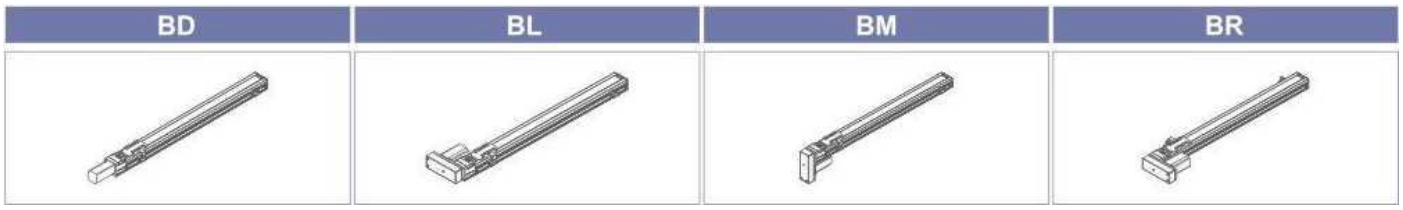
Module linéaire intégré à vis à billes · HTH12

KTH12 · Module linéaire intégré à vis à billes

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.



KTH12 · illustrations de montage moteur

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur	S'applique à
Moment de porte-à-faux admissible MP	606 Nm	
Moment de porte-à-faux admissible MR	1168 Nm	
Moment de porte-à-faux admissible MY	606 Nm	
Charge horizontale du catalogue	30 kg	Pas 32 mm
Charge horizontale du catalogue	40 kg	Pas 20 mm
Charge horizontale du catalogue	110 kg	Pas 5 mm
Charge horizontale du catalogue	88 kg	Pas 10 mm
Charge verticale du catalogue	33 kg	Pas 5 mm
Charge verticale du catalogue	10 kg	Pas 20 mm
Charge verticale du catalogue	11 kg	Pas 10 mm
Charge verticale du catalogue	8 kg	Pas 32 mm
Poussée nominale	480 N	Pas 10 mm
Poussée nominale	200 N	Pas 32 mm
Poussée nominale	240 N	Pas 20 mm
Poussée nominale	954 N	Pas 5 mm
Vitesse du catalogue (voir le tableau course/vitesse)	1600 mm/s	Pas 32 mm ; une résonance peut survenir au-dessus de 600 mm de course ; utiliser le tableau course/vitesse correspondant pour la vitesse maximale de fonctionnement.
Vitesse du catalogue (voir le tableau course/vitesse)	1000 mm/s	Pas 20 mm ; une résonance peut survenir au-dessus de 600 mm de course ; utiliser le tableau course/vitesse correspondant pour la vitesse maximale de fonctionnement.

Paramètre	Valeur	S’applique à
Vitesse du catalogue (voir le tableau course/vitesse)	250 mm/s	Pas 5 mm ; une résonance peut survenir au-dessus de 600 mm de course ; utiliser le tableau course/vitesse correspondant pour la vitesse maximale de fonctionnement.
Vitesse du catalogue (voir le tableau course/vitesse)	500 mm/s	Pas 10 mm ; une résonance peut survenir au-dessus de 600 mm de course ; utiliser le tableau course/vitesse correspondant pour la vitesse maximale de fonctionnement.
Puissance du moteur	400 W	
Répétabilité	±0.01 mm	
Diamètre extérieur de la vis	016	
Intervalle de course	50 mm	
Distance de déplacement	100-1250 mm	

Une unité n’est imprimée que là où la source en indique une.

