EDA75

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA75

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	**<=6.8kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=600 mm**
Diâmetro interno	**phi63 mm**

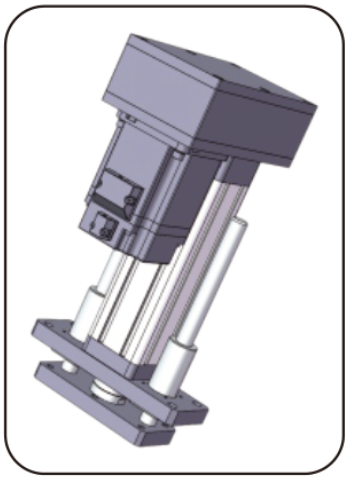

Ilustração de produto

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
75x75 mm	phi63 mm	<=6.8KN	<=600 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	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados
05mm	1:1	1.5:1	2:1	60A	80A	86B	NO
10mm	1:1	1.5:1	2:1	60A	80A	86B	NO
20mm	1:1	1.5:1	2:1	60A	80A	86B	NO

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
SFNU2005-4	Fuso de esferas	20 mm	05mm	15.2 KN	38 KN	39Kgf/um	3.175mm	12K4	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA75

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
SFA2010-3.8	Fuso de esferas	20 mm	10mm	14.8 KN	38 KN	40Kgf/um	3.175mm	12K4	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA2020-1.8	Fuso de esferas	20 mm	20mm	7.4 KN	17.2 KN	19Kgf/um	3.175mm	12K4	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento de rolos cónicos 30302x2	23.6 KN	21.1 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	5M15T29	5M15T29	36	36	85mm	350	15mm
1.5:1	5M15T29	5M15T29	24	36	85mm	320	15mm
2:1	5M15T29	5M15T29	24	48	85mm	355	15mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi60	phi45	-	40	65	3	12	-	41	M30x1.5
Rosca interior	phi60	phi45	-	40	25	3	-	-	41	M20
Conetor tipo I	phi60	phi45	phi20	-	118	3	20	40	41	-
Rolamento de olhal	phi60	phi45	phi20	-	72	3	25	-	41	-
Junta em Y	phi60	phi45	phi20	-	118	3	20	40	44.4	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com