EDA80

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA80

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	**<=1000 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=20kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=750 mm**
Diâmetro interno	**phi65 mm**

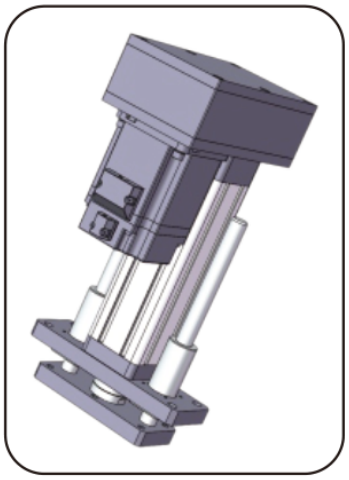

Ilustração de produto

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
80x80 mm	phi65 mm	<=20KN	<=750 mm	<=1000 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	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	100A	130A	60A	60A, 80A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
25mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA80

Cilindros elétricos

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
SFNU2505-4	Fuso de esferas	25 mm	05mm	16.9 KN	48 KN	45Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFNU2510-4	Fuso de esferas	25 mm	10mm	28.9 KN	71.5 KN	50Kgf/um	4.762mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA2525-1.8	Fuso de esferas	25 mm	25mm	8.2 KN	21.5 KN	22Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento rígido de esferas 6206-ZZ x2	19.5 KN	11.3 KN
Rolamento axial de esferas plano 51206	29.3 KN	58 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	5M25T42	5M25T42	40	40	110mm	420	25mm
1.5:1	5M25T42	5M25T42	30	45	110mm	410	25mm
2:1	5M25T42	5M25T42	30	60	110mm	450	25mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi65	phi50	-	40	65	3	12	-	46	M30x1.5
Rosca interior	phi65	phi50	-	40	25	3	-	-	46	M20
Conetor tipo I	phi65	phi50	phi30	-	150	3	30	51	46	-
Rolamento de olhal	phi65	phi50	phi25	-	80	3	31	-	46	-
Junta em Y	phi65	phi50	phi30	-	150	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com