타이밍벨트 리니어 모듈 HTMD135

MD135 · MD 시리즈 타이밍벨트 리니어 모듈

벨트 구동 플랫폼은 벨트 전달로 캐리지를 움직입니다. 필요한 트래블과 속도를 벨트 배치, 감속 옵션, 장착 공간과 비교하십시오. 구동단과 캐리지 인터페이스는 모델 도면에서 확인하십시오. 축 검토에 벨트 장력, 유지보수 접근, 위치 결정 요구를 포함하십시오.



MD135 카탈로그 제품 일러스트이며 구성 사진이 아닙니다

선정 값

감속비	최대 속도	수평 하중	수직 하중
5	1350 mm/s	15 kg	15 kg
8	843 mm/s	30 kg	20 kg
10	675 mm/s	45 kg	25 kg
15	450 mm/s	85 kg	25 kg

주요 사양

매개변수	값
동기 벨트 폭	30 mm
벨트 리드	135 mm
모터 출력	750 W
반복 정밀도	±0.05 mm (등급 C)
스트로크 범위	100-3500mm/간격 50

속도 조건: 모터 3000 rpm.

설치 도면은 별도의 치수 아틀라스에 있습니다.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

공학 참조

허용 하중 모멘트

매개변수	값
허용 오버행 모멘트 MP	552 Nm
허용 오버행 모멘트 MR	485 Nm
허용 오버행 모멘트 MY	551 Nm

원문 표기

서로 다른 카탈로그 영역이며 하나의 속도, 하중 또는 모터 정격이 아닙니다.

항목	기본 / 감속비 표	개요 표기	선정 / 카탈로그 표기
최대 속도	1350 / 843 / 675 / 450 mm/s, 3000 rpm 시	2000 mm/s	6750 mm/s
수평 하중	15 / 30 / 45 / 85 kg	—	80 kg
수직 하중	15 / 20 / 25 / 25 kg	—	20 kg
모터 출력	750 W	—	모터 표의 400 W
벨트 유형	—	30-5M	—
리니어 가이드	—	15-12.5-2 pcs	—

적합 모터

브랜드 / 코드	출력	전압	브레이크 표기
Mitsubishi / M	400 W	220 V	브레이크 없음 / 브레이크 있음
Panasonic / P	400 W	220 V	브레이크 없음 / 브레이크 있음
Siemens / S	400 W	220 V	브레이크 없음 / 브레이크 있음
Delta / T	400 W	220 V	브레이크 없음 / 브레이크 있음

L / R 장착 치수

S (mm)	L (mm)	A (mm)	M	N	질량 (kg)
100	585	120	1	0	8.2
150	635	170	1	0	8.7
200	685	20	2	1	9.1
250	735	70	2	1	9.5
300	785	120	2	1	9.9
350	835	170	2	1	10.3
400	885	20	3	2	10.7
450	935	70	3	2	11.1
500	985	120	3	2	11.5
600	1085	20	4	3	12.3
700	1185	120	4	3	13.1
800	1285	20	5	4	13.9
900	1385	120	5	4	14.7
1000	1485	20	6	5	15.5
2000	2485	20	11	10	23.5
3000	3485	20	16	15	31.5
3500	3985	120	18	17	35.5

L 및 R 장착의 샘플 스트로크. S, L, A, M, N 및 질량은 같은 장착 행에 둡니다.