HTROBOT

MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용)

한국어 선정 가이드

리니어 모션 부품과 다축 자동화, Tianjin의 실무 지원과 함께.

Tianjin에 기반한 HTROBOT는 산업용 리니어 모션과 다축 자동화에서 고객과 협력합니다. 제품군은 리니어 모듈, 가이드, 볼 스크루, 액추에이터, XYZ 스테이지를 모읍니다.

모델: MDC8; MDC12; MDC17; MDC22; MDC135

위치 결정, 이송, 다축 장비의 적용 논의와 부품 공급을 연결합니다.

MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용) · HTMDC8

MDC8 · MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용)

구동단과 캐리지 인터페이스는 모델 도면에서 확인하십시오. 축 검토에 벨트 장력, 유지보수 접근, 위치 결정 요구를 포함하십시오.



MDC8 제품 일러스트

검토된 사양

매개변수	값
동기 벨트 폭	30 mm
수평 하중	4 kg
수평 하중	12 kg
수평 하중	35 kg
수평 하중	60 kg
리드	125 mm
최대 속도	2083 mm/s
최대 속도	1250 mm/s
최대 속도	781 mm/s
최대 속도	625 mm/s
모터 출력	400 W
반복 정밀도	±0.05 mm
스트로크 간격	50 mm

매개변수	값
이동 거리	100-3500 mm
수직 하중	4 kg
수직 하중	12 kg
수직 하중	18 kg
수직 하중	18 kg

MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용) · HTMDC12

MDC12 · MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용)

구동단과 캐리지 인터페이스는 모델 도면에서 확인하십시오. 축 검토에 벨트 장력, 유지보수 접근, 위치 결정 요구를 포함하십시오.



MDC12 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
3	1500	3	3
5	900	15	3
8	562	38	3
10	450	46	3

검토된 사양

매개변수	값
벨트 리드	90 mm
동기 벨트 폭	22 mm
모터 출력	400 W
반복 정밀도	±0.05 mm
최대 스트로크	3500 mm
최소 스트로크	100 mm
스트로크 간격	50 mm

MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용) · HTMDC17

MDC17 · MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용)

구동단과 캐리지 인터페이스는 모델 도면에서 확인하십시오. 축 검토에 벨트 장력, 유지보수 접근, 위치 결정 요구를 포함하십시오.



MDC17 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
3	2255	10	10
5	1350	30	20
8	843	75	40
10	675	100	40

검토된 사양

매개변수	값
벨트 리드	135 mm
동기 벨트 폭	50 mm
모터 출력	750 W
반복 정밀도	±0.05 mm
최대 스트로크	3500 mm
최소 스트로크	100 mm
스트로크 간격	50 mm

MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용) · HTMDC22

MDC22 · MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용)

구동단과 캐리지 인터페이스는 모델 도면에서 확인하십시오. 축 검토에 벨트 장력, 유지보수 접근, 위치 결정 요구를 포함하십시오.



MDC22 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
5	1800	30	25
8	1125	75	45
10	900	95	60
15	600	150	60

검토된 사양

매개변수	값
벨트 리드	180 mm
동기 벨트 폭	60 mm
모터 출력	1000 W
반복 정밀도	±0.05 mm
최대 스트로크	3300 mm
최소 스트로크	100 mm
스트로크 간격	50 mm

MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용) · HTMDC135

MDC135 · MDC 유럽형 타이밍벨트 리니어 스테이지(무진 환경용)

구동단과 캐리지 인터페이스는 모델 도면에서 확인하십시오. 축 검토에 벨트 장력, 유지보수 접근, 위치 결정 요구를 포함하십시오.



MDC135 제품 일러스트

검토된 사양

매개변수	값
동기 벨트 폭	35 mm
수평 하중	10 kg
수평 하중	28 kg
수평 하중	45 kg
수평 하중	80 kg
리드	120 mm

매개변수	값
최대 속도	1200 mm/s
최대 속도	750 mm/s
최대 속도	600 mm/s
최대 속도	400 mm/s
모터 출력	400 W
반복 정밀도	±0.05 mm
스트로크 간격	50 mm
이동 거리	100-3500 mm
수직 하중	10 kg
수직 하중	20 kg
수직 하중	30 kg
수직 하중	30 kg

연락처

제품 또는 응용부터 시작하십시오. 문의 초안으로 검토 내용을 모으거나 요구를 직접 문의하십시오.

emmy@htrobot.com
www.htrobot.com
Tianjin, 중국