HTMKK · MKK86

MKK86 · HTMKK

Читайте позиционирование, нагрузку и скорость при тех же условиях шага и монтажа. Для вертикального движения включите требования удержания и тормоза в предложение оси.



MKK иллюстрация серии

Проверенные спецификации

Параметр	Значение	Применимо к
Ширина корпуса	86 mm	
Динамическая нагрузка	7144 / 6429 N	Шаг 10 mm; MKK8610
Динамическая нагрузка	4645 / 4175 N	Шаг 20 mm; MKK8620
Ход винта	10 mm	Шаг 10 mm; MKK8610
Ход винта	20 mm	Шаг 20 mm; MKK8620
Момент тангажа MP (A1/A2)	228 / 1309 Nm	Шаг 10 mm; MKK8610
Момент MR (A1/A2)	622 / 3050 Nm	Шаг 10 mm; MKK8610
Момент MR (A1/A2)	1507 / 3014 Nm	Шаг 10 mm; MKK8610
Момент MR (S1/S2)	847 / 1694 Nm	Шаг 10 mm; MKK8610
Наружный диаметр винта	16 mm	Шаг 20 mm; MKK8620
Наружный диаметр винта	16 mm	Шаг 10 mm; MKK8610
Базовая динамическая грузоподъемность ползуна A	31458 N	Шаг 10 mm; MKK8610
Статическая грузоподъемность ползуна A	50764 N	Шаг 10 mm; MKK8610
Базовая динамическая грузоподъемность ползуна S	21051 N	Шаг 10 mm; MKK8610
Статическая грузоподъемность ползуна S	29475 N	Шаг 10 mm; MKK8610
Статическая нагрузка	7655 / 6889 N	Шаг 20 mm; MKK8620
Статическая нагрузка	12642 / 11387 N	Шаг 10 mm; MKK8610
Максимальная масса полезной нагрузки	95 kg	
Ход в обзоре		
Высота сечения H	46	
Момент инерции сечения Ix	74450 mm^4	
Момент инерции сечения Iy	1134000 mm^4	

Инженерная справка

Монтажные чертежи находятся в отдельном размерном атласе.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Максимальная-скорость

Шаг(mm)	Длина рельса L2(mm)	Прецизионный P	Обычный C
10	340	740 mm/s	520 mm/s
10	440	740 mm/s	520 mm/s
10	540	740 mm/s	520 mm/s
10	640	740 mm/s	520 mm/s
10	740	740 mm/s	520 mm/s
10	940	610 mm/s	430 mm/s
20	340	1480 mm/s	1050 mm/s
20	440	1480 mm/s	1050 mm/s
20	540	1480 mm/s	1050 mm/s
20	640	1480 mm/s	1050 mm/s
20	740	1480 mm/s	1050 mm/s
20	940	1220 mm/s	870 mm/s

Длина рельса L2 отличается от хода каретки; исходные значения остаются привязаны к своей длине рельса, шагу и классу.

Класс точности

Длина рельса(mm)	Класс	Повторяемость позиции	Точность позиции	Параллельность хода	Пусковой крутящий момент
340/440/540/640	P	±0.003 mm	0.025 mm	0.015 mm	15 N-cm
340/440/540/640	C	±0.01 mm	- mm	- mm	10 N-cm
740	P	±0.003 mm	0.030 mm	0.020 mm	17 N-cm
740	C	±0.01 mm	- mm	- mm	10 N-cm
940	P	±0.003 mm	0.040 mm	0.030 mm	25 N-cm
940	C	±0.01 mm	- mm	- mm	10 N-cm

Источник явно обозначает позиционные единицы mm и пусковой момент N-cm. Тире сохраняется без числовой грузоподъёмности.

Нагрузки ШВП, MKK8610

Параметр/класс	Текущее исходное значение
Номинальный диаметр винта	16 mm
Ход винта	10 mm
Динамическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	7144 N
Статическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	12642 N
Динамическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	6429 N
Статическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	11387 N

Нагрузки направляющей, MKK8610

Тип каретки	Динамическая грузоподъёмность	Статическая грузоподъёмность
A	31458 N	50764 N
S	21051 N	29475 N

Допустимые статические моменты, MKK8610

Каретка	Момент тангажа MP	Момент рыскания MY	Момент крена MR
A1	622 N-m	622 N-m	1507 N-m
A2	3050 N-m	3050 N-m	3014 N-m
S1	228 N-m	228 N-m	847 N-m
S2	1309 N-m	1309 N-m	1694 N-m

Нагрузки ШВП, MKK8620

Параметр/класс	Текущее исходное значение
Номинальный диаметр винта	16 mm
Ход винта	20 mm
Динамическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	4645 N
Статическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	7655 N
Динамическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	4175 N
Статическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	6889 N

Нагрузки направляющей, MKK8620

Тип каретки	Динамическая грузоподъёмность	Статическая грузоподъёмность
A	31458 N	50764 N
S	21051 N	29475 N

Допустимые статические моменты, MKK8620

Каретка	Момент тангажа MP	Момент рыскания MY	Момент крена MR
A1	622 N-m	622 N-m	1507 N-m
A2	3050 N-m	3050 N-m	3014 N-m
S1	228 N-m	228 N-m	847 N-m
S2	1309 N-m	1309 N-m	1694 N-m

Примечания по применению

Справка по применению: Источник описывает модульный линейный модуль на стальном основании, объединяющий шарико-винтовую передачу и линейную направляющую для оборудования обычной среды, с восприятием нагрузки в четырёх направлениях и рельсом U-сечения.

Монтажная ссылка: Источник задаёт монтаж двигателя HR/HL справа/слева,варианты каретки standard/light и опции крышки/сильфона. Выберите монтажные размеры именно для этого варианта.

Исходная ссылка по смазке: Исходные указания по смазке: пополнять после 100km хода при скорости не выше 60m/min. Интервал T=100×1000/(Ve×60)ч, Ve в м/мин. Исходные схемы пресс-маслёнок различают одинарные и двойные каретки.

Исходная ссылка номинального ресурса: Исходные формулы:направляющая L=((ft/fw)*(C/Pn))^3*50km;винт/подшипник L=((1/fw)*(Ca/Pa,n))^3*10^6rev. Направляющая ft:A1/S1=1.0,A2/S2=0.81. fw:плавно/без удара,V<15m/min:1.0-1.5;normal15<V<60:1.5-2.0;удар/вибрация,V>60:2.0-3.5. Номинальный ресурс исходного модуля берёт меньший результат направляющая/винт.

Заказная ссылка датчика: S0:только корпус концевика; S1:SX671; S2:SX674; S3:GX-F12A; S4:GX-F12A-P; без отметки:нет.

Ссылка для заказа: MKK размеры50/60/86; MKK86 заказной шаг10/20mm,длина корпуса340/440/540/640/740/940mm; P:прецизионный/C:обычный; A:стандарт/S:лёгкая каретка; количество1/2. E обозначает специальную обработку; без отметки — стандарт. C:алюминиевая крышка/B:сильфон/без отметки:без крышки. M:двигатель установлен/без отметки:без двигателя.