EDA75

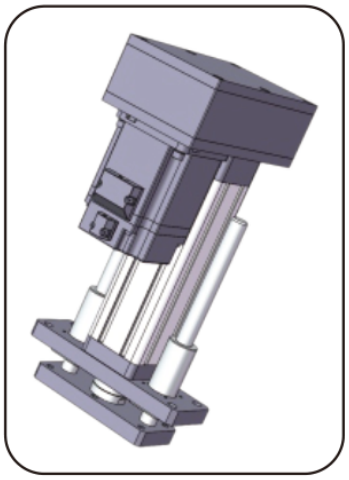
Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA75

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	**<=6.8kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=600 mm**
Innendurchmesser	**phi63 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
75x75 mm	phi63 mm	<=6.8KN	<=600 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	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Kombinierbare Getriebe
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

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
SFNU2005-4	Kugelgewindetrieb	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

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

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Kegelrollenlager 30302x2	23.6 KN	21.1 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	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

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi60	phi45	-	40	65	3	12	-	41	M30x1.5
Innengewinde	phi60	phi45	-	40	25	3	-	-	41	M20
Typ-I-Stecker	phi60	phi45	phi20	-	118	3	20	40	41	-
Augengelenklager	phi60	phi45	phi20	-	72	3	25	-	41	-
Y-Gelenk	phi60	phi45	phi20	-	118	3	20	40	44.4	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com