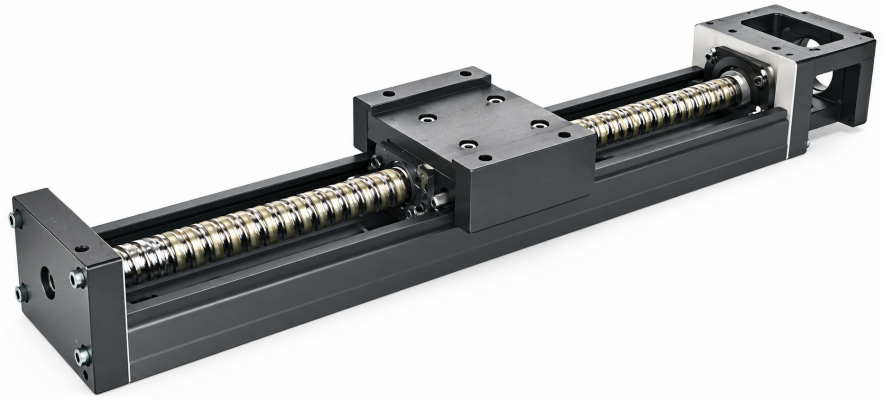
Série de modules KK HTKK50

TKK50 · Série de modules TKK

Utiliser les lignes de cotes et de mouvement du modèle exact. Conserver ensemble charge, vitesse et conditions de positionnement lors de la comparaison.



TKK illustration de la série

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur
Précision de positionnement (classe de précision)	0.02
Parallélisme de déplacement (classe de précision)	0.01
Couple de démarrage	4 / 2 N-cm
Longueur du rail	150 / 200 / 250 / 300 mm

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

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Classe de précision

Longueur de rail(mm)	Classe P/C	Caractéristique de position(telle qu’imprimée)	Précision de position(telle qu’imprimée)	Parallélisme de course(tel qu’imprimé)	Couple de démarrage
150/200/250/300	P	±0.003	0.020	0.010	4 N-cm
150/200/250/300	C	±0.01	-	-	2 N-cm

les valeurs et les lettres de classe sont conservées.

Cette taille apparaît dans le tableau de précision partagé. Des spécifications principales dédiées charge/vitesse/commande ne sont pas fournies dans ce chapitre examiné.

Notes d’application

Référence d’application: La description de famille source intègre une vis à billes avec un guidage en U pour un mouvement linéaire compact, citant des équipements semi-conducteurs, médicaux, automobiles et d’automatisation.

Périmètre source disponible: Dans le chapitre examiné, seules des lignes de précision partagées sont disponibles pour cette taille ; les spécifications dédiées de charge, de vitesse et de commande exigent une source supplémentaire du modèle exact.