Module linéaire intégré KTH8

MTH8 · 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.



MTH8 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	50	15	683
10	500	30	8	341
20	1000	18	3	174
32	1600	9	-	85

Spécifications examinées · moteur 200 W

Paramètre	Valeur
Course maximale	1050 mm
Puissance du moteur	200 W
Diamètre de la vis à billes	16 mm
Puissance de sortie (condition de tableau)	200 W
Exemple de commande (référence)	MTH8-L05-500-BC-F0-20-B-C4
Porte-à-faux MP	320 N.m
Porte-à-faux MR	630 N.m
Porte-à-faux MY	320 N.m
Répétabilité	±0.01 mm · Classe C
Répétabilité	±0.008 mm · Classe P
Incrément de course	50 mm
Plage de course	50-1050 mm

Course supérieure à 750mm exige une vitesse plus basse ;
Le tiret source n'est pas un zéro ni une charge verticale documentée.
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.