EDA300

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA300

PRODUTO

Um cilindro elétrico servo para movimento linear guiado numa máquina ou linha de produção.

Especificações técnicas

Interruptor de fim de curso	**Interruptor de proximidade**
Velocidade máxima permitida	**<=250 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=600kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=2000mm**
Diâmetro interno	**phi230mm**

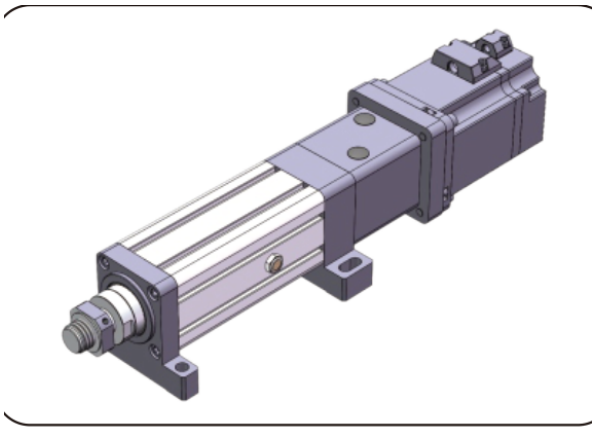

Ilustração de produto

Seleção

Escolha impulso, curso e velocidade como um único regime. Um máximo de catálogo não significa que os outros máximos se apliquem ao mesmo tempo. Confirme o passo do fuso, a montagem do motor, a redução e a ligação da carga antes de encomendar.

Parâmetros básicos

Nota: o impulso, o curso e a velocidade devem ser combinados com o uso real, e os três valores limite não podem ser utilizados em conjunto.

Diâmetro externo	Diâmetro interno	Impulso máximo permitido	Comprimento extensível	Velocidade máxima permitida Ângulo de rotação da haste do êmbolo	Ângulo de rotação da haste do pistão	Interruptor de fim de curso
phi280 mm	phi230mm	<=600KN	<=2000mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor de proximidade

OPÇÕES DE ACIONAMENTO E MOTOR

Avanço do fuso de esferas	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados	Redutores que podem ser combinados
20mm	1:1	/	/	NO	220A	180A, 200A, 220A
25mm	1:1	/	/	NO	220A	180A, 200A, 220A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA300

Cilindros elétricos

Parâmetros do fuso de esferas

Nota: os parâmetros do fuso de esferas aplicam-se a cursos <= 300mm. Para cursos superiores a 300mm, consulte o nosso pessoal técnico.

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez do fuso de esferas	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
JF10020-8	Fuso de esferas	100 mm	20mm	444.9 KN	1526.9 KN	/	12.7mm	75K20	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
JF10025-8	Fuso de esferas	100 mm	25mm	603.3 KN	1891.2 KN	/	15.875mm	75K20	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento rígido de esferas 6217-ZZx2	83.3 KN	63.8 KN
Rolamento axial autocompensador de rolos 29417	600 KN	1730 KN

Polias sincronizadoras e correia

Relação de velocidades das polias síncronas	Especificações da engrenagem motriz	Especificações da engrenagem conduzida	Número de dentes da engrenagem motriz	Número de dentes da roda movida	Distância entre centros das polias síncronas	Perímetro da correia síncrona	Largura da correia síncrona
1:1	14M50T86	14M50T86	45	45	280mm	1190	50mm

emmy@htrobot.com www.htrobot.com