HTMKK · MKK60

MKK60 · HTMKK

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.



MKK illustration de la série

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur	S’applique à
Largeur du corps	60 mm	
Charge dynamique	3744 / 3377 N	Pas 5 mm ; MKK6005
Charge dynamique	2410 / 2107 N	Pas 10 mm ; MKK6010
Pas	10 mm	Pas 10 mm ; MKK6010
Pas	5 mm	Pas 5 mm ; MKK6005
Moment de tangage MP (A1/A2)	72 / 367 Nm	Pas 5 mm ; MKK6005
Moment de roulis MR (A1/A2)	152 / 760 Nm	Pas 5 mm ; MKK6005
Moment de roulis MR (A1/A2)	419 / 838 Nm	Pas 5 mm ; MKK6005
Moment de roulis MR (S1/S2)	241 / 482 Nm	Pas 5 mm ; MKK6005
Diamètre extérieur de la vis	12 mm	Pas 10 mm ; MKK6010
Diamètre extérieur de la vis	12 mm	Pas 5 mm ; MKK6005
Charge dynamique de base du patin A	13230 N	Pas 5 mm ; MKK6005
Charge statique du patin A	21462 N	Pas 5 mm ; MKK6005
Charge dynamique de base du patin S	7173 N	Pas 5 mm ; MKK6005
Charge statique du patin S	11574 N	Pas 5 mm ; MKK6005
Charge statique	6243 / 5625 N	Pas 5 mm ; MKK6005
Charge statique	3743 / 3234 N	Pas 10 mm ; MKK6010
Masse maximale de la charge utile	42 kg	
Course maximale	500	
Exemple de commande (référence)	MKK60 10 P E-400 E A2 E-F0 C S0 M	
Hauteur de section H	33	
Moment quadratique de section Ix	20560 mm^4	
Moment quadratique de section Iy	280200 mm^4	

Une unité n’est imprimée que là où la source en indique une.

Les dessins d’installation se trouvent dans l’atlas dimensionnel séparé.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Vitesse-maximale

Pas(mm)	Longueur de rail L2(mm)	Précision P	Général C
5	150	550 mm/s	390 mm/s
5	200	550 mm/s	390 mm/s
5	300	550 mm/s	390 mm/s
5	400	550 mm/s	390 mm/s
5	500	550 mm/s	390 mm/s
5	600	340 mm/s	340 mm/s
10	150	1100 mm/s	790 mm/s
10	200	1100 mm/s	790 mm/s
10	300	1100 mm/s	790 mm/s
10	400	1100 mm/s	790 mm/s
10	500	1100 mm/s	790 mm/s
10	600	670 mm/s	670 mm/s

La longueur de rail L2 est distincte de la course du chariot ; les valeurs source restent liées à leur longueur de rail, pas et classe.

Classe de précision

Longueur de rail(mm)	Classe	Répétabilité de position	Précision de position	Parallélisme de course	Couple de démarrage
150/200/300/400	P	±0.003 mm	0.020 mm	0.010 mm	15 N-cm
150/200/300/400	C	±0.01 mm	- mm	- mm	7 N-cm
500/600	P	±0.003 mm	0.025 mm	0.015 mm	15 N-cm
500/600	C	±0.01 mm	- mm	- mm	7 N-cm

La source étiquette explicitement les unités de position mm et le couple de démarrage N-cm. Un tiret est conservé sans charge numérique.

Charges de vis à billes, MKK6005

Paramètre/classe	Valeur source actuelle
Diamètre nominal de la vis	12 mm
Pas	5 mm
Charge dynamique P de la vis à billes	3744 N
Charge statique P de la vis à billes	6243 N
Charge dynamique C de la vis à billes	3377 N
Charge statique C de la vis à billes	5625 N

Charges du guidage, MKK6005

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	13230 N	21462 N
S	7173 N	11574 N

Moments statiques admissibles, MKK6005

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	152 N-m	152 N-m	419 N-m

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A2	760 N-m	760 N-m	838 N-m
S1	72 N-m	72 N-m	241 N-m
S2	367 N-m	367 N-m	482 N-m

Charges de vis à billes, MKK6010

Paramètre/classe	Valeur source actuelle
Diamètre nominal de la vis	12 mm
Pas	10 mm
Charge dynamique P de la vis à billes	2410 N
Charge statique P de la vis à billes	3743 N
Charge dynamique C de la vis à billes	2107 N
Charge statique C de la vis à billes	3234 N

Charges du guidage, MKK6010

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	13230 N	21462 N
S	7173 N	11574 N

Moments statiques admissibles, MKK6010

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	152 N-m	152 N-m	419 N-m
A2	760 N-m	760 N-m	838 N-m
S1	72 N-m	72 N-m	241 N-m
S2	367 N-m	367 N-m	482 N-m

Notes d’application

Référence d’application: La source décrit un module linéaire modulaire à base acier intégrant vis à billes et guidage linéaire pour équipements d’environnement courant, avec support de charge dans quatre directions et un rail en U.

Référence d’installation: La source fournit le montage moteur HR/HL droite/gauche,variantes de chariot standard/léger et options capot/soufflet. Choisissez les cotes de montage pour cette variante exacte.

Référence de lubrification source: Consignes de graissage source : réapprovisionner après 100km de course pour une vitesse n’excédant pas 60m/min. Intervalle T=100×1000/(Ve×60)heures, Ve en m/min. Les implantations de graisseurs source distinguent chariots simples et doubles.

Référence source de durée de vie nominale: Formules source:guidage L=((ft/fw)*(C/Pn))^3*50km;vis/roulement L=((1/fw)*(Ca/Pa,n))^3*10^6rev. Guidage ft:A1/S1=1.0,A2/S2=0.81. fw:lisse/sans choc,V<15m/min:1.0-1.5;normal15<V<60:1.5-2.0;choc/vibration,V>60:2.0-3.5. La durée de vie nominale du module source prend le plus petit résultat guidage/vis.

Référence de commande du capteur : S0:corps de fin de course seulement ; S1:SX671 ; S2:SX674 ; S3:GX-F12A ; S4:GX-F12A-P ; sans marque:aucun.

Référence de commande : MKK tailles50/60/86 ; MKK60 pas de commande5/10mm,longueur de corps150/200/300/400/500/600mm ; P:précision/C:général ; A:standard/S:chariot léger ; quantité1/2. E désigne un usinage spécial ; sans marque désigne le standard. C:capot aluminium/B:soufflet/sans marque:sans capot. M:moteur monté/sans marque:sans moteur.