ໂມດູນສາຍຊື່ຮອມ KTH5

MTH5 · ໂມດູນສາຍຊື່ຮອມ

ອ່ານການຈັດຕຳແໜ່ງ ການໂຫຼດ ແລະຄວາມໄວພາຍໃຕ້ລິດ ແລະເງື່ອນໄຂຕິດຕັ້ງດຽວກັນ. ສຳລັບການເຄື່ອນແນວຕັ້ງ, ລວມຄວາມຕ້ອງການຍຶດ ແລະ ເບຣກໃນຂໍ້ສະເໜີແທນ.



MTH5 ຮູບຜະລິດຕະພັນ

ຄ່າການເລືອກ

ລິດຂານສະກຣູ (mm)	ຄວາມໄວສູງສຸດ (mm/s)	ນ້ຳໜັກບັນທຸກແນວນອນ (kg)	ນ້ຳໜັກບັນທຸກແນວຕັ້ງ (kg)	ແຮງຍູ້ກົນດ (N)
5	250	30	10	341
10	500	15	5	170
20	1000	10	2.5	85

ຂໍ້ກຳນົດທົ່ວໄປ · ມໍເຕີ 100 W

ພາລາມິເຕີ	ຄ່າ
ຂໍ້ມູນຈຳເພາະຂານສະກຣູ	12 mm
ຄວາມໄວສູງສຸດ	1000 mm/s
ໄລຍະຊັກສູງສຸດ	800 mm
ກຳລັງມໍເຕີ	100 W
ເສັ້ນຜ່າສູນກາງສະກູຂານ	12 mm
ກຳລັງອອກ (ເງື່ອນໄຂຕາຕະລາງ)	100 W
ຕົວຢ່າງການສັ່ງ (ອ້າງອີງ)	MTH5-L05-500-BC-F0-10-B-C4
ການຍຶ່ນອອກ MP	105 N.m
ການຍຶ່ນອອກ MR	150 N.m
ການຍຶ່ນອອກ MY	105 N.m
ຄວາມສາມາດເຮັດຊ້ຳ	±0.01 mm · ຊັ້ນ C
ຄວາມສາມາດເຮັດຊ້ຳ	±0.008 mm · ຊັ້ນ P
ຂັ້ນຊະໂກ	50 mm
ຂອບເຂດໄລຍະຊັກ	50-800 mm

ເອກະສານອ້າງອີງວິສະວະກຳ

ຊຸະໂກເກີ600mm ຕ້ອງຫຼຸດຄວາມໄວ;

ແຜນຕິດຕັ້ງຢູ່ໃນຫ້ອງຂະໜາດແຍກ.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

ໝາຍເຫດການນຳໃຊ້

ເອກະສານອ້າງອີງການຕິດຕັ້ງມໍເຕີ: BC:ນອກ; BL:ຊ້າຍ; BR:ຂວາ; BM:ລຸ່ມ. ອ້າງອີງການສັ່ງຈາກແຫຼ່ງເທົ່ານັ້ນ.

ເອກະສານອ້າງອີງການສັ່ງເຊັນເຊີ: C4:ສະວິດໂຟໂຕອີເລັກ 672/674; E5:ບໍ່ສະໜອງ. ບໍ່ສະໜຸບການຈັບຄູ່ນອກ/ໃນ ຫຼືຕິດຕັ້ງມໍເຕີ.

ເອກະສານອ້າງອີງລະຫັດຄວາມແມ່ນຍຳເດີມ: ຕາຕະລາງຫຼັກ C±0.01/P±0.008; ລະຫັດສັ່ງ L±0.01/P±0.008. ຕ້ອງກັສອນລະຫັດເດີມຖືກເກັບ ບໍ່ຖືກລວມ.