Integriertes Linearmodul KTH12

MTH12 · Integriertes Linearmodul

Positionierung, Last und Geschwindigkeit unter denselben Steigungs- und Einbaubedingungen lesen. Für vertikale Bewegung Halte- und Bremsanforderungen in den Achsvorschlag aufnehmen.



MTH12 Produktabbildung

Auswahlwerte

Kugelgewinde-Steigung (mm)	Maximalgeschwindigkeit (mm/s)	Horizontale Last (kg)	Vertikale Last (kg)	Nennschub (N)
5	250	110	33	1388
10	500	88	22	694
20	1000	40	10	347
32	1600	30	8	218

Geprüfte Spezifikationen · 400 W Motor

Kenngröße	Wert
Maximalhub	1050 mm
Motorleistung	400 W
Durchmesser der Kugelgewindespindel	16 mm
Leistungsabgabe (Tabellenbedingung)	400 W
Bestellbeispiel (Referenz)	MTH12-L05-500-BC-F0-40-B-C4
Überhang MP	606 N.m
Überhang MR	606 N.m
Überhang MY	1168 N.m
Wiederholgenauigkeit	±0.01 mm · Klasse C
Wiederholgenauigkeit	±0.008 mm · Klasse P
Hubteilung	50 mm
Hubbereich	50-1250 mm

Hub über800mm erfordert niedrigere Geschwindigkeit;
Der Quellenkonflikt Main1250mm/ordering1050mm bleibt erhalten.
Einbauzeichnungen stehen im separaten Maßatlas.
emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Technische Referenz

Anwendungshinweise

Motor-Einbaureferenz: BC: außen; BL: links; BR: rechts; BM: unten. Nur Bestellreferenz der Quelle.

Bestellreferenz des Sensors: C4:672/674 fotoelektrischer Schalter; E5:nicht mitgeliefert. Es wird keine Zuordnung außen/innen oder Motorrichtung abgeleitet.

Ursprüngliche Genauigkeitscode-Referenz: Haupttabelle C±0.01/P±0.008; Bestellcode L±0.01/P±0.008. Die ursprünglichen Codebuchstaben bleiben erhalten und werden nicht zusammengeführt.

Quellenkonflikt des Hubs: Haupttabelle und Übersicht:50-1250mm; Bestellspalte:50-1050mm. Die widersprüchlichen Grenzen 1050/1250 für Hub über 1050 bestätigen; keine Quelle stillschweigend ersetzen.