EDA50

Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA50

PRODUKT

Ein Servo-Elektrozylinder für geführte Linearbewegung in einer Maschine oder Fertigungslinie.

Technische Daten

Innendurchmesser	**phi40 mm**
Endschalter	**Magnetschalter**
Maximal zulässige Geschwindigkeit	**<=500 mm/s**
Maximal zulässige Schubkraft	**<=1.5kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=360 mm**



Produktabbildung

Auswahl

Schub, Hub und Geschwindigkeit als eine Einsatzaufgabe wählen. Ein Katalogmaximum bedeutet nicht, dass die anderen Maxima gleichzeitig gelten. Vor der Bestellung Steigung, Motoranbau, Untersetzung und Lastanschluss bestätigen.

Grundparameter

Hinweis: Schubkraft, Hub und Geschwindigkeit sind mit dem tatsächlichen Einsatz abzustimmen; die drei Grenzwerte dürfen nicht gleichzeitig ausgenutzt werden.

Außendurchmesser	Innendurchmesser	Maximal zulässige Schubkraft	Ausfahrbare Länge	Maximal zulässige Geschwindigkeit	Maximal zulässige Geschwindigkeit Drehwinkel der Kolbenstange Endschalter	Endschalter
53x53 mm	phi40 mm	<=1.5KN	<=360 mm	<=500 mm/s	+/-0.3 deg	Magnetschalter

ANTRIEBS- UND MOTOROPTIONEN

Steigung der Kugelgewindespindel	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Kombinierbare Getriebe
05mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	60A	57B	NO
10mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	60A	57B	NO

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA50

Elektrozylinder

Kugelgewindeparameter

Hinweis: Die Parameter des Kugelgewindes gelten für Hübe <= 300mm. Bei Hüben größer als 300mm wenden Sie sich bitte an unser technisches Personal.

Modell der Kugelgewindespindel	Typ	Durchmesser	Steigung der Kugelgewindespindel	Ca (KN)	Coa (KN)	Steifigkeit der Kugelgewindespindel	Kugeldurchmesser	Spindelwelle	Schlankheitsgrad	Genauigkeitsklasse	Positioniergenauigkeit
SFA1205-2.8	Kugelgewindetrieb	12 mm	05mm	6.4 KN	12.9 KN	19Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA1210-2.8	Kugelgewindetrieb	12 mm	10mm	6.2 KN	12.6 KN	19Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Rillenkugellager 6200-2RS	5.1 KN	2.39 KN

Zahnriemenscheiben und Riemen

Drehzahlverhältnis der Synchronriemenscheiben	Spezifikationen des treibenden Zahnrads	Spezifikationen des angetriebenen Zahnrads	Zähnezahl des Antriebszahnrads	Zähnezahl des Abtriebsrads	Achsabstand der Synchronriemenscheiben	Umfang des Synchronriemens	Breite des Synchronriemens
1:1	3M15T27	3M15T23	32	32	60mm	216	15mm
1.5:1	3M15T27	3M15T23	32	48	60mm	240	15mm
2:1	3M15T27	3M15T23	24	48	60mm	231	15mm

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi40	phi25	-	30	50	3	10	-	22	M16x1.5
Innengewinde	phi40	phi25	-	20	20	3	-	-	22	M10
Typ-I-Stecker	phi40	phi25	phi12	-	78	3	12	24	22	-
Augengelenklager	phi40	phi25	phi12	-	53	3	16	-	22	-
Y-Gelenk	phi40	phi25	phi12	-	78	3	12	24	25.4	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com