Module linéaire intégré KTH5

MTH5 · Module linéaire intégré

Lire positionnement, charge et vitesse dans les mêmes conditions de pas et d'installation. Pour un mouvement vertical, inclure les exigences de maintien et de frein dans la proposition d'axe.



MTH5 Illustration produit

Valeurs de sélection

Pas de vis à billes (mm)	Vitesse maximale (mm/s)	Charge horizontale (kg)	Charge verticale (kg)	Poussée nominale (N)
5	250	30	10	341
10	500	15	5	170
20	1000	10	2.5	85

Spécifications examinées · moteur 100 W

Paramètre	Valeur
Caractéristiques de la vis à billes	12 mm
Vitesse maximale	1000 mm/s
Course maximale	800 mm
Puissance du moteur	100 W
Diamètre de la vis à billes	12 mm
Puissance de sortie (condition de tableau)	100 W
Exemple de commande (référence)	MTH5-L05-500-BC-F0-10-B-C4
Porte-à-faux MP	105 N.m
Porte-à-faux MR	150 N.m
Porte-à-faux MY	105 N.m
Répétabilité	±0.01 mm · Classe C
Répétabilité	±0.008 mm · Classe P
Incrément de course	50 mm
Plage de course	50-800 mm

Course supérieure à 600mm exige une vitesse plus basse ;

Les dessins d'installation se trouvent dans l'atlas dimensionnel séparé.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Notes d’application

Référence d’installation moteur: BC : extérieur ; BL : gauche ; BR : droite ; BM : inférieur. Référence de commande source uniquement.

Référence de commande du capteur: C4:672/674 interrupteur photoélectrique ; E5:non fourni. Aucune correspondance extérieur/intérieur ni de direction moteur n’est déduite.

Référence originale du code de précision: Tableau principal C±0.01/P±0.008 ; code de commande L±0.01/P±0.008. Les lettres de code d’origine sont conservées, non fusionnées.