HTROBOT

HTMKK

Guida alla selezione italiana

Componenti di moto lineare e automazione multi-asse, con supporto pratico da Tianjin.

Con sede a Tianjin, HTROBOT collabora con i clienti sul moto lineare industriale e sull'automazione multi-asse. La nostra gamma riunisce moduli lineari, guide, viti a sfere, attuatori e tavole XYZ.

Modelli: MKK50; MKK60; MKK86

Colleghiamo la fornitura di componenti con discussioni applicative per attrezzature di posizionamento, trasferimento e multi-asse.

HTMKK · MKK50

MKK50 · HTMKK

Leggere posizionamento, carico e velocità nelle stesse condizioni di passo e installazione. Per il movimento verticale, includere i requisiti di tenuta e freno nella proposta dell'asse.



MKK illustrazione della serie

Specifiche esaminate

Parametro	Valore	Si applica a
Larghezza del corpo	50 mm	
Carico dinamico	2136 / 1813 N	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002
Carico dinamico	2050 / 1863 N	Passo 6 mm; MKK5006
Passo	2 mm	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002
Passo	6 mm	Passo 6 mm; MKK5006
Momento di beccheggio MP (A1/A2)	116 / 545 Nm	Passo 6 mm; MKK5006
Momento di beccheggio MP (A1/A2)	116 / 545 Nm	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002
Momento MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002
Momento MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Passo 6 mm; MKK5006
Momento MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Passo 6 mm; MKK5006
Momento MR (A1/A2)	222 / 444 Nm	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002

Parametro	Valore	Si applica a
Diametro esterno della vite	8 mm	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002
Diametro esterno della vite	8 mm	Passo 6 mm; MKK5006
Capacità di carico dinamico di base del cursore A	8007 N	Passo 6 mm; MKK5006
Capacità di carico dinamico di base del cursore A	8007 N	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002
Carico statico	3489 / 2910 N	Passo 2 mm; grado di precisione / grado standard; MKK5002
Carico statico	2913 / 2619 N	Passo 6 mm; MKK5006
Massa massima del carico utile	31 kg	
Corsa massima	220	
Altezza di sezione H	26	
Momento d’inerzia di sezione Ix	9600 mm^4	
Momento d’inerzia di sezione Iy	134000 mm^4	

Un’unità è stampata solo dove la fonte ne indica una.

HTMKK · MKK60

MKK60 · HTMKK

Leggere posizionamento, carico e velocità nelle stesse condizioni di passo e installazione. Per il movimento verticale, includere i requisiti di tenuta e freno nella proposta dell’asse.



MKK illustrazione della serie

Specifiche esaminate

Parametro	Valore	Si applica a
Larghezza del corpo	60 mm	
Carico dinamico	3744 / 3377 N	Passo 5 mm; MKK6005
Carico dinamico	2410 / 2107 N	Passo 10 mm; MKK6010
Passo	10 mm	Passo 10 mm; MKK6010
Passo	5 mm	Passo 5 mm; MKK6005
Momento di beccheggio MP (A1/A2)	72 / 367 Nm	Passo 5 mm; MKK6005
Momento MR (A1/A2)	152 / 760 Nm	Passo 5 mm; MKK6005

Parametro	Valore	Si applica a
Momento MR (A1/A2)	419 / 838 Nm	Passo 5 mm; MKK6005
Momento MR (S1/S2)	241 / 482 Nm	Passo 5 mm; MKK6005
Diametro esterno della vite	12 mm	Passo 10 mm; MKK6010
Diametro esterno della vite	12 mm	Passo 5 mm; MKK6005
Capacità di carico dinamico di base del cursore A	13230 N	Passo 5 mm; MKK6005
Capacità di carico statico del cursore A	21462 N	Passo 5 mm; MKK6005
Capacità di carico dinamico di base del cursore S	7173 N	Passo 5 mm; MKK6005
Capacità di carico statico del cursore S	11574 N	Passo 5 mm; MKK6005
Carico statico	6243 / 5625 N	Passo 5 mm; MKK6005
Carico statico	3743 / 3234 N	Passo 10 mm; MKK6010
Massa massima del carico utile	42 kg	
Corsa massima	500	
Esempio d’ordine (riferimento)	MKK60 10 P E-400 E A2 E-F0 C S0 M	
Altezza di sezione H	33	
Momento d’inerzia di sezione Ix	20560 mm^4	
Momento d’inerzia di sezione Iy	280200 mm^4	

Un’unità è stampata solo dove la fonte ne indica una.

HTMKK · MKK86

MKK86 · HTMKK

Leggere posizionamento, carico e velocità nelle stesse condizioni di passo e installazione. Per il movimento verticale, includere i requisiti di tenuta e freno nella proposta dell’asse.



MKK illustrazione della serie

Specifiche esaminate

Parametro	Valore	Si applica a
Larghezza del corpo	86 mm	
Carico dinamico	7144 / 6429 N	Passo 10 mm; MKK8610
Carico dinamico	4645 / 4175 N	Passo 20 mm; MKK8620

Parametro	Valore	Si applica a
Passo	10 mm	Passo 10 mm; MKK8610
Passo	20 mm	Passo 20 mm; MKK8620
Momento di beccheggio MP (A1/A2)	228 / 1309 Nm	Passo 10 mm; MKK8610
Momento MR (A1/A2)	622 / 3050 Nm	Passo 10 mm; MKK8610
Momento MR (A1/A2)	1507 / 3014 Nm	Passo 10 mm; MKK8610
Momento MR (S1/S2)	847 / 1694 Nm	Passo 10 mm; MKK8610
Diametro esterno della vite	16 mm	Passo 20 mm; MKK8620
Diametro esterno della vite	16 mm	Passo 10 mm; MKK8610
Capacità di carico dinamico di base del cursore A	31458 N	Passo 10 mm; MKK8610
Capacità di carico statico del cursore A	50764 N	Passo 10 mm; MKK8610
Capacità di carico dinamico di base del cursore S	21051 N	Passo 10 mm; MKK8610
Capacità di carico statico del cursore S	29475 N	Passo 10 mm; MKK8610
Carico statico	7655 / 6889 N	Passo 20 mm; MKK8620
Carico statico	12642 / 11387 N	Passo 10 mm; MKK8610
Massa massima del carico utile	95 kg	
Corsa della panoramica		
Altezza di sezione H	46	
Momento d’inerzia di sezione Ix	74450 mm^4	
Momento d’inerzia di sezione Iy	1134000 mm^4	

Contatti

Iniziare da un prodotto o un’applicazione. Usare la bozza di richiesta per raccogliere ciò che state valutando, oppure contattateci direttamente con i vostri requisiti.

emmy@htrobot.com
www.htrobot.com
Tianjin, Cina