EDA40

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA40

PRODUTO

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

Especificações técnicas

Diâmetro interno	**phi30 mm**
Interruptor de fim de curso	**Interruptor magnético**
Velocidade máxima permitida	**<=250 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=0.5kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=360 mm**

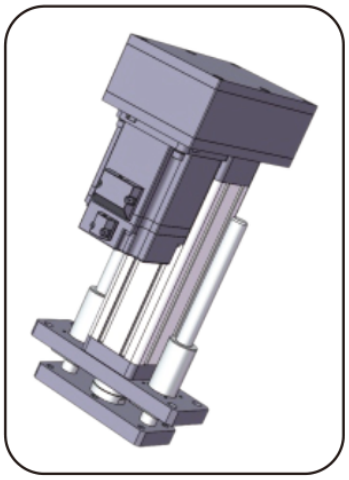

Ilustração de produto

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	Velocidade máxima permitida Ângulo de rotação da haste do êmbolo Interruptor de fim de curso	Interruptor de fim de curso
40x40 mm	phi30 mm	<=0.5KN	<=360 mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

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	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados
04mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO
05mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO

EDA40

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	Grau de precisão	Precisão de posicionamento
BSH1204-3.5	Fuso de esferas	12 mm	04mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
BSH1205-3.5	Fuso de esferas	12 mm	05mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento rígido de esferas 6900-2RSx2	2.7 KN	1.27 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	3M10T21	3M10T15	30	30	47.5mm	186	10mm
1.5:1	3M10T21	3M10T15	20	30	47.5mm	171	10mm
2:1	3M10T21	3M10T15	20	40	47.5mm	186	10mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi34	phi20	-	20	43	3	8	-	17	M12x1.0
Rosca interior	phi34	phi20	-	16	15	3	-	-	17	M10
Conetor tipo I	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	15	17	-
Rolamento de olhal	phi34	phi20	phi10	-	45	3	14	-	17	-
Junta em Y	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	40	19	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com