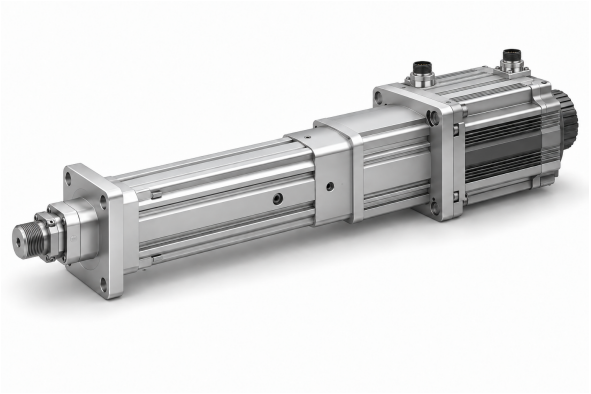
EDA115

Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA115

PRODUKT

Ein Servo-Elektrozylinder für geführte Linearbewegung in einer Maschine oder Fertigungslinie.



Produktabbildung

Technische Daten

Endschalter	**Magnetschalter**
Maximal zulässige Geschwindigkeit	**<=250 mm/s**
Maximal zulässige Schubkraft	**<=50kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=2000mm**
Innendurchmesser	**phi100mm**

Auswahl

Schub, Hub und Geschwindigkeit als eine Einsatzaufgabe wählen. Ein Katalogmaximum bedeutet nicht, dass die anderen Maxima gleichzeitig gelten. Vor der Bestellung Steigung, Motoranbau, Untersetzung und Lastanschluss bestätigen.

Grundparameter

Hinweis: Schubkraft, Hub und Geschwindigkeit sind mit dem tatsächlichen Einsatz abzustimmen; die drei Grenzwerte dürfen nicht gleichzeitig ausgenutzt werden.

Außendurchmesser	Innendurchmesser	Maximal zulässige Schubkraft	Ausfahrbare Länge	Maximal zulässige Geschwindigkeit	Maximal zulässige Geschwindigkeit Drehwinkel der Kolbenstange Endschalter	Endschalter
112x112 mm	phi100mm	<=50KN	<=2000mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Magnetschalter

ANTRIEBS- UND MOTOROPTIONEN

Steigung der Kugelgewindespindel	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Kombinierbare Getriebe	Kombinierbare Getriebe
05mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	115A	80A 100A , , 130A, 180A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	115A	80A 100A , , 130A, 180A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	142A	130A, 180A
40mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	142A	130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA115

Elektrozylinder

Kugelgewindeparameter

Hinweis: Die Parameter des Kugelgewindes gelten für Hübe <= 300mm. Bei Hüben größer als 300mm wenden Sie sich bitte an unser technisches Personal.

Modell der Kugelgewindespindel	Typ	Durchmesser	Steigung der Kugelgewindespindel	Ca (KN)	Coa (KN)	Steifigkeit der Kugelgewindespindel	Kugeldurchmesser	Spindelwelle	Schlankheitsgrad	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe
SFNU4005-4	Kugelgewindetrieb	40 mm	05mm	20.6 KN	78.3 KN	63Kgf/um	3.175mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFNU4010-4	Kugelgewindetrieb	40 mm	10mm	52.9 KN	152 KN	73Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA4020-2.8	Kugelgewindetrieb	40 mm	20mm	38.8 KN	105 KN	54Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA4040-1.8	Kugelgewindetrieb	40 mm	40mm	25.3 KN	65 KN	34Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA4040-1.8	Kugelgewindetrieb	40 mm	40mm	37 KN	101.4 KN	52Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Schrägkugellager 7009C/DT	24.4 KN	19.3 KN
Axial-Rillenkugellager 51309	80 KN	163 KN

Zahnriemenscheiben und Riemen

Drehzahlverhältnis der Synchronriemenscheiben	Spezifikationen des treibenden Zahnrads	Spezifikationen des angetriebenen Zahnrads	Zähnezahl des Antriebszahnrads	Zähnezahl des Abtriebsrads	Achsabstand der Synchronriemenscheiben	Umfang des Synchronriemens	Breite des Synchronriemens
1:1	8M50T59	8M50T59	40	40	176mm	672	50mm
1.5:1	8M50T59	8M50T59	30	45	176mm	656	50mm
2:1	8M50T59	8M50T59	30	60	176mm	720	50mm

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi90	phi75	-	60	110	5	14	-	-	M40x1.5
Innengewinde	phi90	phi75	-	40	30	5	-	-	-	M24
Typ-I-Stecker	phi90	phi75	phi35	-	215	5	35	55	-	-
Augengelenklager	phi90	phi75	phi35	-	140	5	25	-	-	-
Y-Gelenk	phi90	phi75	phi35	-	215	5	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com