HTMKK · MKK60

MKK60 · HTMKK

Читайте позиционирование, нагрузку и скорость при тех же условиях шага и монтажа. Для вертикального движения включите требования удержания и тормоза в предложение оси.



MKK иллюстрация серии

Проверенные спецификации

Параметр	Значение	Применимо к
Ширина корпуса	60 mm	
Динамическая нагрузка	3744 / 3377 N	Шаг 5 mm; MKK6005
Динамическая нагрузка	2410 / 2107 N	Шаг 10 mm; MKK6010
Ход винта	10 mm	Шаг 10 mm; MKK6010
Ход винта	5 mm	Шаг 5 mm; MKK6005
Момент тангажа MP (A1/A2)	72 / 367 Nm	Шаг 5 mm; MKK6005
Момент MR (A1/A2)	152 / 760 Nm	Шаг 5 mm; MKK6005
Момент MR (A1/A2)	419 / 838 Nm	Шаг 5 mm; MKK6005
Момент MR (S1/S2)	241 / 482 Nm	Шаг 5 mm; MKK6005
Наружный диаметр винта	12 mm	Шаг 10 mm; MKK6010
Наружный диаметр винта	12 mm	Шаг 5 mm; MKK6005
Базовая динамическая грузоподъемность ползуна A	13230 N	Шаг 5 mm; MKK6005
Статическая грузоподъемность ползуна A	21462 N	Шаг 5 mm; MKK6005
Базовая динамическая грузоподъемность ползуна S	7173 N	Шаг 5 mm; MKK6005
Статическая грузоподъемность ползуна S	11574 N	Шаг 5 mm; MKK6005
Статическая нагрузка	6243 / 5625 N	Шаг 5 mm; MKK6005
Статическая нагрузка	3743 / 3234 N	Шаг 10 mm; MKK6010
Максимальная масса полезной нагрузки	42 kg	
Максимальный ход	500	
Пример заказа (ссылка)	MKK60 10 P E-400 E A2 E-F0 C S0 M	
Высота сечения H	33	
Момент инерции сечения Ix	20560 mm^4	

Параметр	Значение	Применимо к
Момент инерции сечения Iy	280200 mm^4	

Единица измерения печатается только там, где она указана в источнике.

Монтажные чертежи находятся в отдельном размерном атласе.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Инженерная справка

Максимальная-скорость

Шаг(mm)	Длина рельса L2(mm)	Прецизионный P	Обычный C
5	150	550 mm/s	390 mm/s
5	200	550 mm/s	390 mm/s
5	300	550 mm/s	390 mm/s
5	400	550 mm/s	390 mm/s
5	500	550 mm/s	390 mm/s
5	600	340 mm/s	340 mm/s
10	150	1100 mm/s	790 mm/s
10	200	1100 mm/s	790 mm/s
10	300	1100 mm/s	790 mm/s
10	400	1100 mm/s	790 mm/s
10	500	1100 mm/s	790 mm/s
10	600	670 mm/s	670 mm/s

Длина рельса L2 отличается от хода каретки; исходные значения остаются привязаны к своей длине рельса, шагу и классу.

Класс точности

Длина рельса(mm)	Класс	Повторяемость позиции	Точность позиции	Параллельность хода	Пусковой крутящий момент
150/200/300/400	P	±0.003 mm	0.020 mm	0.010 mm	15 N-cm
150/200/300/400	C	±0.01 mm	- mm	- mm	7 N-cm
500/600	P	±0.003 mm	0.025 mm	0.015 mm	15 N-cm
500/600	C	±0.01 mm	- mm	- mm	7 N-cm

Источник явно обозначает позиционные единицы mm и пусковой момент N-cm. Тире сохраняется без числовой грузоподъёмности.

Нагрузки ШВП, MKK6005

Параметр/класс	Текущее исходное значение
Номинальный диаметр винта	12 mm
Ход винта	5 mm
Динамическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	3744 N
Статическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	6243 N
Динамическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	3377 N
Статическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	5625 N

Нагрузки направляющей, MKK6005

Тип каретки	Динамическая грузоподъёмность	Статическая грузоподъёмность
A	13230 N	21462 N
S	7173 N	11574 N

Допустимые статические моменты, MKK6005

Каретка	Момент тангажа MP	Момент рыскания MY	Момент крена MR
A1	152 N-m	152 N-m	419 N-m

Каретка	Момент тангажа MP	Момент рыскания MY	Момент крена MR
A2	760 N-m	760 N-m	838 N-m
S1	72 N-m	72 N-m	241 N-m
S2	367 N-m	367 N-m	482 N-m

Нагрузки ШВП, MKK6010

Параметр/класс	Текущее исходное значение
Номинальный диаметр винта	12 mm
Ход винта	10 mm
Динамическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	2410 N
Статическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	3743 N
Динамическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	2107 N
Статическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	3234 N

Нагрузки направляющей, MKK6010

Тип каретки	Динамическая грузоподъёмность	Статическая грузоподъёмность
A	13230 N	21462 N
S	7173 N	11574 N

Допустимые статические моменты, MKK6010

Каретка	Момент тангажа MP	Момент рыскания MY	Момент крена MR
A1	152 N-m	152 N-m	419 N-m
A2	760 N-m	760 N-m	838 N-m
S1	72 N-m	72 N-m	241 N-m
S2	367 N-m	367 N-m	482 N-m

Примечания по применению

Справка по применению: Источник описывает модульный линейный модуль на стальном основании, объединяющий шарико-винтовую передачу и линейную направляющую для оборудования обычной среды, с восприятием нагрузки в четырёх направлениях и рельсом U-сечения.

Монтажная ссылка: Источник задаёт монтаж двигателя HR/HL справа/слева,варианты каретки standard/light и опции крышки/сильфона. Выберите монтажные размеры именно для этого варианта.

Исходная ссылка по смазке: Исходные указания по смазке: пополнять после 100km хода при скорости не выше 60m/min. Интервал T=100×1000/(Ve×60)ч, Ve в м/мин. Исходные схемы пресс-маслёнок различают одинарные и двойные каретки.

Исходная ссылка номинального ресурса: Исходные формулы:направляющая L=((ft/fw)*(C/Pn))^3*50km;винт/подшипник L=((1/fw)*(Ca/Pa,n))^3*10^6rev. Направляющая ft:A1/S1=1.0,A2/S2=0.81. fw:плавно/без удара,V<15m/min:1.0-1.5;normal15<V<60:1.5-2.0;удар/вибрация,V>60:2.0-3.5. Номинальный ресурс исходного модуля берёт меньший результат направляющая/винт.

Заказная ссылка датчика: S0:только корпус концевика; S1:SX671; S2:SX674; S3:GX-F12A; S4:GX-F12A-P; без отметки:нет.

Ссылка для заказа: MKK размеры50/60/86; MKK60 заказной шаг5/10mm,длина корпуса150/200/300/400/500/600mm; P:прецизионный/C:обычный; A:стандарт/S:лёгкая каретка; количество1/2. E обозначает специальную обработку; без отметки — стандарт. C:алюминиевая крышка/B:сильфон/без отметки:без крышки. M:двигатель установлен/без отметки:без двигателя.