EDA75Z

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA75Z

PRODUCTO

Un cilindro eléctrico servo para movimiento lineal guiado en una máquina o línea de producción.

Especificaciones técnicas

Interruptor de fin de carrera	**Interruptor magnético**
Velocidad máxima permitida	**<=500 mm/s**
Empuje máximo permitido	**<=8kN**
Ángulo de giro de la varilla del pistón	**+/-0.3 deg**
Longitud extensible	**<=600 mm**
Diámetro interno	**phi63 mm**

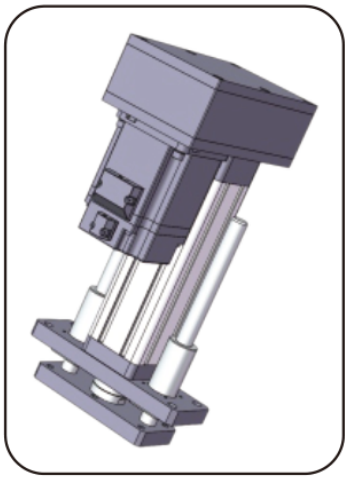

Ilustración de producto

Selección

Elija empuje, carrera y velocidad como un solo régimen. Un máximo de catálogo no implica que los demás máximos se apliquen a la vez. Confirme el paso del husillo, el montaje del motor, la reducción y la conexión de la carga antes de pedir.

Parámetros básicos

Nota: El empuje, la carrera y la velocidad deben combinarse con el uso real, y los tres valores límite no pueden emplearse a la vez.

Diámetro exterior	Diámetro interno	Empuje máximo permitido	Longitud extensible	Velocidad máxima permitida	Velocidad máxima permitida Ángulo de rotación del vástago Final de carrera	Interruptor de fin de carrera
75x75 mm	phi63 mm	<=8KN	<=600 mm	<=500 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

OPCIONES DE ACCIONAMIENTO Y MOTOR

Avance del husillo de bolas	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Reductores que pueden combinarse	Reductores que pueden combinarse
05mm	1:1	1.5:1	2:1	100A	130A	60A	60A, 80A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	100A	130A	60A	60A, 80A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	100A	130A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	100A	130A	90A	60A, 80A, 100A, 130A

Parámetros del husillo de bolas

Nota: La carga del husillo de avance corresponde a una carrera de <= 300mm; para una carrera mayor que 300mm, consulte a nuestro personal técnico.

Modelo del husillo de bolas	Tipo	Diámetro	Avance del husillo de bolas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez del husillo de bolas	Diámetro de bola	Eje del tornillo	Relación de esbeltez	Precisión de posicionamiento | nivel de precisión	Precisión de posicionamiento | nivel de precisión
SFNU2005-4	Husillo de bolas	20 mm	05mm	15.2 KN	38 KN	39Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA75Z

Cilindros eléctricos

Parámetros del husillo de bolas (CONTINUACIÓN)

Modelo del husillo de bolas	Tipo	Diámetro	Avance del husillo de bolas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez del husillo de bolas	Diámetro de bola	Eje del tornillo	Relación de esbeltez	Precisión de posicionamiento | nivel de precisión	Precisión de posicionamiento | nivel de precisión
SFA2010-3.8	Husillo de bolas	20 mm	10mm	14.8 KN	38 KN	40Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA2020-1.8	Husillo de bolas	20 mm	20mm	7.4 KN	17.2 KN	19Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parámetros de los rodamientos

Modelo de rodamiento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rodamiento rígido de bolas 6206-ZZ	19.5 KN	11.3 KN
Rodamiento axial de bolas plano 51206	29.3 KN	58 KN

Poleas sincronizadas y correa

Relación de velocidad de las poleas síncronas	Especificaciones del engranaje motriz	Especificaciones del engranaje conducido	Número de dientes del engranaje conductor	Número de dientes de la rueda conducida	Distancia entre centros de las poleas síncronas	Circunferencia de la correa síncrona	Anchura de la correa síncrona
1:1	5M25T42	5M25T42	40	40	110mm	420	25mm
1.5:1	5M25T42	5M25T42	30	45	110mm	410	25mm
2:1	5M25T42	5M25T42	30	60	110mm	450	25mm

Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

Tipo de conexión de carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi60	phi45	-	40	65	3	12	-	41	M30x1.5
Rosca interior	phi60	phi45	-	40	25	3	-	-	41	M20
Conector tipo I	phi60	phi45	phi20	-	118	3	20	40	41	-
Rodamiento de ojo	phi60	phi45	phi20	-	72	3	25	-	41	-
Articulación Y	phi60	phi45	phi20	-	118	3	20	40	44.4	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com