Módulo linear integrado KTH12

MTH12 · Módulo linear integrado

Leia posicionamento, carga e velocidade nas mesmas condições de passo e instalação. Para movimento vertical, inclua requisitos de retenção e travão na proposta do eixo.



MTH12 Ilustração de produto

Valores de seleção

Passo do fuso de esferas (mm)	Velocidade máxima (mm/s)	Carga horizontal (kg)	Carga vertical (kg)	Empuxo nominal (N)
5	250	110	33	1388
10	500	88	22	694
20	1000	40	10	347
32	1600	30	8	218

Especificações revistas · motor 400 W

Parâmetro	Valor
Curso máximo	1050 mm
Potência do motor	400 W
Diâmetro do fuso de esferas	16 mm
Potência de saída (condição de tabela)	400 W
Exemplo de encomenda (referência)	MTH12-L05-500-BC-F0-40-B-C4
Balanço MP	606 N.m
Balanço MR	606 N.m
Balanço MY	1168 N.m
Repetibilidade	±0.01 mm · Grau C
Repetibilidade	±0.008 mm · Grau P
Incremento de curso	50 mm
Intervalo de curso	50-1250 mm

Curso acima de800mm exige velocidade mais baixa;
O conflito de origem Main1250mm/ordering1050mm é conservado.
Os desenhos de instalação estão no atlas dimensional separado.
emmy@htrobot.com www.htrobot.com

Referência de engenharia

Notas de aplicação

Referência de instalação do motor: BC: exterior; BL: esquerda; BR: direita; BM: inferior. Apenas referência de encomenda da origem.

Referência de encomenda do sensor: C4:672/674 interruptor fotoelétrico; E5:não fornecido. Não se infere correspondência exterior/interior nem de direção do motor.

Referência original do código de precisão: Tabela principal C±0.01/P±0.008; código de encomenda L±0.01/P±0.008. As letras de código originais são conservadas, não fundidas.

Conflito de curso de origem: Tabela principal e vista geral:50-1250mm; coluna de encomenda:50-1050mm. Confirme os limites conflituosos 1050/1250 para curso acima de 1050; não substitua em silêncio nenhuma origem.