Módulo lineal integrado KTH12

MTH12 · Módulo lineal integrado

Lea posicionamiento, carga y velocidad bajo las mismas condiciones de paso e instalación. Para movimiento vertical, incluya requisitos de sujeción y freno en la propuesta del eje.



MTH12 Ilustración de producto

Valores de selección

Paso del husillo de bolas (mm)	Velocidad máxima (mm/s)	Carga horizontal (kg)	Carga vertical (kg)	Empuje nominal (N)
5	250	110	33	1388
10	500	88	22	694
20	1000	40	10	347
32	1600	30	8	218

Especificaciones revisadas · motor 400 W

Parámetro	Valor
Carrera máxima	1050 mm
Potencia del motor	400 W
Diámetro del husillo de bolas	16 mm
Potencia de salida (condición de tabla)	400 W
Ejemplo de pedido (referencia)	MTH12-L05-500-BC-F0-40-B-C4
Voladizo MP	606 N.m
Voladizo MR	606 N.m
Voladizo MY	1168 N.m
Repetibilidad	±0.01 mm · Grado C
Repetibilidad	±0.008 mm · Grado P
Incremento de carrera	50 mm
Rango de carrera	50-1250 mm

Carrera sobre800mm requiere menor velocidad;
Se conserva el conflicto de origen Main1250mm/ordering1050mm.
Los dibujos de instalación están en el atlas dimensional aparte.
emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Referencia de ingeniería

Notas de aplicación

Referencia de instalación del motor: BC: exterior; BL: izquierda; BR: derecha; BM: inferior. Solo referencia de pedido de origen.

Referencia de pedido del sensor: C4:672/674 interruptor fotoeléctrico; E5:no suministrado. No se infiere correspondencia exterior/interior ni de dirección del motor.

Referencia original del código de precisión: Tabla principal C±0.01/P±0.008; código de pedido L±0.01/P±0.008. Las letras de código originales se conservan, no se fusionan.

Conflicto de carrera de origen: Tabla principal y vista general:50-1250mm; columna de pedido:50-1050mm. Confirme los límites conflictivos 1050/1250 para carrera por encima de 1050; no sustituya en silencio ninguna fuente.