EDA140

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA140 EDA140

PRODUCTO

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

Especificaciones técnicas

Interruptor de fin de carrera	**Interruptor de proximidad**
Velocidad máxima permitida	**<=250 mm/s**
Empuje máximo permitido	**<=130kN**
Ángulo de giro de la varilla del pistón	**+/-0.3 deg**
Longitud extensible	**<=2000mm**
Diámetro interno	**phi110mm**

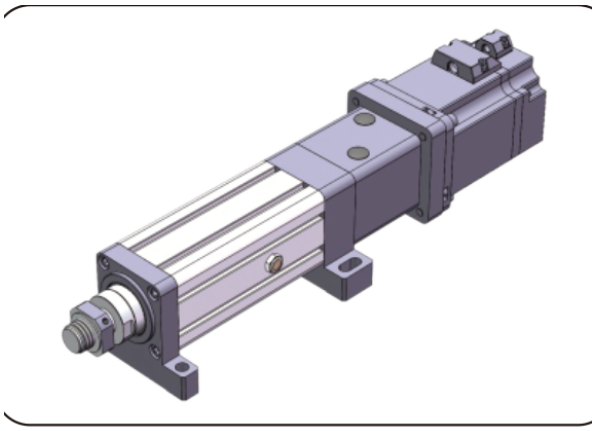

Ilustración de producto

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 Ángulo de rotación del vástago	Ángulo de giro de la varilla del pistón	Interruptor de fin de carrera
phi132 mm	phi110mm	<=130KN	<=2000mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor de proximidad

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	Reductores que pueden combinarse	Reductores que pueden combinarse
10mm	1:1	/	/	NO	142A	130A, 180A
20mm	1:1	/	/	NO	142A	130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA140

Cilindros eléctricos

Parámetros del husillo de bolas

Nota: Los parámetros del husillo de bolas se aplican a carreras <= 300mm. Para carreras mayores 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
JFZ5010-8	Husillo de bolas	50 mm	10mm	104.1 KN	251.2 KN	/	7.144mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFU5010-8	Husillo de bolas	50 mm	10mm	104.1 KN	251.2 KN	/	7.144mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
JFZ5020-7	Husillo de bolas	50 mm	20mm	955 KN	230.7 KN	/	7.144mm	40K12	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parámetros de los rodamientos

Modelo de rodamiento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rodamiento rígido de bolas 6009-ZZx2	19.9 KN	14 KN
Rodamiento axial de bolas plano 51212	73.5 KN	179 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	14M65T77	14M65T77	28	28	196mm	784	50mm

Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

Tipo de conexión de carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi110	phi90	-	70	120	10	14	-	-	M50x2
Rosca interior	phi110	phi90	-	45	50	10	-	-	-	M30x1.5
Conector tipo I	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40	85	-	-
Rodamiento de ojo	phi110	phi90	phi50	-	165	10	60	-	-	-
Articulación Y	phi110	phi90	phi40	-	245	10	40.3	86	85	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com