EDA40

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA40

PRODUCTO

Un cilindro eléctrico servo para movimiento lineal guiado en una máquina o línea de producción.

Especificaciones técnicas

Diámetro interno	**phi30 mm**
Interruptor de fin de carrera	**Interruptor magnético**
Velocidad máxima permitida	**<=250 mm/s**
Empuje máximo permitido	**<=0.5kN**
Ángulo de giro de la varilla del pistón	**+/-0.3 deg**
Longitud extensible	**<=360 mm**

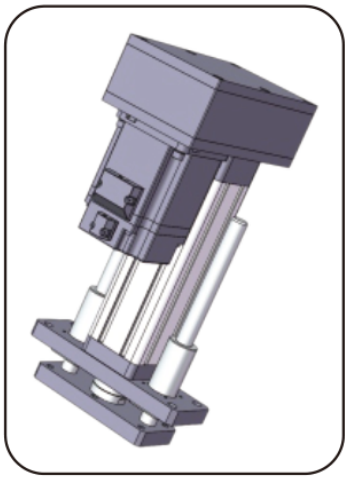

Ilustración de producto

Selección

Elija empuje, carrera y velocidad como un solo régimen. Un máximo de catálogo no implica que los demás máximos se apliquen a la vez. Confirme el paso del husillo, el montaje del motor, la reducción y la conexión de la carga antes de pedir.

Parámetros básicos

Nota: El empuje, la carrera y la velocidad deben combinarse con el uso real, y los tres valores límite no pueden emplearse a la vez.

Diámetro exterior	Diámetro interno	Empuje máximo permitido	Longitud extensible	Velocidad máxima permitida	Velocidad máxima permitida Ángulo de rotación del vástago Final de carrera	Interruptor de fin de carrera
40x40 mm	phi30 mm	<=0.5KN	<=360 mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

OPCIONES DE ACCIONAMIENTO Y MOTOR

Avance del husillo de bolas	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Reductores que pueden combinarse
04mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO
05mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA40

Cilindros eléctricos

Parámetros del husillo de bolas

Nota: Los parámetros del husillo de bolas se aplican a carreras <= 300mm. Para carreras mayores que 300mm, consulte a nuestro personal técnico.

Modelo del husillo de bolas	Tipo	Diámetro	Avance del husillo de bolas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez del husillo de bolas	Diámetro de bola	Eje del tornillo	Relación de esbeltez	Grado de precisión	Precisión de posicionamiento
BSH1204-3.5	Husillo de bolas	12 mm	04mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
BSH1205-3.5	Husillo de bolas	12 mm	05mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parámetros de los rodamientos

Modelo de rodamiento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rodamiento rígido de bolas 6900-2RSx2	2.7 KN	1.27 KN

Poleas sincronizadas y correa

Relación de velocidad de las poleas síncronas	Especificaciones del engranaje motriz	Especificaciones del engranaje conducido	Número de dientes del engranaje conductor	Número de dientes de la rueda conducida	Distancia entre centros de las poleas síncronas	Circunferencia de la correa síncrona	Anchura de la correa síncrona
1:1	3M10T21	3M10T15	30	30	47.5mm	186	10mm
1.5:1	3M10T21	3M10T15	20	30	47.5mm	171	10mm
2:1	3M10T21	3M10T15	20	40	47.5mm	186	10mm

Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

Tipo de conexión de carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi34	phi20	-	20	43	3	8	-	17	M12x1.0
Rosca interior	phi34	phi20	-	16	15	3	-	-	17	M10
Conector tipo I	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	15	17	-
Rodamiento de ojo	phi34	phi20	phi10	-	45	3	14	-	17	-
Articulación Y	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	40	19	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com