HTROBOT

Интегрированный линейный модуль с ШВП

Русское руководство по выбору

Компоненты линейного перемещения и многоосевая автоматизация, с практической поддержкой из Тяньцзиня.

Компания HTROBOT из Тяньцзиня работает с заказчиками в области промышленного линейного перемещения и многоосевой автоматизации. В ассортименте — линейные модули, направляющие, шарико-винтовые передачи, актуаторы и столы XYZ.

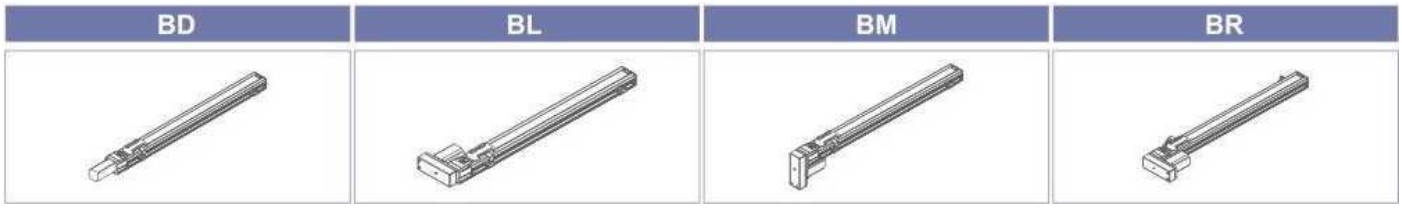
Модели: KTH5; KTH8; KTH12

Мы связываем поставку компонентов с обсуждением применений для позиционирующего, передающего и многоосевого оборудования.

Интегрированный линейный модуль с ШВП · HTH5

KTH5 · Интегрированный линейный модуль с ШВП

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



KTH5 · иллюстрации монтажа двигателя

Проверенные спецификации

Параметр	Значение	Применимо к
Допустимый опрокидывающий момент MP	100 Nm	
Допустимый опрокидывающий момент MR	145 Nm	
Допустимый опрокидывающий момент MY	100 Nm	
Горизонтальная каталожная нагрузка	15 kg	Шаг 10 mm
Горизонтальная каталожная нагрузка	30 kg	Шаг 5 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	5 kg	Шаг 10 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	10 kg	Шаг 5 mm
Номинальное усилие	327 N	Шаг 5 mm
Номинальное усилие	163 N	Шаг 10 mm
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	500 mm/s	Шаг 10 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.

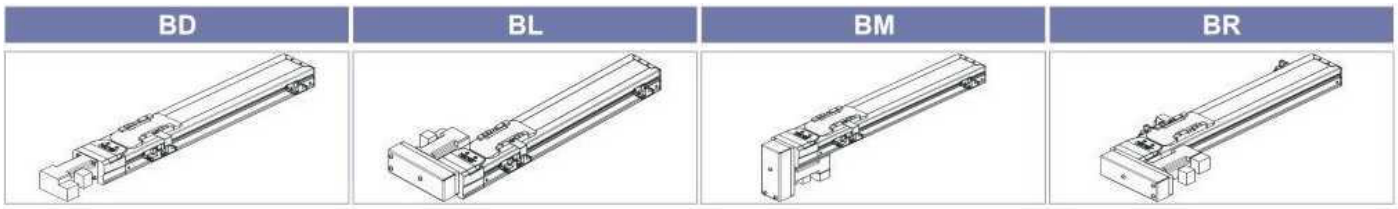
Параметр	Значение	Применимо к
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	250 mm/s	Шаг 5 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Мощность двигателя	100 W	
Повторяемость позиционирования	±0.01 mm	
Наружный диаметр винта	012	
Интервал хода	50 mm	
Путь перемещения	100-800 mm	

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

Интегрированный линейный модуль с ШВП · HTH8

KTH8 · Интегрированный линейный модуль с ШВП

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



KTH8 · иллюстрации монтажа двигателя

Проверенные спецификации

Параметр	Значение	Применимо к
Допустимый опрокидывающий момент MP	320 Nm	
Допустимый опрокидывающий момент MR	630 Nm	
Допустимый опрокидывающий момент MY	320 Nm	
Горизонтальная каталожная нагрузка	50 kg	Шаг 5 mm
Горизонтальная каталожная нагрузка	30 kg	Шаг 10 mm
Горизонтальная каталожная нагрузка	15 kg	Шаг 20 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	15 kg	Шаг 5 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	6 kg	Шаг 20 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	8 kg	Шаг 10 mm
Номинальное усилие	340 N	Шаг 10 mm
Номинальное усилие	176 N	Шаг 20 mm

Параметр	Значение	Применимо к
Номинальное усилие	685 N	Шаг 5 mm
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	1000 mm/s	Шаг 20 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	500 mm/s	Шаг 10 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	250 mm/s	Шаг 5 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Мощность двигателя	200 W	
Повторяемость позиционирования	±0.01 mm	
Наружный диаметр винта	016	
Интервал хода	50 mm	
Путь перемещения	100-1050 mm	

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

Интегрированный линейный модуль с ШВП · HTH12

KTH12 · Интегрированный линейный модуль с ШВП

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

BD	BL	BM	BR
			

KTH12 · иллюстрации монтажа двигателя

Проверенные спецификации

Параметр	Значение	Применимо к
Допустимый опрокидывающий момент MP	606 Nm	
Допустимый опрокидывающий момент MR	1168 Nm	

Параметр	Значение	Применимо к
Допустимый опрокидывающий момент MY	606 Nm	
Горизонтальная каталожная нагрузка	30 kg	Шаг 32 mm
Горизонтальная каталожная нагрузка	40 kg	Шаг 20 mm
Горизонтальная каталожная нагрузка	110 kg	Шаг 5 mm
Горизонтальная каталожная нагрузка	88 kg	Шаг 10 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	33 kg	Шаг 5 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	10 kg	Шаг 20 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	11 kg	Шаг 10 mm
Вертикальная каталожная нагрузка	8 kg	Шаг 32 mm
Номинальное усилие	480 N	Шаг 10 mm
Номинальное усилие	200 N	Шаг 32 mm
Номинальное усилие	240 N	Шаг 20 mm
Номинальное усилие	954 N	Шаг 5 mm
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	1600 mm/s	Шаг 32 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	1000 mm/s	Шаг 20 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	250 mm/s	Шаг 5 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Каталожная скорость (см. таблицу хода и скорости)	500 mm/s	Шаг 10 mm; Выше хода 600 mm возможен резонанс; для максимальной рабочей скорости используйте соответствующую таблицу ход/скорость.
Мощность двигателя	400 W	
Повторяемость позиционирования	±0.01 mm	
Наружный диаметр винта	016	
Интервал хода	50 mm	
Путь перемещения	100-1250 mm	

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

Контакты

Начните с изделия или применения. Используйте черновик запроса, чтобы собрать рассматриваемый вариант, или свяжитесь с нами напрямую со своими требованиями.

emmy@htrobot.com
www.htrobot.com
Тяньцзинь, Китай