EDA94Z

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA94Z

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	**<=1000 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=30kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=960 mm**
Diâmetro interno	**phi80mm**

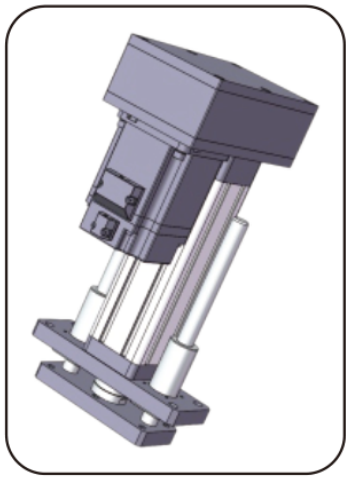

Ilustração de produto

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
94x94 mm	phi80mm	<=30KN	<=960 mm	<=1000 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	Redutores que podem ser combinados	Redutores que podem ser combinados
05mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	85A	60A, 80A, 130A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	85A	60A, 80A, 130A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A
32mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA94Z

Cilindros elétricos

Parâmetros do fuso de esferas

Nota: a carga do fuso de avanço aplica-se a um curso de <= 300mm; para um curso superior a 300mm, consulte o nosso pessoal técnico.

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Propriedades do aço	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
SFNU3205-4	Fuso de esferas	32 mm	05mm	18.8 KN	62.2 KN	54Kgf/um	3.175mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFNU3210-4	Fuso de esferas	32 mm	10mm	47.1 KN	119.7 KN	61Kgf/um	6.35mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3220-2.8	Fuso de esferas	32 mm	25mm	18.7 KN	53.7 KN	43Kgf/um	3.969mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3232-1.8	Fuso de esferas	32 mm	32mm	12.3 KN	33.5 KN	27Kgf/um	3.969mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento rígido de esferas 6007-ZZx2	15.9 KN	10.3 KN
Rolamento axial de esferas plano 51207	39 KN	78 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	8M30T47	8M30T47	45	45	155mm	672	30mm
1.5:1	8M30T47	8M30T47	30	45	155mm	608	30mm
2:1	8M30T47	8M30T47	30	60	155mm	680	30mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi80	phi60	-	50	80	3	14	-	55	M40x1.5
Rosca interior	phi80	phi60	-	40	30	3	-	-	55	M24
Conetor tipo I	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	55	55	-
Rolamento de olhal	phi80	phi60	phi30	-	94	3	37	-	55	-
Junta em Y	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com