EDA80

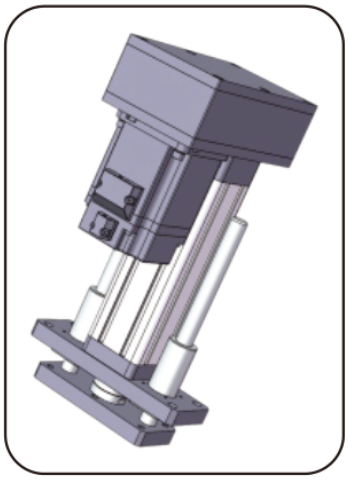
Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA80

PRODUKT

Ein Servo-Elektrozylinder für geführte Linearbewegung in einer Maschine oder Fertigungslinie.

Technische Daten

Endschalter	**Magnetschalter**
Maximal zulässige Geschwindigkeit	**<=1000 mm/s**
Maximal zulässige Schubkraft	**<=20kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=750 mm**
Innendurchmesser	**phi65 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
80x80 mm	phi65 mm	<=20KN	<=750 mm	<=1000 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	Kombinierbare Getriebe
05mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	60A	60A, 80A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
25mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA80

Elektrozylinder

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
SFNU2505-4	Kugelgewindetrieb	25 mm	05mm	16.9 KN	48 KN	45Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFNU2510-4	Kugelgewindetrieb	25 mm	10mm	28.9 KN	71.5 KN	50Kgf/um	4.762mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA2525-1.8	Kugelgewindetrieb	25 mm	25mm	8.2 KN	21.5 KN	22Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Rillenkugellager 6206-ZZ x2	19.5 KN	11.3 KN
Axial-Rillenkugellager 51206	29.3 KN	58 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	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

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi65	phi50	-	40	65	3	12	-	46	M30x1.5
Innengewinde	phi65	phi50	-	40	25	3	-	-	46	M20
Typ-I-Stecker	phi65	phi50	phi30	-	150	3	30	51	46	-
Augengelenklager	phi65	phi50	phi25	-	80	3	31	-	46	-
Y-Gelenk	phi65	phi50	phi30	-	150	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com