Série de modules KK HTKK86

TKK86 · Série de modules TKK

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



TKK illustration de la série

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur	S'applique à
Vitesse maximale	1050 mm/s	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	430 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	740 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	1050 mm/s	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	1480 mm/s	Code de pas 20 ; classe de précision
Vitesse maximale	520 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	800	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	870 mm/s	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	1120	Code de pas 20 ; classe de précision
Vitesse maximale	520 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	1480 mm/s	Code de pas 20 ; classe de précision
Vitesse maximale	520 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	1050 mm/s	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	800	Code de pas 20 ; classe standard
Vitesse maximale	740 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	740 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	610 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	980	Code de pas 20 ; classe de précision

Paramètre	Valeur	S’applique à
Vitesse maximale	1480 mm/s	Code de pas 20 ; classe de précision
Vitesse maximale	740 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	1220 mm/s	Code de pas 20 ; classe de précision
Vitesse maximale	740 mm/s	Code de pas 10 ; classe de précision
Vitesse maximale	520 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard
Vitesse maximale	520 mm/s	Code de pas 10 ; classe standard

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

Les dessins d’installation se trouvent dans l’atlas dimensionnel séparé.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Référence d’ingénierie

Vitesse-maximale

Pas(mm)	Longueur de rail L2(mm)	Précision P	Général C
10	340	740 mm/s	520 mm/s
10	440	740 mm/s	520 mm/s
10	540	740 mm/s	520 mm/s
10	640	740 mm/s	520 mm/s
10	740	740 mm/s	520 mm/s
10	940	610 mm/s	430 mm/s
20	340	1480 mm/s	1050 mm/s
20	440	1480 mm/s	1050 mm/s
20	540	1480 mm/s	1050 mm/s
20	640	1480 mm/s	1050 mm/s
20	740	1480 mm/s	1050 mm/s
20	940	1220 mm/s	870 mm/s

La longueur de rail L2 est distincte de la course de déplacement. Ces valeurs restent des références source.

Classe de précision

Longueur de rail(mm)	Classe P/C	Caractéristique de position(telle qu’imprimée)	Précision de position(telle qu’imprimée)	Parallélisme de course(tel qu’imprimé)	Couple de démarrage
340/440/540/640	P	±0.003	0.025	0.015	15 N-cm
340/440/540/640	C	±0.01	-	-	10 N-cm
740	P	±0.003	0.030	0.020	17 N-cm
740	C	±0.01	-	-	10 N-cm
940	P	±0.003	0.040	0.030	25 N-cm
940	C	±0.01	-	-	10 N-cm

les valeurs et les lettres de classe sont conservées.

Charges de vis à billes, TKK8610

Paramètre	Valeur source actuelle
Diamètre nominal(tel qu’imprimé)	15
Pas	10 mm
Charge dynamique de la vis à billes(paire telle qu’imprimée)	7144 / 6429 N
Charge statique de la vis à billes(paire telle qu’imprimée)	12642 / 11387 N

Les nombres appariés de charge de vis restent dans l’ordre imprimé ; la correspondance de classe n’est pas indiquée.

Charges du guidage, TKK8610

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	31458 N	50764 N
S	21051 N	29475 N

Moments statiques admissibles, TKK8610

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	622 N-m	622 N-m	1507 N-m
A2	3050 N-m	3050 N-m	3014 N-m
S1	166 N-m	166 N-m	847 N-m
S2	1309 N-m	1309 N-m	1694 N-m

Charges de vis à billes, TKK8620

Paramètre	Valeur source actuelle
Diamètre nominal(tel qu'imprimé)	15
Pas	20 mm
Charge dynamique de la vis à billes(paire telle qu'imprimée)	4645 / 4175 N
Charge statique de la vis à billes(paire telle qu'imprimée)	7655 / 6889 N

Les nombres appariés de charge de vis restent dans l'ordre imprimé ; la correspondance de classe n'est pas indiquée.

Charges du guidage, TKK8620

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	31458 N	50764 N
S	21051 N	29475 N

Moments statiques admissibles, TKK8620

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis MR
A1	622 N-m	622 N-m	1507 N-m
A2	3050 N-m	3050 N-m	3014 N-m
S1	166 N-m	166 N-m	847 N-m
S2	1309 N-m	1309 N-m	1694 N-m

Notes d'application

Référence d'application: La description de famille source intègre une vis à billes avec un guidage en U pour un mouvement linéaire compact, citant des équipements semi-conducteurs, médicaux, automobiles et d'automatisation.

Référence d'installation: Accessoires optionnels source:capot aluminium,soufflet,bride d'adaptateur moteur et fin de course. L'ajustement moteur/bride choisi exige ses propres cotes source.

Référence de commande du capteur : S0:rail de fin de course seulement ; S1:Omron SX671 ; S2:Omron SX674 ; S3:SUNXGL-12F ; S4:SUNXGL-N12F-PX10 ; sans marque:pas d'interrupteur.

Référence de commande : tailles source60/86/100 ; TKK86 pas10/20mm ; liste de rail de commande340/440/540/640/740/940mm. P:précision/C:général ; A:chariot standard/S:chariot léger ; quantité de chariot1/2.

Longueur du rail: 340 / 440 / 540 / 640 / 740 / 940 mm