Série de modules KK HTKK100

TKK100 · Série de modules TKK

Utiliser les lignes de cotes et de mouvement du modèle exact. Conserver ensemble charge, vitesse et conditions de positionnement lors de la comparaison.



TKK illustration de la série

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur	S’applique à
Couple de démarrage	17 / 20 / 23 / 25 / 15 N-cm	
Longueur du rail	980 / 1080 / 1180 / 1280 / 1380 mm	
Vitesse maximale	750 mm/s	Code de pas 20 ; classe de précision
Vitesse maximale	510 mm/s	Code de pas 20 ; classe de précision
Vitesse maximale	750 mm/s	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	530 mm/s	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	630 mm/s	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	440 mm/s	Code de pas 20 ; classe de précision

Les dessins d’installation se trouvent dans l’atlas dimensionnel séparé.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Vitesse-maximale

Pas(mm)	Longueur de rail L2(mm)	Précision P	Général C
20	980	1120 mm/s	800 mm/s
20	1080	980 mm/s	800 mm/s
20	1180	750 mm/s	750 mm/s
20	1280	510 mm/s	630 mm/s
20	1380	440 mm/s	530 mm/s

La longueur de rail L2 est distincte de la course de déplacement. Ces valeurs restent des références source.

Classe de précision

Longueur de rail(mm)	Classe P/C	Caractéristique de position(telle qu’imprimée)	Précision de position(telle qu’imprimée)	Parallélisme de course(tel qu’imprimé)	Couple de démarrage
980/1080	P	±0.005	0.035	0.025	17 N-cm
980/1080	C	±0.01	-	-	12 N-cm
1180	P	±0.005	0.040	0.03	20 N-cm
1180	C	±0.01	-	-	12 N-cm
1280	P	±0.005	0.045	0.035	23 N-cm
1280	C	±0.01	-	-	15 N-cm
1380	P	±0.005	005	0.04	25 N-cm
1380	C	±0.01	-	-	15 N-cm

les valeurs et les lettres de classe sont conservées.

Au rail 1380, la cellule source de précision de position indique 005 ; la valeur décimale visée nécessite confirmation.

Charges de vis à billes, TKK10020

Paramètre	Valeur source actuelle
Diamètre nominal(tel qu’imprimé)	20
Pas	20 mm
Charge dynamique de la vis à billes(paire telle qu’imprimée)	7046 / 4782 N
Charge statique de la vis à billes(paire telle qu’imprimée)	12544 / 9163 N

Les nombres appariés de charge de vis restent dans l’ordre imprimé ; la correspondance de classe n’est pas indiquée.

Charges du guidage, TKK10020

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	39200 N	63406 N
S	- N	- N

Moments statiques admissibles, TKK10020

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	960 N-m	960 N-m	2205 N-m
A2	4763 N-m	4763 N-m	4410 N-m
S1	- N-m	- N-m	- N-m
S2	- N-m	- N-m	- N-m

Notes d’application

Référence d’application: La description de famille source intègre une vis à billes avec un guidage en U pour un mouvement linéaire compact, citant des équipements semi-conducteurs, médicaux, automobiles et d’automatisation.

Référence d’installation: Accessoires optionnels source:capot aluminium,soufflet,bride d’adaptateur moteur et fin de course. L’ajustement moteur/bride choisi exige ses propres cotes source.

Référence de commande du capteur : S0:rail de fin de course seulement ; S1:Omron SX671 ; S2:Omron SX674 ; S3:SUNXGL-12F ; S4:SUNXGL-N12F-PX10 ; sans marque:pas d’interrupteur.

Référence de commande : tailles source60/86/100 ; TKK100 pas20mm ; liste de rail de commande980/1080/1180/1280/1380mm. P:précision/C:général ; A:chariot standard/S:chariot léger ; quantité de chariot1/2.