# EDA60Z

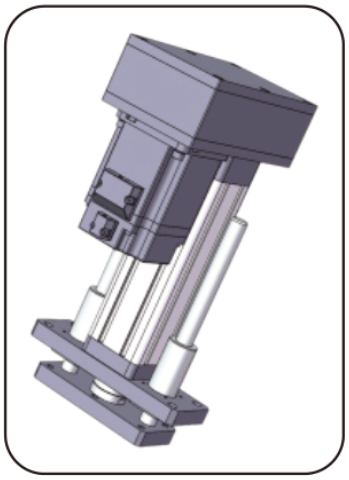
Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA60Z

## PRODUKT

Ein Servo-Elektrozylinder für geführte Linearbewegung in einer Maschine oder Fertigungslinie.

## Technische Daten

| | |
|---|---|
| Endschalter | **Magnetschalter** |
| Maximal zulässige Geschwindigkeit | **<=500 mm/s** |
| Maximal zulässige Schubkraft | **<=5kN** |
| Drehwinkel der Kolbenstange | **+/-0.3 deg** |
| Ausfahrbare Länge | **<=800 mm** |
| Innendurchmesser | **phi50 mm** |



Produktabbildung

## Auswahl

Schub, Hub und Geschwindigkeit als eine Einsatzaufgabe wählen. Ein Katalogmaximum bedeutet nicht, dass die anderen Maxima gleichzeitig gelten. Vor der Bestellung Steigung, Motoranbau, Untersetzung und Lastanschluss bestätigen.

## Grundparameter

Hinweis: Schubkraft, Hub und Geschwindigkeit sind mit dem tatsächlichen Einsatz abzustimmen; die drei Grenzwerte dürfen nicht gleichzeitig ausgenutzt werden.

| Außendurchmesser | Innendurchmesser | Maximal zulässige Schubkraft | Ausfahrbare Länge | Maximal zulässige Geschwindigkeit | Maximal zulässige Geschwindigkeit Drehwinkel der Kolbenstange Endschalter | Endschalter |
|---|---|---|---|---|---|---|
| 61x61mm | phi50 mm | <=5KN | <=800 mm | <=500 mm/s | +/-0.3 deg | Magnetschalter |

## ANTRIEBS- UND MOTOROPTIONEN

| Steigung der Kugelgewindespindel | Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang) | Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang) | Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang) | Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können | Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können | Kombinierbare Getriebe | Kombinierbare Getriebe |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 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 |

## Kugelgewindeparameter

Hinweis: Die Parameter des Kugelgewindes gelten für Hübe <= 300mm. Bei Hüben größer als 300mm wenden Sie sich bitte an unser technisches Personal.

| Modell der Kugelgewindespindel | Typ | Durchmesser | Steigung der Kugelgewindespindel | Ca (KN) | Coa (KN) | Steifigkeit der Kugelgewindespindel | Kugeldurchmesser | Spindelwelle | Schlankheitsgrad | Positioniergenauigkeit \| Genauigkeitsstufe | Positioniergenauigkeit \| Genauigkeitsstufe |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| SFNU1605-4 | Kugelgewindetrieb | 16 mm | 05mm | 13.5 KN | 29.9 KN | 32Kgf/um | 3.175mm | 14K5 | 1:30 | C5/+/-0.01 | C7/+/-0.02 |


emmy@htrobot.com www.htrobot.com

# EDA60Z

Elektrozylinder

## Kugelgewindeparameter (FORTSETZUNG)

| Modell der Kugelgewindespindel | Typ | Durchmesser | Steigung der Kugelgewindespindel | Ca (KN) | Coa (KN) | Steifigkeit der Kugelgewindespindel | Kugeldurchmesser | Spindelwelle | Schlankheitsgrad | Positioniergenauigkeit \| Genauigkeitsstufe | Positioniergenauigkeit \| Genauigkeitsstufe |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| SFNU1610-3 | Kugelgewindetrieb | 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 | Kugelgewindetrieb | 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 | Kugelgewindetrieb | 16 mm | 20mm | 5.4 KN | 11.4 KN | 14Kgf/um | 2.778mm | 14K5 | 1:30 | C5/+/-0.01 | C7/+/-0.02 |

## Lagerparameter

| Lagermodell | Cr (KN) | Cor (KN) |
|---|---|---|
| Rillenkugellager 6004-ZZ | 9.38 KN | 5.03 KN |
| Axial-Rillenkugellager 51105 | 19.6 KN | 37 KN |

## Zahnriemenscheiben und Riemen

| Drehzahlverhältnis der Synchronriemenscheiben | Spezifikationen des treibenden Zahnrads | Spezifikationen des angetriebenen Zahnrads | Zähnezahl des Antriebszahnrads | Zähnezahl des Abtriebsrads | Achsabstand der Synchronriemenscheiben | Umfang des Synchronriemens | Breite des Synchronriemens |
|---|---|---|---|---|---|---|---|
| 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 |

## Maßzuordnungstabelle (mm)

| Lastanschlussart | phiA | phiB | phiC | C | D | E | F | H | G | M |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Außengewinde | phi50 | phi35 | - | 30 | 50 | 3 | 11 | - | 33 | M20x1.5 |
| Innengewinde | phi50 | phi35 | - | 30 | 20 | 3 | - | - | 33 | M16 |
| Typ-I-Stecker | phi50 | phi35 | phi16 | - | 95 | 3 | 16 | 32 | 33 | - |
| Augengelenklager | phi50 | phi35 | phi16 | - | 61 | 3 | 21 | - | 33 | - |
| Y-Gelenk | phi50 | phi35 | phi16 | - | 95 | 3 | 16 | 32 | 32 | - |


emmy@htrobot.com www.htrobot.com