EDA50

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA50

PRODUCTO

Un cilindro eléctrico servo para movimiento lineal guiado en una máquina o línea de producción.

Especificaciones técnicas

Diámetro interno	**phi40 mm**
Interruptor de fin de carrera	**Interruptor magnético**
Velocidad máxima permitida	**<=500 mm/s**
Empuje máximo permitido	**<=1.5kN**
Ángulo de giro de la varilla del pistón	**+/-0.3 deg**
Longitud extensible	**<=360 mm**



Ilustración de producto

Selección

Elija empuje, carrera y velocidad como un solo régimen. Un máximo de catálogo no implica que los demás máximos se apliquen a la vez. Confirme el paso del husillo, el montaje del motor, la reducción y la conexión de la carga antes de pedir.

Parámetros básicos

Nota: El empuje, la carrera y la velocidad deben combinarse con el uso real, y los tres valores límite no pueden emplearse a la vez.

Diámetro exterior	Diámetro interno	Empuje máximo permitido	Longitud extensible	Velocidad máxima permitida	Velocidad máxima permitida Ángulo de rotación del vástago Final de carrera	Interruptor de fin de carrera
53x53 mm	phi40 mm	<=1.5KN	<=360 mm	<=500 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

OPCIONES DE ACCIONAMIENTO Y MOTOR

Avance del husillo de bolas	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Reductores que pueden combinarse
05mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	60A	57B	NO
10mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	60A	57B	NO

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA50

Cilindros eléctricos

Parámetros del husillo de bolas

Nota: Los parámetros del husillo de bolas se aplican a carreras <= 300mm. Para carreras mayores que 300mm, consulte a nuestro personal técnico.

Modelo del husillo de bolas	Tipo	Diámetro	Avance del husillo de bolas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez del husillo de bolas	Diámetro de bola	Eje del tornillo	Relación de esbeltez	Grado de precisión	Precisión de posicionamiento
SFA1205-2.8	Husillo de bolas	12 mm	05mm	6.4 KN	12.9 KN	19Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA1210-2.8	Husillo de bolas	12 mm	10mm	6.2 KN	12.6 KN	19Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parámetros de los rodamientos

Modelo de rodamiento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rodamiento rígido de bolas 6200-2RS	5.1 KN	2.39 KN

Poleas sincronizadas y correa

Relación de velocidad de las poleas síncronas	Especificaciones del engranaje motriz	Especificaciones del engranaje conducido	Número de dientes del engranaje conductor	Número de dientes de la rueda conducida	Distancia entre centros de las poleas síncronas	Circunferencia de la correa síncrona	Anchura de la correa síncrona
1:1	3M15T27	3M15T23	32	32	60mm	216	15mm
1.5:1	3M15T27	3M15T23	32	48	60mm	240	15mm
2:1	3M15T27	3M15T23	24	48	60mm	231	15mm

Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

Tipo de conexión de carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi40	phi25	-	30	50	3	10	-	22	M16x1.5
Rosca interior	phi40	phi25	-	20	20	3	-	-	22	M10
Conector tipo I	phi40	phi25	phi12	-	78	3	12	24	22	-
Rodamiento de ojo	phi40	phi25	phi12	-	53	3	16	-	22	-
Articulación Y	phi40	phi25	phi12	-	78	3	12	24	25.4	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com