EDA40

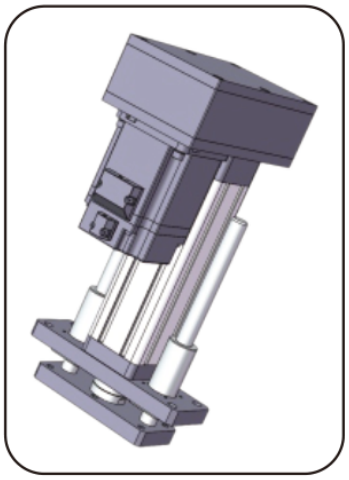
Hochpräziser, hochbelastbarer Servo-Elektrozylinder mit anpassbarem Hub EDA40

PRODUKT

Ein Servo-Elektrozylinder für geführte Linearbewegung in einer Maschine oder Fertigungslinie.

Technische Daten

Innendurchmesser	**phi30 mm**
Endschalter	**Magnetschalter**
Maximal zulässige Geschwindigkeit	**<=250 mm/s**
Maximal zulässige Schubkraft	**<=0.5kN**
Drehwinkel der Kolbenstange	**+/-0.3 deg**
Ausfahrbare Länge	**<=360 mm**



Produktabbildung

Auswahl

Schub, Hub und Geschwindigkeit als eine Einsatzaufgabe wählen. Ein Katalogmaximum bedeutet nicht, dass die anderen Maxima gleichzeitig gelten. Vor der Bestellung Steigung, Motoranbau, Untersetzung und Lastanschluss bestätigen.

Grundparameter

Hinweis: Schubkraft, Hub und Geschwindigkeit sind mit dem tatsächlichen Einsatz abzustimmen; die drei Grenzwerte dürfen nicht gleichzeitig ausgenutzt werden.

Außendurchmesser	Innendurchmesser	Maximal zulässige Schubkraft	Ausfahrbare Länge	Maximal zulässige Geschwindigkeit	Maximal zulässige Geschwindigkeit Drehwinkel der Kolbenstange Endschalter	Endschalter
40x40 mm	phi30 mm	<=0.5KN	<=360 mm	<=250 mm/s	+/-0.3 deg	Magnetschalter

ANTRIEBS- UND MOTOROPTIONEN

Steigung der Kugelgewindespindel	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Drehzahlverhältnis des Synchronrads (Eingang: Ausgang)	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Motorspezifikationen, die direkt angebaut werden können	Kombinierbare Getriebe
04mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO
05mm	1:1	1.5:1	2:1	40A	42B	NO

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA40

Elektrozylinder

Kugelgewindeparameter

Hinweis: Die Parameter des Kugelgewindes gelten für Hübe <= 300mm. Bei Hüben größer als 300mm wenden Sie sich bitte an unser technisches Personal.

Modell der Kugelgewindespindel	Typ	Durchmesser	Steigung der Kugelgewindespindel	Ca (KN)	Coa (KN)	Steifigkeit der Kugelgewindespindel	Kugeldurchmesser	Spindelwelle	Schlankheitsgrad	Genauigkeitsklasse	Positioniergenauigkeit
BSH1204-3.5	Kugelgewindetrieb	12 mm	04mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
BSH1205-3.5	Kugelgewindetrieb	12 mm	05mm	7.8 KN	16.1 KN	23Kgf/um	2.5mm	8K3	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Lagerparameter

Lagermodell	Cr (KN)	Cor (KN)
Rillenkugellager 6900-2RSx2	2.7 KN	1.27 KN

Zahnriemenscheiben und Riemen

Drehzahlverhältnis der Synchronriemenscheiben	Spezifikationen des treibenden Zahnrads	Spezifikationen des angetriebenen Zahnrads	Zähnezahl des Antriebszahnrads	Zähnezahl des Abtriebsrads	Achsabstand der Synchronriemenscheiben	Umfang des Synchronriemens	Breite des Synchronriemens
1:1	3M10T21	3M10T15	30	30	47.5mm	186	10mm
1.5:1	3M10T21	3M10T15	20	30	47.5mm	171	10mm
2:1	3M10T21	3M10T15	20	40	47.5mm	186	10mm

Maßzuordnungstabelle (mm)

Lastanschlussart	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Außengewinde	phi34	phi20	-	20	43	3	8	-	17	M12x1.0
Innengewinde	phi34	phi20	-	16	15	3	-	-	17	M10
Typ-I-Stecker	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	15	17	-
Augengelenklager	phi34	phi20	phi10	-	45	3	14	-	17	-
Y-Gelenk	phi34	phi20	phi10	-	65	3	10	40	19	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com