HTMKK · MKK50

MKK50 · HTMKK

Lire positionnement, charge et vitesse dans les mêmes conditions de pas et d’installation. Pour un mouvement vertical, inclure les exigences de maintien et de frein dans la proposition d’axe.



MKK illustration de la série

Spécifications examinées

Paramètre	Valeur	S’applique à
Largeur du corps	50 mm	
Charge dynamique	2136 / 1813 N	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Charge dynamique	2050 / 1863 N	Pas 6 mm ; MKK5006
Pas	2 mm	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Pas	6 mm	Pas 6 mm ; MKK5006
Moment de tangage MP (A1/A2)	116 / 545 Nm	Pas 6 mm ; MKK5006
Moment de tangage MP (A1/A2)	116 / 545 Nm	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Moment de roulis MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Moment de roulis MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Pas 6 mm ; MKK5006
Moment de roulis MR (A1/A2)	116 / 545 Nm	Pas 6 mm ; MKK5006
Moment de roulis MR (A1/A2)	222 / 444 Nm	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Diamètre extérieur de la vis	8 mm	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Diamètre extérieur de la vis	8 mm	Pas 6 mm ; MKK5006
Charge dynamique de base du patin A	8007 N	Pas 6 mm ; MKK5006
Charge dynamique de base du patin A	8007 N	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Charge statique	3489 / 2910 N	Pas 2 mm ; classe de précision / classe standard ; MKK5002
Charge statique	2913 / 2619 N	Pas 6 mm ; MKK5006
Masse maximale de la charge utile	31 kg	

Paramètre	Valeur	S’applique à
Course maximale	220	
Hauteur de section H	26	
Moment quadratique de section Ix	9600 mm^4	
Moment quadratique de section Iy	134000 mm^4	

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
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

La longueur de rail L2 est distincte de la course du chariot ; les valeurs source restent liées à leur longueur de rail, pas et classe.

Classe de précision

Longueur de rail(mm)	Classe	Répétabilité de position	Précision de position	Parallélisme de course	Couple de démarrage
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

La source étiquette explicitement les unités de position mm et le couple de démarrage N-cm. Un tiret est conservé sans charge numérique.

Charges de vis à billes, MKK5002

Paramètre/classe	Valeur source actuelle
Diamètre nominal de la vis	8 mm
Pas	2 mm
Charge dynamique P de la vis à billes	2136 N
Charge statique P de la vis à billes	3489 N
Charge dynamique C de la vis à billes	1813 N
Charge statique C de la vis à billes	2910 N

Charges du guidage, MKK5002

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	8007 N	12916 N
S	- N	- N

Moments statiques admissibles, MKK5002

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis 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

Charges de vis à billes, MKK5006

Paramètre/classe	Valeur source actuelle
Diamètre nominal de la vis	8 mm
Pas	6 mm
Charge dynamique P de la vis à billes	2050 N
Charge statique P de la vis à billes	2913 N
Charge dynamique C de la vis à billes	1863 N
Charge statique C de la vis à billes	2619 N

Charges du guidage, MKK5006

Type de chariot	Charge dynamique	Charge statique
A	8007 N	12916 N
S	- N	- N

Moments statiques admissibles, MKK5006

Chariot	Moment de tangage MP	Moment de lacet MY	Moment de roulis 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

Notes d’application

Référence d’application: La source décrit un module linéaire modulaire à base acier intégrant vis à billes et guidage linéaire pour équipements d’environnement courant, avec support de charge dans quatre directions et un rail en U.

Référence d’installation: La source fournit le montage moteur HR/HL droite/gauche,variantes de chariot standard/léger et options capot/soufflet. Choisissez les cotes de montage pour cette variante exacte.

Référence de lubrification source: Consignes de graissage source : réapprovisionner après 100km de course pour une vitesse n’excédant pas 60m/min. Intervalle T=100×1000/(Ve×60)heures, Ve en m/min. Les implantations de graisseurs source distinguent chariots simples et doubles.

Référence source de durée de vie nominale: Formules source:guidage L=((ft/fw)*(C/Pn))^3*50km;vis/roulement L=((1/fw)*(Ca/Pa,n))^3*10^6rev. Guidage ft:A1/S1=1.0,A2/S2=0.81. fw:lisse/sans choc,V<15m/min:1.0-1.5;normal15<V<60:1.5-2.0;choc/vibration,V>60:2.0-3.5. La durée de vie nominale du module source prend le plus petit résultat guidage/vis.

Référence de commande du capteur : S0:corps de fin de course seulement ; S1:SX671 ; S2:SX674 ; S3:GX-F12A ; S4:GX-F12A-P ; sans marque:aucun.

Écarts de commande et de spécification: Les listes de commande n’indiquent que le pas 2mm ; les tableaux vitesse/charge impriment aussi le pas 6mm. Conservez les deux références source jusqu’à confirmation de la disponibilité de commande.

Référence de commande : MKK tailles50/60/86 ; MKK50 pas de commande2mm,longueur de corps150/200/250/300mm ; P:précision/C:général ; A:standard/S:chariot léger ; quantité1/2. E désigne un usinage spécial ; sans marque désigne le standard. C:capot aluminium/B:soufflet/sans marque:sans capot. M:moteur monté/sans marque:sans moteur.