Modulo lineare integrato KTH12

MTH12 · Modulo lineare integrato

Leggere posizionamento, carico e velocità nelle stesse condizioni di passo e installazione. Per il movimento verticale, includere i requisiti di tenuta e freno nella proposta dell'asse.



MTH12 Illustrazione prodotto

Valori di selezione

Passo della vite a sfere (mm)	Velocità massima (mm/s)	Carico orizzontale (kg)	Carico verticale (kg)	Spinta nominale (N)
5	250	110	33	1388
10	500	88	22	694
20	1000	40	10	347
32	1600	30	8	218

Specifiche esaminate · motore 400 W

Parametro	Valore
Corsa massima	1050 mm
Potenza del motore	400 W
Diametro della vite a ricircolo di sfere	16 mm
Potenza in uscita (condizione di tabella)	400 W
Esempio d'ordine (riferimento)	MTH12-L05-500-BC-F0-40-B-C4
Sbalzo MP	606 N.m
Sbalzo MR	606 N.m
Sbalzo MY	1168 N.m
Ripetibilità	±0.01 mm · Grado C
Ripetibilità	±0.008 mm · Grado P
Incremento di corsa	50 mm
Intervallo di corsa	50-1250 mm

Corsa oltre800mm richiede velocità inferiore;
Il conflitto di origine Main1250mm/ordering1050mm è conservato.
I disegni di installazione sono nell'atlante dimensionale separato.
emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Riferimento tecnico

Note applicative

Riferimento di installazione del motore: BC: esterno; BL: sinistra; BR: destra; BM: inferiore. Solo riferimento d’ordine della fonte.

Riferimento d’ordine del sensore: C4:672/674 interruttore fotoelettrico; E5:non fornito. Non si deduce alcuna corrispondenza esterno/interno o direzione motore.

Riferimento originale del codice di precisione: Tabella principale C±0.01/P±0.008; codice d’ordine L±0.01/P±0.008. Le lettere di codice originali sono conservate, non unite.

Conflitto di corsa di origine: Tabella principale e panoramica:50-1250mm; colonna d’ordine:50-1050mm. Confermare i limiti in conflitto 1050/1250 per corsa sopra 1050; non sostituire silenziosamente alcuna fonte.