HTROBOT

# Table de travail lourde HTML

Guide de sélection français

Composants de mouvement linéaire et automatisation multi-axes, avec un soutien pratique depuis Tianjin.

Basée à Tianjin, HTROBOT travaille avec ses clients sur le mouvement linéaire industriel et l'automatisation multi-axes. Notre gamme rassemble modules linéaires, guidages, vis à billes, actionneurs et tables XYZ.

Modèles: TML180; TML220; TML320

Nous relions la fourniture de composants aux discussions d'application pour équipements de positionnement, transfert et multi-axes.

## HTML180 table de travail lourde

TML180 · Table de travail lourde HTML

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



TML illustration de la série

### Spécifications examinées · moteur 750 W

| Paramètre | Valeur |
|---|---|
| Moment de porte-à-faux admissible MP | 810 Nm |
| Moment de porte-à-faux admissible MR | 520 Nm |
| Moment de porte-à-faux admissible MY | 810 Nm |
| Charge horizontale | 150 kg |
| Charge horizontale | 50 kg |
| Charge horizontale | 100 kg |
| Charge horizontale | 80 kg |
| Charge verticale | 35 kg |
| Charge verticale | 60 kg |
| Charge verticale | 100 kg |
| Charge verticale | 80 kg |
| Vitesse maximale | 2000 |
| Vitesse maximale | 250 |

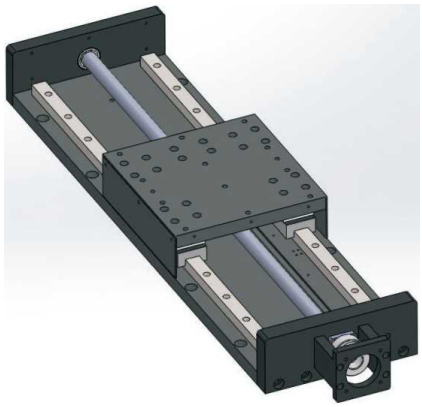
| Paramètre | Valeur |
|---|---|
| Vitesse maximale | 1000 |
| Vitesse maximale | 500 |
| Puissance du moteur | 750 W |
| Diamètre extérieur de la vis | 20 mm |
| Distance de déplacement | 10-1200 mm |
| Exemple de commande (référence) | TML180-L10-S150-BD-P750W-B |
| Répétabilité | +0.02/0.01 mm |
| Référence de pas du tableau principal | 5/10/20/40 mm |
| Écart de puissance source | |

Une unité n'est imprimée que là où la source en indique une.

# HTML220 table de travail lourde

TML220 · Table de travail lourde HTML

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



TML illustration de la série

## Spécifications examinées · moteur 750 W

| Paramètre | Valeur |
|---|---|
| Moment de porte-à-faux admissible MP | 810 Nm |
| Moment de porte-à-faux admissible MR | 520 Nm |
| Moment de porte-à-faux admissible MY | 810 Nm |
| Charge horizontale | 250 kg |
| Charge horizontale | 180 kg |
| Charge horizontale | 80 kg |
| Charge horizontale | 130 kg |
| Charge verticale | 120 kg |
| Charge verticale | 60 kg |
| Charge verticale | 100 kg |
| Charge verticale | 150 kg |

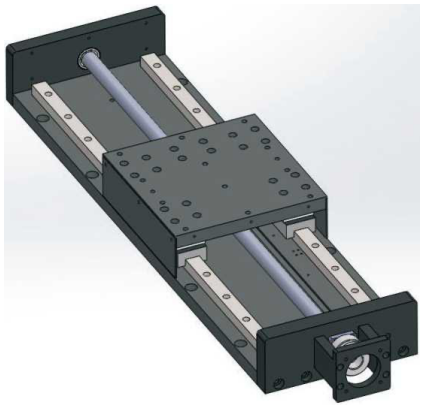
| Paramètre | Valeur |
|---|---|
| Vitesse maximale | 250 |
| Vitesse maximale | 2500 |
| Vitesse maximale | 500 |
| Vitesse maximale | 1250 |
| Puissance du moteur | 750 W |
| Diamètre extérieur de la vis | 25 mm |
| Distance de déplacement | 10-1200 mm |
| Exemple de commande (référence) | TML220-L10-S150-BD-P750W-B |
| Répétabilité | ±0.02/0.01 mm |
| Référence de pas du tableau principal | 5/10/25/50 mm |

Une unité n'est imprimée que là où la source en indique une.

# HTML320 table de travail lourde

TML320 · Table de travail lourde HTML

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



TML illustration de la série

## Spécifications examinées · moteur 1000 W

| Paramètre | Valeur |
|---|---|
| Moment de porte-à-faux admissible MP | 810 Nm |
| Moment de porte-à-faux admissible MR | 520 Nm |
| Moment de porte-à-faux admissible MY | 810 Nm |
| Charge horizontale | 250 kg |
| Charge horizontale | 350 kg |
| Charge horizontale | 150 kg |
| Charge verticale | 200 kg |
| Charge verticale | 180 kg |
| Charge verticale | 100 kg |
| Vitesse maximale | 1600 |

| Paramètre | Valeur |
|---|---|
| Vitesse maximale | 250 |
| Vitesse maximale | 500 |
| Puissance du moteur | 1000 W |
| Diamètre extérieur de la vis | 32 mm |
| Distance de déplacement | 10-1200 mm |
| Exemple de commande (référence) | TML320-L10-S200-BD-P750W-B |
| Répétabilité | ±0.02/0.01 mm |
| Référence de pas du tableau principal | 5/10/32 mm |
| Écart de puissance source | |

Une unité n’est imprimée que là où la source en indique une.

## Contact

Commencez par un produit ou une application. Utilisez le brouillon de demande pour rassembler ce que vous envisagez, ou contactez-nous directement avec vos exigences.

**emmy@htrobot.com**
**www.htrobot.com**
Tianjin, Chine