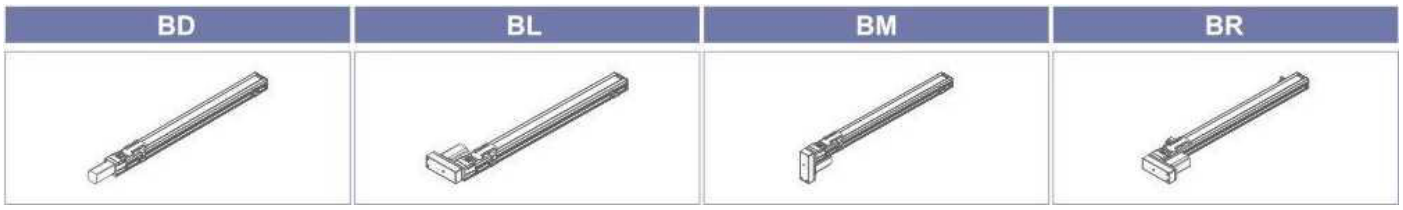
Módulo linear integrado de fuso de esferas · HTH12

KTH12 · Módulo linear integrado de fuso de esferas

Leia posicionamento, carga e velocidade nas mesmas condições de passo e instalação. Para movimento vertical, inclua requisitos de retenção e travão na proposta do eixo.



KTH12 · ilustrações de montagem do motor

Especificações revistas

Parâmetro	Valor	Aplica-se a
Momento de balanço admissível MP	606 Nm	
Momento de balanço admissível MR	1168 Nm	
Momento de balanço admissível MY	606 Nm	
Carga horizontal de catálogo	30 kg	Passo 32 mm
Carga horizontal de catálogo	40 kg	Passo 20 mm
Carga horizontal de catálogo	110 kg	Passo 5 mm
Carga horizontal de catálogo	88 kg	Passo 10 mm
Carga vertical de catálogo	33 kg	Passo 5 mm
Carga vertical de catálogo	10 kg	Passo 20 mm
Carga vertical de catálogo	11 kg	Passo 10 mm
Carga vertical de catálogo	8 kg	Passo 32 mm
Impulso nominal	480 N	Passo 10 mm
Impulso nominal	200 N	Passo 32 mm
Impulso nominal	240 N	Passo 20 mm
Impulso nominal	954 N	Passo 5 mm
Velocidade de catálogo (consulte a tabela de curso/velocidade)	1600 mm/s	Passo 32 mm; Pode ocorrer ressonância acima de 600 mm de curso; use a tabela de curso/velocidade correspondente para a velocidade máxima de funcionamento.
Velocidade de catálogo (consulte a tabela de curso/velocidade)	1000 mm/s	Passo 20 mm; Pode ocorrer ressonância acima de 600 mm de curso; use a tabela de curso/velocidade correspondente para a velocidade máxima de funcionamento.

Parâmetro	Valor	Aplica-se a
Velocidade de catálogo (consulte a tabela de curso/velocidade)	250 mm/s	Passo 5 mm; Pode ocorrer ressonância acima de 600 mm de curso; use a tabela de curso/velocidade correspondente para a velocidade máxima de funcionamento.
Velocidade de catálogo (consulte a tabela de curso/velocidade)	500 mm/s	Passo 10 mm; Pode ocorrer ressonância acima de 600 mm de curso; use a tabela de curso/velocidade correspondente para a velocidade máxima de funcionamento.
Potência do motor	400 W	
Repetibilidade	±0.01 mm	
Diâmetro externo do parafuso	016	
Intervalo de curso	50 mm	
Distância de deslocamento	100-1250 mm	

Uma unidade é impressa apenas onde a origem a indica.

Os desenhos de instalação estão no atlas dimensional separado.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Referência de engenharia

Limites de balanço, horizontal

Passo/carga impressos	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

Distâncias originais condicionadas pela instalação(mm), separadas da velocidade e das configurações vendáveis. Conservam-se vazios/travessões e as posições de linha de origem. Sem substituição de eixo vizinho ou de modelo.

Os glifos não numéricos de origem ISO/S3/S50 são retidos como literais visíveis; os valores numéricos pretendidos exigem confirmação.

A tabela vertical original tem apenas colunas A/C; B não está especificado, não é zero.

Limites de balanço, lado

Passo/carga impressos	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 ·			

Distâncias originais condicionadas pela instalação(mm), separadas da velocidade e das configurações vendáveis. Conservam-se vazios/travessões e as posições de linha de origem. Sem substituição de eixo vizinho ou de modelo.

A tabela vertical original tem apenas colunas A/C; B não está especificado, não é zero.

Limites de balanço, vertical

Passo/carga impressos	A(mm)	B(mm)	C(mm)
5 · 15kg	1200 mm		1200 mm
5 · 22kg	820 mm		820 mm

Passo/carga impressos	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 ·			

Distâncias originais condicionadas pela instalação(mm), separadas da velocidade e das configurações vendáveis. Conservam-se vazios/travessões e as posições de linha de origem. Sem substituição de eixo vizinho ou de modelo.

A tabela vertical original tem apenas colunas A/C; B não está especificado, não é zero.

Referências de encomenda, instalação e aplicação

Âmbito	Referência de origem atual
encomenda	KTH12-L10-S100-BD-P400W-B. Campos de exemplo:modelo/passo/curso/direção do motor/marca-potência/travão. BD:direto;BL:esquerda;BR:direita;BM:inferior. M:Mitsubishi/Y:Yaskawa/P:Panasonic/T:Delta. O exemplo é uma referência de encomenda da origem, não uma identidade de produto.
instalação	Página original BD/BR104 e BL/BM105; as tabelas de instalação começam em 50mm, enquanto a gama principal de percurso começa em 100mm. Uma linha extra de desenho não cria uma configuração vendável de 50mm.
aplicação	Corrediça compacta de fuso embutida orientada a sala limpa, com cursor/assento integrados, base em U e cobertura. Aplicações de origem:FPD, automação de semicondutores/médica, instrumentos de medição de precisão e equipamentos de automação. A limpeza real e a adequação do sistema requerem confirmação de aplicação.