EDA40

Vérin électrique servo haute précision et haute charge à course personnalisable EDA40

PRODUIT

Un vérin électrique servo pour un mouvement linéaire guidé dans une machine ou une ligne de production.

Spécifications techniques

Diamètre intérieur	**phi30 mm**
Interrupteur de fin de course	**Interrupteur magnétique**
Vitesse maximale autorisée	**<=250 mm/s**
Poussée maximale admissible	**<=0.5kN**
Angle de rotation de la tige de piston	**+/-0.3 deg**
Longueur extensible	**<=360 mm**

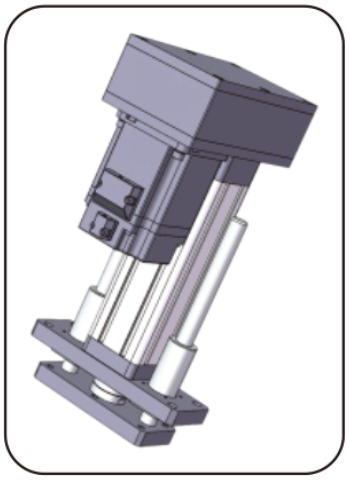

Illustration produit

Sélection

Choisissez poussée, course et vitesse comme un seul régime. Un maximum catalogue n'implique pas que les autres maximums s'appliquent en même temps. Confirmez le pas de vis, le montage moteur, la réduction et la liaison de charge avant commande.

Paramètres de base

Remarque : la poussée, la course et la vitesse doivent être combinées selon l'usage réel ; les trois valeurs limites ne peuvent pas être utilisées ensemble.

Diamètre extérieur	Diamètre intérieur	Poussée maximale admissible	Longueur extensible	Vitesse maximale autorisée	Vitesse maximale admissible Angle de rotation de la tige de piston Fin de course	Interrupteur de fin de course
40x40 mm	phi30 mm	<=0.5KN	<=360 mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interrupteur magnétique

OPTIONS D'ENTRAÎNEMENT ET DE MOTEUR

Avance de la vis à billes	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Rapport de vitesse de la roue synchrone (entrée : sortie)	Spécifications moteur pouvant être installées directement	Spécifications moteur pouvant être installées directement	Réducteurs pouvant être associés
04mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO
05mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA40

Vérins électriques

Paramètres de la vis à billes

Remarque : les paramètres de la vis à billes s'appliquent aux courses <= 300mm. Pour les courses supérieures à 300mm, veuillez consulter notre personnel technique.

Modèle de vis à billes	Type	Diamètre	Avance de la vis à billes	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidité de la vis à billes	Diamètre de la bille	Arbre de vis	Rapport d'élancement	Classe de précision	Précision de positionnement
BSH1204-3.5	Vis à billes	12 mm	04mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
BSH1205-3.5	Vis à billes	12 mm	05mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Paramètres des roulements

Modèle du roulement	Cr (KN)	Cor (KN)
Roulement à billes à gorge profonde 6900-2RSx2	2.7 KN	1.27 KN

Poulies crantées et courroie

Rapport de vitesse des poulies synchrones	Spécifications de la roue menante	Spécifications de la roue menée	Nombre de dents du pignon menant	Nombre de dents de la roue menée	Entraxe des poulies synchrones	Circonférence de la courroie synchrone	Largeur de la courroie synchrone
1:1	3M10T21	3M10T15	30	30	47.5mm	186	10mm
1.5:1	3M10T21	3M10T15	20	30	47.5mm	171	10mm
2:1	3M10T21	3M10T15	20	40	47.5mm	186	10mm

Tableau de correspondance des dimensions (mm)

Type de raccordement de la charge	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Filetage extérieur	phi34	phi20	-	20	43	3	8	-	17	M12x1.0
Filetage intérieur	phi34	phi20	-	16	15	3	-	-	17	M10
Connecteur type I	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	15	17	-
Palier à œil	phi34	phi20	phi10	-	45	3	14	-	17	-
Raccord en Y	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	40	19	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com