EDA135

Vérin électrique servo haute précision et haute charge à course personnalisable EDA135 EDA135

PRODUIT

Un vérin électrique servo pour un mouvement linéaire guidé dans une machine ou une ligne de production.

Spécifications techniques

Interrupteur de fin de course	**Interrupteur magnétique Interrupteur de proximité**
Vitesse maximale autorisée	**<=250 mm/s**
Poussée maximale admissible	**<=100kN**
Angle de rotation de la tige de piston	**+/-0.3 deg**
Longueur extensible	**<=2000mm**
Diamètre intérieur	**phi120mm**

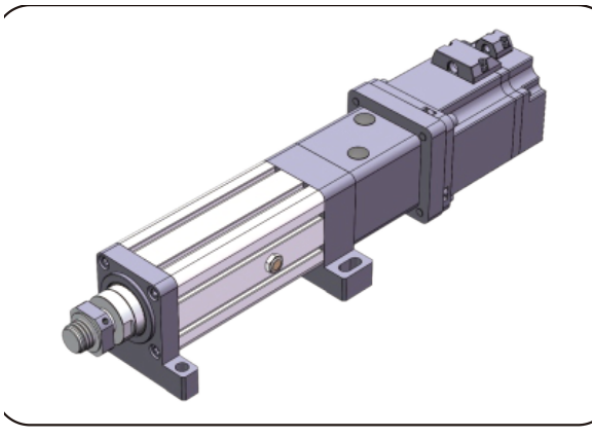

Illustration produit

Sélection

Choisissez poussée, course et vitesse comme un seul régime. Un maximum catalogue n'implique pas que les autres maximums s'appliquent en même temps. Confirmez le pas de vis, le montage moteur, la réduction et la liaison de charge avant commande.

Paramètres de base

Remarque : la poussée, la course et la vitesse doivent être combinées selon l'usage réel ; les trois valeurs limites ne peuvent pas être utilisées ensemble.

Diamètre extérieur	Diamètre intérieur	Poussée maximale admissible	Longueur extensible	Vitesse maximale admissible Angle de rotation de la tige de piston	Angle de rotation de la tige de piston	Interrupteur de fin de course
134x134 mm	phi120mm	<=100KN	<=2000mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interrupteur magnétique Interrupteur de proximité

OPTIONS D'ENTRAÎNEMENT ET DE MOTEUR

Avance de la vis à billes	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Spécifications moteur pouvant être installées directement	Spécifications moteur pouvant être installées directement	Réducteurs pouvant être associés	Réducteurs pouvant être associés
10mm	1:1	1.5:1	2:1	130 servo de carcasse	180 servo de carcasse	115A	80A 100A , , 130A, 180A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	130 servo de carcasse	180 servo de carcasse	142A	130A, 180A

Paramètres de la vis à billes

Remarque : les paramètres de la vis à billes s'appliquent aux courses <= 300mm. Pour les courses supérieures à 300mm, veuillez consulter notre personnel technique.

Modèle de vis à billes	Type	Diamètre	Avance de la vis à billes	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidité de la vis à billes	Diamètre de la bille	Arbre de vis	Rapport d'élancement	Précision de positionnement | niveau de précision	Précision de positionnement | niveau de précision
JFZ5010-8	Vis à billes	50 mm	10mm	104.1 KN	251.2 KN	/	7.144mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA135

Vérins électriques

Paramètres de la vis à billes (SUITE)

Modèle de vis à billes	Type	Diamètre	Avance de la vis à billes	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidité de la vis à billes	Diamètre de la bille	Arbre de vis	Rapport d'élancement	Précision de positionnement | niveau de précision	Précision de positionnement | niveau de précision
SFS5020-3.8	Vis à billes	50 mm	20mm	13.7 KN	130.7 KN	66Kgf/um	6.35mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Paramètres des roulements

Modèle du roulement	Cr (KN)	Cor (KN)
Roulement à billes à gorge profonde 6211x2	43.4 KN	29.2 KN
Butée à billes plate 51311	119 KN	246 KN

Poulies crantées et courroie

Rapport de vitesse des poulies synchrones	Spécifications de la roue menante	Spécifications de la roue menée	Nombre de dents du pignon menant	Nombre de dents de la roue menée	Entraxe des poulies synchrones	Circonférence de la courroie synchrone	Largeur de la courroie synchrone
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

Tableau de correspondance des dimensions (mm)

Type de raccordement de la charge	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Filetage extérieur	phi110	phi90	-	70	120	10	14	-	-	M50x2
Filetage intérieur	phi110	phi90	-	45	50	10	-	-	-	M30x1.5
Connecteur type I	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40	85	-	-
Palier à œil	phi110	phi90	phi50	-	165	10	60	-	-	-
Raccord en Y	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40.3	86	85	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com