTOR

Avanço do fuso de esferas	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados	Redutores que podem ser combinados
10mm	1:1	1.5:1	2:1	130 servo de carcaça	180 servo de carcaça	115A	80A 100A , , 130A, 180A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	130 servo de carcaça	180 servo de carcaça	142A	130A, 180A

Parâmetros do fuso de esferas

Nota: os parâmetros do fuso de esferas aplicam-se a cursos <= 300mm. Para cursos superiores a 300mm, consulte o nosso pessoal técnico.

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez do fuso de esferas	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
JFZ5010-8	Fuso de esferas	50 mm	10mm	104.1 KN	251.2 KN	/	7.144mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

EDA135

Cilindros elétricos

Parâmetros do fuso de esferas (CONTINUAÇÃO)

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez do fuso de esferas	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
SFS5020-3.8	Fuso de esferas	50 mm	20mm	13.7 KN	130.7 KN	66Kgf/um	6.35mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento rígido de esferas 6211x2	43.4 KN	29.2 KN
Rolamento axial de esferas plano 51311	119 KN	246 KN

Polias sincronizadoras e correia

Relação de velocidades das polias síncronas	Especificações da engrenagem motriz	Especificações da engrenagem conduzida	Número de dentes da engrenagem motriz	Número de dentes da roda movida	Distância entre centros das polias síncronas	Perímetro da correia síncrona	Largura da correia síncrona
1:1	14M50T72	14M50T62	28	28	196mm	784	50mm
1.5:1	14M50T72	14M50T62	24	36	196mm	812	50mm
2:1	14M50T72	14M50T62	18	36	196mm	784	50mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi110	phi90	-	70	120	10	14	-	-	M50x2
Rosca interior	phi110	phi90	-	45	50	10	-	-	-	M30x1.5
Conetor tipo I	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40	85	-	-
Rolamento de olhal	phi110	phi90	phi50	-	165	10	60	-	-	-
Junta em Y	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40.3	86	85	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com