EDA60Z

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA60Z

PRODUCTO

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

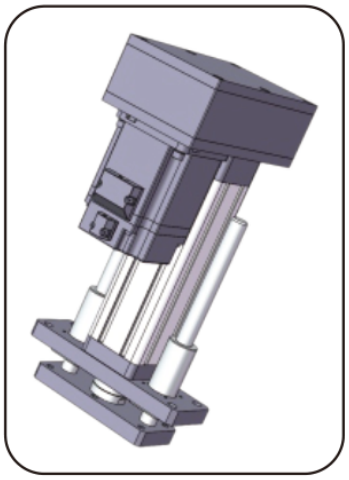

Ilustración de producto

Especificaciones técnicas

Interruptor de fin de carrera	**Interruptor magnético**
Velocidad máxima permitida	**<=500 mm/s**
Empuje máximo permitido	**<=5kN**
Ángulo de giro de la varilla del pistón	**+/-0.3 deg**
Longitud extensible	**<=800 mm**
Diámetro interno	**phi50 mm**

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	Velocidad máxima permitida Ángulo de rotación del vástago Final de carrera	Interruptor de fin de carrera
61x61mm	phi50 mm	<=5KN	<=800 mm	<=500 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

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	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Reductores que pueden combinarse	Reductores que pueden combinarse
05mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A
16mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	86B	60A	60A 80A

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
SFNU1605-4	Husillo de bolas	16 mm	05mm	13.5 KN	29.9 KN	32Kgf/um	3.175mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA60Z

Cilindros eléctricos

Parámetros del husillo de bolas (CONTINUACIÓN)

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
SFNU1610-3	Husillo de bolas	16 mm	10mm	10.8 KN	23.5 KN	26Kgf/um	3.175mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA1616-1.8	Husillo de bolas	16 mm	16mm	5.4 KN	11.1 KN	14Kgf/um	2.778mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA1620-1.8	Husillo de bolas	16 mm	20mm	5.4 KN	11.4 KN	14Kgf/um	2.778mm	14K5	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parámetros de los rodamientos

Modelo de rodamiento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rodamiento rígido de bolas 6004-ZZ	9.38 KN	5.03 KN
Rodamiento axial de bolas 51105	19.6 KN	37 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	5M20T34	5M20T30	36	36	85mm	350	20mm
1.5:1	5M20T34	5M20T30	24	36	85mm	320	20mm
2:1	5M20T34	5M20T30	24	48	85mm	355	20mm

Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

Tipo de conexión de carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi50	phi35	-	30	50	3	11	-	33	M20x1.5
Rosca interior	phi50	phi35	-	30	20	3	-	-	33	M16
Conector tipo I	phi50	phi35	phi16	-	95	3	16	32	33	-
Rodamiento de ojo	phi50	phi35	phi16	-	61	3	21	-	33	-
Articulación Y	phi50	phi35	phi16	-	95	3	16	32	32	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com