EDA135

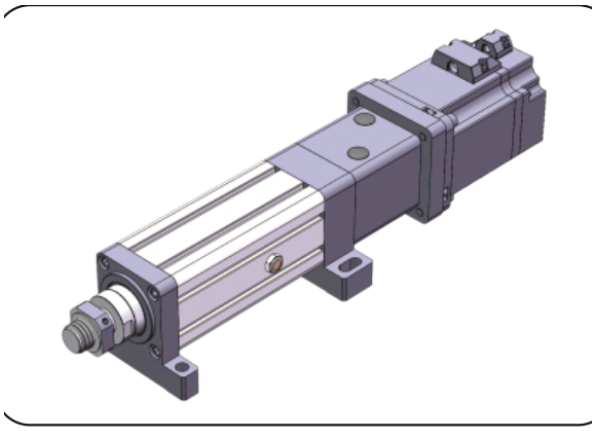
Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA135 EDA135

PRODUKT

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

Technische Daten

Endschalter	**Magnetschalter Näherungsschalter**
Maximal zulässige Geschwindigkeit	**<=250 mm/s**
Maximal zulässige Schubkraft	**<=100kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=2000mm**
Innendurchmesser	**phi120mm**



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 Drehwinkel der Kolbenstange	Drehwinkel der Kolbenstange	Endschalter
134x134 mm	phi120mm	<=100KN	<=2000mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Magnetschalter Näherungsschalter

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	Kombinierbare Getriebe	Kombinierbare Getriebe
10mm	1:1	1.5:1	2:1	130 Baugrößen-Servo	180 Baugrößen-Servo	115A	80A 100A , , 130A, 180A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	130 Baugrößen-Servo	180 Baugrößen-Servo	142A	130A, 180A

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	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe
JFZ5010-8	Kugelgewindetrieb	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

Elektrozylinder

Kugelgewindeparameter (FORTSETZUNG)

Modell der Kugelgewindespindel	Typ	Durchmesser	Steigung der Kugelgewindespindel	Ca (KN)	Coa (KN)	Steifigkeit der Kugelgewindespindel	Kugeldurchmesser	Spindelwelle	Schlankheitsgrad	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe
SFS5020-3.8	Kugelgewindetrieb	50 mm	20mm	13.7 KN	130.7 KN	66Kgf/um	6.35mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Rillenkugellager 6211x2	43.4 KN	29.2 KN
Axial-Rillenkugellager 51311	119 KN	246 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	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

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi110	phi90	-	70	120	10	14	-	-	M50x2
Innengewinde	phi110	phi90	-	45	50	10	-	-	-	M30x1.5
Typ-I-Stecker	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40	85	-	-
Augengelenklager	phi110	phi90	phi50	-	165	10	60	-	-	-
Y-Gelenk	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40.3	86	85	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com