Les dessins d’installation se trouvent dans l’atlas dimensionnel séparé.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Limites de porte-à-faux, horizontal

Pas/charge imprimés	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 60kg	2850 mm	250 mm	340 mm
5 · 80kg	2100 mm	180 mm	250 mm
5 · 110kg	1500 mm	120 mm	170 mm
10 · 30kg	2850 mm	490 mm	600 mm
10 · 50kg	1700 mm	280 mm	350 mm
10 · 88kg	950 mm	140 mm	190 mm
20 · 10kg	3400 mm	1250 mm	1400 mm
20 · 22kg	1650 mm	S50 mm	620 mm
20 · 40kg	900 mm	290 mm	330 mm
32 · 15kg	1100 mm	570 mm	550 mm
32 · 25kg	620 mm	330 mm	320 mm
32 · 30kg	520 mm	270 mm	260 mm

Distances d’origine conditionnées par l’installation(mm), distinctes de la vitesse et des configurations vendables. Les vides/tirets et les positions de ligne source sont conservés. Pas de substitution d’axe voisin ni de modèle.

Les glyphes non numériques source ISO/S3/S50 sont conservés comme littéraux visibles ; les valeurs numériques visées exigent confirmation.

Le tableau vertical d’origine n’a que les colonnes A/C ; B n’est pas spécifié, pas zéro.

Limites de porte-à-faux, côté

Pas/charge imprimés	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 55kg	280 mm	280 mm	3300 mm
5 · 75kg	200 mm	195 mm	2400 mm
5 · 110kg	130 mm	125 mm	1550 mm
10 · 35kg	400 mm	420 mm	2500 mm
10 · 55kg	245 mm	250 mm	1550 mm
10 · 88kg	150 mm	150 mm	950 mm
20 · 12kg	900 mm	1070 mm	3000 mm
20 · 20kg	550 mm	630 mm	1800 mm
20 · 40kg	260 mm	300 mm	900 mm
32 · 15kg	440 mm	570 mm	1050 mm
32 · 30kg	210 mm	270 mm	520 mm
32 ·			

Distances d’origine conditionnées par l’installation(mm), distinctes de la vitesse et des configurations vendables. Les vides/tirets et les positions de ligne source sont conservés. Pas de substitution d’axe voisin ni de modèle.

Le tableau vertical d’origine n’a que les colonnes A/C ; B n’est pas spécifié, pas zéro.

Limites de porte-à-faux, vertical

Pas/charge imprimés	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 15kg	1200 mm		1200 mm
5 · 22kg	820 mm		820 mm

Pas/charge imprimés	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 33kg	550 mm		550 mm
10 · 10kg	1600 mm		1600 mm
10 · 14kg	1150 mm		1150 mm
10 · 22kg	730 mm		730 mm
20 · 7kg	1800 mm		1800 mm
20 · 10kg	1250 mm		1250 mm
20 ·			
32 · 5kg	1600 mm		1600 mm
32 · 8kg	1000 mm		1000 mm
32 ·			

Distances d'origine conditionnées par l'installation(mm), distinctes de la vitesse et des configurations vendables. Les vides/tirets et les positions de ligne source sont conservés. Pas de substitution d'axe voisin ni de modèle.

Le tableau vertical d'origine n'a que les colonnes A/C ; B n'est pas spécifié, pas zéro.

Références de commande, d'installation et d'application

Périmètre	Référence source actuelle
commande	KTH12-L10-S100-BD-P400W-B. Champs d'exemple:modèle/pas/course/direction moteur/marque-puissance/frein. BD:direct ;BL:gauche ;BR:droite ;BM:inférieur. M:Mitsubishi/Y:Yaskawa/P:Panasonic/T:Delta. L'exemple est une référence de commande source, non une identité produit.
montage	Page originale BD/BR104 et BL/BM105 ; les tableaux d'installation commencent à 50mm, alors que la plage de course principale commence à 100mm. Une ligne de dessin supplémentaire ne crée pas une configuration vendable de 50mm.
emploi	Glissière compacte à vis encastrée orientée salle blanche, avec patin/siège intégré, base en U et capot. Applications source :FPD, automatisation semi-conducteurs/médicale, instruments de mesure de précision et équipements d'automatisation. La propreté réelle et l'aptitude du système nécessitent une confirmation d'application.