EDA94

Cilindro elétrico servo de alta precisão e alta carga com curso personalizável EDA94

PRODUTO

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

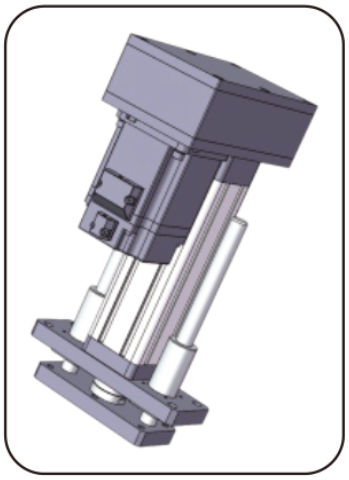

Ilustração de produto

Especificações técnicas

Interruptor de fim de curso	**Interruptor magnético**
Velocidade máxima permitida	**<=1000 mm/s**
Impulso máximo permitido	**<=30kN**
Ângulo de rotação da haste do pistão	**+/-0.3 deg**
Comprimento extensível	**<=960 mm**
Diâmetro interno	**phi80mm**

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
94x94 mm	phi80mm	<=30KN	<=960 mm	<=1000 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	Especificações de motor que podem ser instaladas directamente	Redutores que podem ser combinados
05mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
10mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
20mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO
32mm	1:1	1.5:1	2:1	80A	100A	130A	NO

Parâmetros do fuso de esferas

Nota: a carga do fuso de avanço aplica-se a um curso de <= 300mm; para um curso superior a 300mm, consulte o nosso pessoal técnico.

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Propriedades do aço	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
SFNU3205-4	Fuso de esferas	32 mm	05mm	18.8 KN	62.2 KN	54Kgf/um	3.175mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

EDA94

Cilindros elétricos

Parâmetros do fuso de esferas (CONTINUAÇÃO)

Modelo do fuso de esferas	Tipo	Diâmetro	Avanço do fuso de esferas	Ca (KN)	Coa (KN)	Propriedades do aço	Diâmetro da esfera	Eixo do parafuso	Esbelteza	Precisão de posicionamento | nível de precisão	Precisão de posicionamento | nível de precisão
SFNU3210-4	Fuso de esferas	32 mm	10mm	47.1 KN	119.7 KN	61Kgf/um	6.35mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3220-2.8	Fuso de esferas	32 mm	20mm	18.7 KN	53.7 KN	43Kgf/um	3.969mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3232-1.8	Fuso de esferas	32 mm	32mm	12.3 KN	33.5 KN	27Kgf/um	3.969mm	22K6	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parâmetros do rolamento

Modelo do rolamento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rolo cónico 31305x2	38 KN	40 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	8M30T48	8M30T38	30	30	116mm	472	30mm
1.5:1	8M30T48	8M30T38	20	30	116mm	432	30mm
2:1	8M30T48	8M30T38	20	40	116mm	480	30mm

Tabela de correspondência dimensional (mm)

Tipo de ligação da carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi80	phi60	-	50	80	3	14	-	55	M40x1.5
Rosca interior	phi80	phi60	-	40	30	3	-	-	55	M24
Conetor tipo I	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	55	55	-
Rolamento de olhal	phi80	phi60	phi30	-	94	3	37	-	55	-
Junta em Y	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com