HTROBOT

MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

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: MD10; MD12; MD14; MD17; MD22; MD135

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

타이밍벨트 리니어 모듈 HTMD10

MD10 · MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

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



MD10 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
3	1500	5	3
5	900	15	3
7	642	30	3
8	562	38	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

타이밍벨트 리니어 모듈 HTMD12

MD12 · MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

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



MD12 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
3	1500	5	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

타이밍벨트 리니어 모듈 HTMD14

MD14 · MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

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



MD14 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
5	1350	10	10
8	843	28	20
10	675	45	20
15	450	80	20

검토된 사양

매개변수	값
벨트 리드	135 mm
동기 벨트 폭	30 mm
모터 출력	400 W
반복 정밀도	±0.05 mm
최대 스트로크	3500 mm
최소 스트로크	100 mm
스트로크 간격	50 mm

타이밍벨트 리니어 모듈 HTMD17

MD17 · MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

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



MD17 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
3	2250	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

타이밍벨트 리니어 모듈 HTMD22

MD22 · MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

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



MD22 제품 일러스트

선정 값

감속비	최고 속도 (mm/s)	수평 하중 (kg)	수직 하중 (kg)
3	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

타이밍벨트 리니어 모듈 HTMD135

MD135 · MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

벨트 구동 플랫폼은 벨트 전달로 캐리지를 움직입니다. 필요한 트래블과 속도를 벨트 배치, 감속 옵션, 장착 공간과 비교하십시오. 구동단과 캐리지 인터페이스는 모델 도면에서 확인하십시오. 축 검토에 벨트 장력, 유지보수 접근, 위치 결정 요구를 포함하십시오.

선정 값

감속비	최대 속도	수평 하중	수직 하중
5	1350 mm/s	15 kg	15 kg
8	843 mm/s	30 kg	20 kg
10	675 mm/s	45 kg	25 kg
15	450 mm/s	85 kg	25 kg

검토된 사양

매개변수	값
동기 벨트 폭	30 mm
벨트 리드	135 mm
모터 출력	750 W
반복 정밀도	±0.05 mm (등급 C)
스트로크 범위	100-3500mm/간격 50

속도 조건: 모터 3000 rpm.

연락처

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

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