EDA60Z

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA60Z

PRODUTO

Um cilindro elétrico servo para movimento linear guiado numa máquina ou linha de produção.

Especificações técnicas

Interruptor de fim de curso	**Interruptor magnético**
Velocidade máxima permitida	**<=500 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=5kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=800 mm**
Diâmetro interno	**phi50 mm**

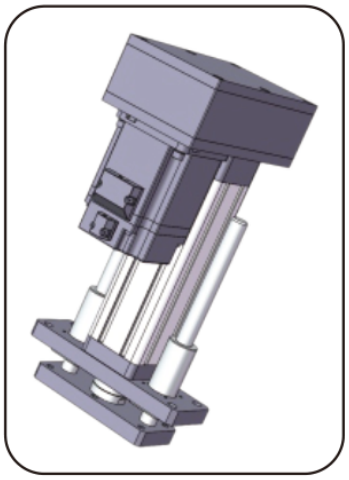

Ilustração de produto

Seleção

Escolha impulso, curso e velocidade como um único regime. Um máximo de catálogo não significa que os outros máximos se apliquem ao mesmo tempo. Confirme o passo do fuso, a montagem do motor, a redução e a ligação da carga antes de encomendar.

Parâmetros básicos

Nota: o impulso, o curso e a velocidade devem ser combinados com o uso real, e os três valores limite não podem ser utilizados em conjunto.

Diâmetro externo	Diâmetro interno	Impulso máximo permitido	Comprimento extensível	Velocidade máxima permitida	Velocidade máxima permitida Ângulo de rotação da haste do êmbolo Interruptor de fim de curso	Interruptor de fim de curso
61x61mm	phi50 mm	<=5KN	<=800 mm	<=500 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

OPÇÕES DE ACIONAMENTO E MOTOR

Avanço do fuso de esferas	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados	Redutores que podem ser combinados
05mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A
16mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A

Parâmetros do fuso de esferas

Nota: os parâmetros do fuso de esferas aplicam-se a cursos <= 300mm. Para cursos superiores a 300mm, consulte o nosso pessoal técnico.

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez do fuso de esferas	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
SFNU1605-4	Fuso de esferas	16 mm	05mm	13.5 KN	29.9 KN	32Kgf/um	3.175mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

EDA60Z

Cilindros elétricos

Parâmetros do fuso de esferas (CONTINUAÇÃO)

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez do fuso de esferas	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
SFNU1610-3	Fuso de esferas	16 mm	10mm	10.8 KN	23.5 KN	26Kgf/um	3.175mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA1616-1.8	Fuso de esferas	16 mm	16mm	5.4 KN	11.1 KN	14Kgf/um	2.778mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA1620-1.8	Fuso de esferas	16 mm	20mm	5.4 KN	11.4 KN	14Kgf/um	2.778mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento rígido de esferas 6004-ZZ	9.38 KN	5.03 KN
Rolamento axial de esferas 51105	19.6 KN	37 KN

Polias sincronizadoras e correia

Relação de velocidades das polias síncronas	Especificações da engrenagem motriz	Especificações da engrenagem conduzida	Número de dentes da engrenagem motriz	Número de dentes da roda movida	Distância entre centros das polias síncronas	Perímetro da correia síncrona	Largura da correia síncrona
1:1	5M20T34	5M20T30	36	36	85mm	350	20mm
1.5:1	5M20T34	5M20T30	24	36	85mm	320	20mm
2:1	5M20T34	5M20T30	24	48	85mm	355	20mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi50	phi35	-	30	50	3	11	-	33	M20x1.5
Rosca interior	phi50	phi35	-	30	20	3	-	-	33	M16
Conetor tipo I	phi50	phi35	phi16	-	95	3	16	32	33	-
Rolamento de olhal	phi50	phi35	phi16	-	61	3	21	-	33	-
Junta em Y	phi50	phi35	phi16	-	95	3	16	32	32	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com