HTROBOT

일체형 볼 스크루 리니어 모듈

한국어 선정 가이드

리니어 모션 부품과 다축 자동화, Tianjin의 실무 지원과 함께.

Tianjin에 기반한 HTROBOT는 산업용 리니어 모션과 다축 자동화에서 고객과 협력합니다. 제품군은 리니어 모듈, 가이드, 볼 스크루, 액추에이터, XYZ 스테이지를 모읍니다.

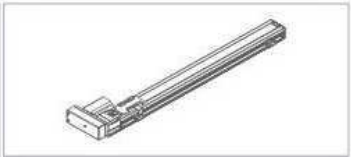
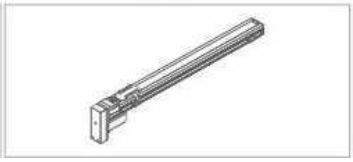
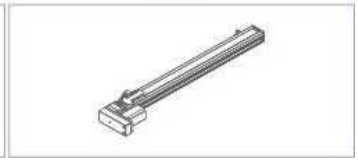
모델: KTH5; KTH8; KTH12

위치 결정, 이송, 다축 장비의 적용 논의와 부품 공급을 연결합니다.

일체형 볼 스크루 리니어 모듈 · HTH5

KTH5 · 일체형 볼 스크루 리니어 모듈

같은 리드와 설치 조건에서 위치 결정, 하중, 속도를 읽으십시오. 수직 운동에서는 홀딩과 브레이크 요구를 축 제안에 포함하십시오.

BD	BL	BM	BR
			

KTH5 · 모터 장착 일러스트

검토된 사양

매개변수	값	적용 대상
허용 오버행 모멘트 MP	100 Nm	
허용 오버행 모멘트 MR	145 Nm	
허용 오버행 모멘트 MY	100 Nm	
카탈로그 수평 하중	15 kg	리드 10 mm
카탈로그 수평 하중	30 kg	리드 5 mm
카탈로그 수직 하중	5 kg	리드 10 mm
카탈로그 수직 하중	10 kg	리드 5 mm
정격 추력	327 N	리드 5 mm
정격 추력	163 N	리드 10 mm
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	500 mm/s	리드 10 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.

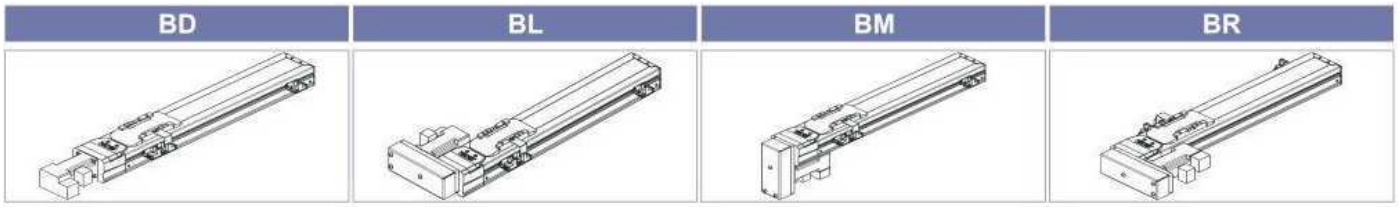
매개변수	값	적용 대상
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	250 mm/s	리드 5 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
모터 출력	100 W	
반복 정밀도	±0.01 mm	
스크루 외경	012	
스트로크 간격	50 mm	
이동 거리	100-800 mm	

단위는 원문에 있는 곳에만 인쇄합니다.

일체형 볼 스크루 리니어 모듈 · HTH8

KTH8 · 일체형 볼 스크루 리니어 모듈

같은 리드와 설치 조건에서 위치 결정, 하중, 속도를 읽으십시오. 수직 운동에서는 홀딩과 브레이크 요구를 축 제안에 포함하십시오.



KTH8 · 모터 장착 일러스트

검토된 사양

매개변수	값	적용 대상
허용 오버행 모멘트 MP	320 Nm	
허용 오버행 모멘트 MR	630 Nm	
허용 오버행 모멘트 MY	320 Nm	
카탈로그 수평 하중	50 kg	리드 5 mm
카탈로그 수평 하중	30 kg	리드 10 mm
카탈로그 수평 하중	15 kg	리드 20 mm
카탈로그 수직 하중	15 kg	리드 5 mm
카탈로그 수직 하중	6 kg	리드 20 mm
카탈로그 수직 하중	8 kg	리드 10 mm
정격 추력	340 N	리드 10 mm
정격 추력	176 N	리드 20 mm
정격 추력	685 N	리드 5 mm

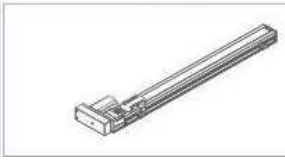
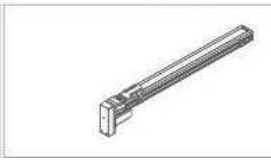
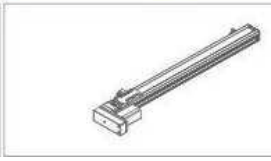
매개변수	값	적용 대상
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	1000 mm/s	리드 20 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	500 mm/s	리드 10 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	250 mm/s	리드 5 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
모터 출력	200 W	
반복 정밀도	±0.01 mm	
스크루 외경	016	
스트로크 간격	50 mm	
이동 거리	100-1050 mm	

단위는 원문에 있는 곳에만 인쇄합니다.

일체형 볼 스크루 리니어 모듈 · HTH12

KTH12 · 일체형 볼 스크루 리니어 모듈

같은 리드와 설치 조건에서 위치 결정, 하중, 속도를 읽으십시오. 수직 운동에서는 홀딩과 브레이크 요구를 축 제안에 포함하십시오.

BD	BL	BM	BR
			

KTH12 · 모터 장착 일러스트

검토된 사양

매개변수	값	적용 대상
허용 오버행 모멘트 MP	606 Nm	
허용 오버행 모멘트 MR	1168 Nm	
허용 오버행 모멘트 MY	606 Nm	
카탈로그 수평 하중	30 kg	리드 32 mm
카탈로그 수평 하중	40 kg	리드 20 mm
카탈로그 수평 하중	110 kg	리드 5 mm
카탈로그 수평 하중	88 kg	리드 10 mm

매개변수	값	적용 대상
카탈로그 수직 하중	33 kg	리드 5 mm
카탈로그 수직 하중	10 kg	리드 20 mm
카탈로그 수직 하중	11 kg	리드 10 mm
카탈로그 수직 하중	8 kg	리드 32 mm
정격 추력	480 N	리드 10 mm
정격 추력	200 N	리드 32 mm
정격 추력	240 N	리드 20 mm
정격 추력	954 N	리드 5 mm
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	1600 mm/s	리드 32 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	1000 mm/s	리드 20 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	250 mm/s	리드 5 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
카탈로그 속도 (스트로크/속도 표 참조)	500 mm/s	리드 10 mm; 600 mm를 넘는 스트로크에서는 공진이 날 수 있습니다. 최고 운전 속도는 해당 스트로크/속도 표를 사용하십시오.
모터 출력	400 W	
반복 정밀도	±0.01 mm	
스크루 외경	016	
스트로크 간격	50 mm	
이동 거리	100-1250 mm	

단위는 원문에 있는 곳에만 인쇄합니다.

연락처

제품 또는 응용부터 시작하십시오. 문의 초안으로 검토 내용을 모으거나 요구를 직접 문의하십시오.

emmy@htrobot.com
www.htrobot.com
Tianjin, 중국