EDA115

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA115

PRODUTO

Um cilindro elétrico servo para movimento linear guiado numa máquina ou linha de produção.

Especificações técnicas

Interruptor de fim de curso	**Interruptor magnético**
Velocidade máxima permitida	**<=250 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=50kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=2000mm**
Diâmetro interno	**phi100mm**

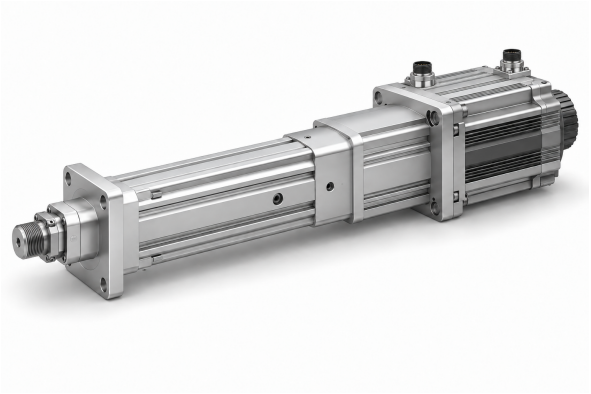

Ilustração de produto

Seleção

Escolha impulso, curso e velocidade como um único regime. Um máximo de catálogo não significa que os outros máximos se apliquem ao mesmo tempo. Confirme o passo do fuso, a montagem do motor, a redução e a ligação da carga antes de encomendar.

Parâmetros básicos

Nota: o impulso, o curso e a velocidade devem ser combinados com o uso real, e os três valores limite não podem ser utilizados em conjunto.

Diâmetro externo	Diâmetro interno	Impulso máximo permitido	Comprimento extensível	Velocidade máxima permitida	Velocidade máxima permitida Ângulo de rotação da haste do êmbolo Interruptor de fim de curso	Interruptor de fim de curso
112x112 mm	phi100mm	<=50KN	<=2000mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

OPÇÕES DE ACIONAMENTO E MOTOR

Avanço do fuso de esferas	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Relação de velocidade da polia síncrona (entrada: saída)	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados	Redutores que podem ser combinados
05mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	115A	80A 100A , , 130A, 180A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	115A	80A 100A , , 130A, 180A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	142A	130A, 180A
40mm	1:1	1.5:1	2:1	13A	180A	142A	130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA115

Cilindros elétricos

Parâmetros do fuso de esferas

Nota: os parâmetros do fuso de esferas aplicam-se a cursos <= 300mm. Para cursos superiores a 300mm, consulte o nosso pessoal técnico.

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Rigidez do fuso de esferas	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
SFNU4005-4	Fuso de esferas	40 mm	05mm	20.6 KN	78.3 KN	63Kgf/um	3.175mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFNU4010-4	Fuso de esferas	40 mm	10mm	52.9 KN	152 KN	73Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA4020-2.8	Fuso de esferas	40 mm	20mm	38.8 KN	105 KN	54Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA4040-1.8	Fuso de esferas	40 mm	40mm	25.3 KN	65 KN	34Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA4040-1.8	Fuso de esferas	40 mm	40mm	37 KN	101.4 KN	52Kgf/um	6.35mm	35K10	1:50	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolamento de esferas de contacto angular 7009C/DT	24.4 KN	19.3 KN
Rolamento axial de esferas plano 51309	80 KN	163 KN

Polias sincronizadoras e correia

Relação de velocidades das polias síncronas	Especificações da engrenagem motriz	Especificações da engrenagem conduzida	Número de dentes da engrenagem motriz	Número de dentes da roda movida	Distância entre centros das polias síncronas	Perímetro da correia síncrona	Largura da correia síncrona
1:1	8M50T59	8M50T59	40	40	176mm	672	50mm
1.5:1	8M50T59	8M50T59	30	45	176mm	656	50mm
2:1	8M50T59	8M50T59	30	60	176mm	720	50mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi90	phi75	-	60	110	5	14	-	-	M40x1.5
Rosca interior	phi90	phi75	-	40	30	5	-	-	-	M24
Conetor tipo I	phi90	phi75	phi35	-	215	5	35	55	-	-
Rolamento de olhal	phi90	phi75	phi35	-	140	5	25	-	-	-
Junta em Y	phi90	phi75	phi35	-	215	5	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com