EDA50

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA50

PRODUTO

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

Especificações técnicas

Diâmetro interno	**phi40 mm**
Interruptor de fim de curso	**Interruptor magnético**
Velocidade máxima permitida	**<=500 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=1.5kN**
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
53x53 mm	phi40 mm	<=1.5KN	<=360 mm	<=500 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	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados
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 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
SFA1205-2.8	Fuso de esferas	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	Fuso de esferas	12 mm	10mm	6.2 KN	12.6 KN	19Kgf/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 6200-2RS	5.1 KN	2.39 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	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

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da 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
Conetor tipo I	phi40	phi25	phi12	-	78	3	12	24	22	-
Rolamento de olhal	phi40	phi25	phi12	-	53	3	16	-	22	-
Junta em Y	phi40	phi25	phi12	-	78	3	12	24	25.4	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com