HTMKK · MKK50

MKK50 · HTMKK

Читайте позиционирование, нагрузку и скорость при тех же условиях шага и монтажа. Для вертикального движения включите требования удержания и тормоза в предложение оси.



MKK иллюстрация серии

Проверенные спецификации

Параметр	Значение	Применимо к
Ширина корпуса	50 mm	
Динамическая нагрузка	2136 / 1813 N	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Динамическая нагрузка	2050 / 1863 N	Шаг 6 mm; MKK5006
Ход винта	2 mm	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Ход винта	6 mm	Шаг 6 mm; MKK5006
Момент тангажа MP (A1/A2)	116 / 545 Nm	Шаг 6 mm; MKK5006
Момент тангажа MP (A1/A2)	116 / 545 Nm	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Момент MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Момент MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Шаг 6 mm; MKK5006
Момент MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Шаг 6 mm; MKK5006
Момент MR (A1/A2)	222 / 444 Nm	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Наружный диаметр винта	8 mm	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Наружный диаметр винта	8 mm	Шаг 6 mm; MKK5006
Базовая динамическая грузоподъемность ползуна A	8007 N	Шаг 6 mm; MKK5006
Базовая динамическая грузоподъемность ползуна A	8007 N	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Статическая нагрузка	3489 / 2910 N	Шаг 2 mm; класс точности / стандартный класс; MKK5002
Статическая нагрузка	2913 / 2619 N	Шаг 6 mm; MKK5006

Параметр	Значение	Применимо к
Максимальная масса полезной нагрузки	31 kg	
Максимальный ход	220	
Высота сечения H	26	
Момент инерции сечения Ix	9600 mm^4	
Момент инерции сечения Iy	134000 mm^4	

Единица измерения печатается только там, где она указана в источнике.

Монтажные чертежи находятся в отдельном размерном атласе.

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Инженерная справка

Максимальная-скорость

Шаг(mm)	Длина рельса L2(mm)	Прецизионный P	Обычный C
2	150	100 mm/s	100 mm/s
2	200	100 mm/s	100 mm/s
2	250	100 mm/s	100 mm/s
2	300	100 mm/s	100 mm/s
6	150	270 mm/s	270 mm/s
6	200	270 mm/s	270 mm/s
6	250	270 mm/s	270 mm/s
6	300	270 mm/s	270 mm/s

Длина рельса L2 отличается от хода каретки; исходные значения остаются привязаны к своей длине рельса, шагу и классу.

Класс точности

Длина рельса(mm)	Класс	Повторяемость позиции	Точность позиции	Параллельность хода	Пусковой крутящий момент
150/200/250/300	P	±0.003 mm	0.020 mm	0.010 mm	4 N-cm
150/200/250/300	C	±0.01 mm	- mm	- mm	2 N-cm

Источник явно обозначает позиционные единицы mm и пусковой момент N-cm. Тире сохраняется без числовой грузоподъёмности.

Нагрузки ШВП, MKK5002

Параметр/класс	Текущее исходное значение
Номинальный диаметр винта	8 mm
Ход винта	2 mm
Динамическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	2136 N
Статическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	3489 N
Динамическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	1813 N
Статическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	2910 N

Нагрузки направляющей, MKK5002

Тип каретки	Динамическая грузоподъёмность	Статическая грузоподъёмность
A	8007 N	12916 N
S	- N	- N

Допустимые статические моменты, MKK5002

Каретка	Момент тангажа MP	Момент рыскания MY	Момент крена MR
A1	116 N-m	116 N-m	222 N-m
A2	545 N-m	545 N-m	444 N-m
S1	- N-m	- N-m	- N-m
S2	- N-m	- N-m	- N-m

Нагрузки ШВП, MKK5006

Параметр/класс	Текущее исходное значение
Номинальный диаметр винта	8 mm
Ход винта	6 mm
Динамическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	2050 N
Статическая грузоподъёмность P шарико-винтовой передачи	2913 N
Динамическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	1863 N
Статическая грузоподъёмность C шарико-винтовой передачи	2619 N

Нагрузки направляющей, MKK5006

Тип каретки	Динамическая грузоподъёмность	Статическая грузоподъёмность
A	8007 N	12916 N
S	- N	- N

Допустимые статические моменты, MKK5006

Каретка	Момент тангажа MP	Момент рыскания MY	Момент крена MR
A1	116 N-m	116 N-m	116 N-m
A2	545 N-m	545 N-m	545 N-m
S1	- N-m	- N-m	- N-m
S2	- N-m	- N-m	- N-m

Примечания по применению

Справка по применению: Источник описывает модульный линейный модуль на стальном основании, объединяющий шарико-винтовую передачу и линейную направляющую для оборудования обычной среды, с восприятием нагрузки в четырёх направлениях и рельсом U-сечения.

Монтажная ссылка: Источник задаёт монтаж двигателя HR/HL справа/слева,варианты каретки standard/light и опции крышки/сильфона. Выберите монтажные размеры именно для этого варианта.

Исходная ссылка по смазке: Исходные указания по смазке: пополнять после 100km хода при скорости не выше 60m/min. Интервал T=100×1000/(Ve×60)ч, Ve в м/мин. Исходные схемы пресс-маслёнок различают одинарные и двойные каретки.

Исходная ссылка номинального ресурса: Исходные формулы:направляющая L=((ft/fw)*(C/Pn))^3*50km;винт/подшипник L=((1/fw)*(Ca/Pa,n))^3*10^6rev. Направляющая ft:A1/S1=1.0,A2/S2=0.81. fw:плавно/без удара,V<15m/min:1.0-1.5;normal15<V<60:1.5-2.0;удар/вибрация,V>60:2.0-3.5. Номинальный ресурс исходного модуля берёт меньший результат направляющая/винт.

Заказная ссылка датчика: S0:только корпус концевика; S1:SX671; S2:SX674; S3:GX-F12A; S4:GX-F12A-P; без отметки:нет.

Расхождения заказа и спецификации: В списках заказа указан только шаг 2mm; таблицы скорости/нагрузки также печатают шаг 6mm. Сохраняйте обе исходные ссылки, пока не подтверждена доступность заказа.

Ссылка для заказа: MKK размеры50/60/86; MKK50 заказной шаг2mm,длина корпуса150/200/250/300mm; P:прецизионный/C:обычный; A:стандарт/S:лёгкая каретка; количество1/2. E обозначает специальную обработку; без отметки — стандарт. C:алюминиевая крышка/B:сильфон/без отметки:без крышки. M:двигатель установлен/без отметки:без двигателя.