EDA94

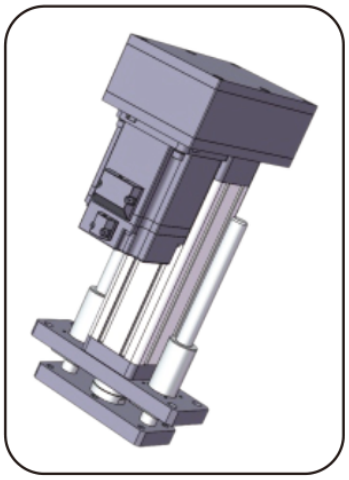
Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA94

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	**<=30kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=960 mm**
Innendurchmesser	**phi80mm**



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
94x94 mm	phi80mm	<=30KN	<=960 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
05mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
20mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
32mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO

Kugelgewindeparameter

Hinweis: Die Last der Leitspindel gilt für einen Hub von <= 300mm; bei einem Hub größer als 300mm wenden Sie sich bitte an unser technisches Personal.

Modell der Kugelgewindespindel	Typ	Durchmesser	Steigung der Kugelgewindespindel	Ca (KN)	Coa (KN)	Stahleigenschaften	Kugeldurchmesser	Spindelwelle	Schlankheitsgrad	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe
SFNU3205-4	Kugelgewindetrieb	32 mm	05mm	18.8 KN	62.2 KN	54Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA94

Elektrozylinder

Kugelgewindeparameter (FORTSETZUNG)

Modell der Kugelgewindespindel	Typ	Durchmesser	Steigung der Kugelgewindespindel	Ca (KN)	Coa (KN)	Stahleigenschaften	Kugeldurchmesser	Spindelwelle	Schlankheitsgrad	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe	Positioniergenauigkeit | Genauigkeitsstufe
SFNU3210-4	Kugelgewindetrieb	32 mm	10mm	47.1 KN	119.7 KN	61Kgf/um	6.35mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3220-2.8	Kugelgewindetrieb	32 mm	20mm	18.7 KN	53.7 KN	43Kgf/um	3.969mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3232-1.8	Kugelgewindetrieb	32 mm	32mm	12.3 KN	33.5 KN	27Kgf/um	3.969mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Kegelrollenlager 31305x2	38 KN	40 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	8M30T48	8M30T38	30	30	116mm	472	30mm
1.5:1	8M30T48	8M30T38	20	30	116mm	432	30mm
2:1	8M30T48	8M30T38	20	40	116mm	480	30mm

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi80	phi60	-	50	80	3	14	-	55	M40x1.5
Innengewinde	phi80	phi60	-	40	30	3	-	-	55	M24
Typ-I-Stecker	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	55	55	-
Augengelenklager	phi80	phi60	phi30	-	94	3	37	-	55	-
Y-Gelenk	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com