EDA94Z

Cilindro eléctrico servo de alta precisión y alta carga con carrera personalizable EDA94Z

PRODUCTO

Un cilindro eléctrico servo para movimiento lineal guiado en una máquina o línea de producción.

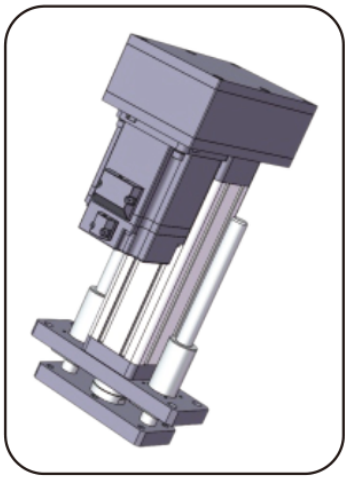

Ilustración de producto

Especificaciones técnicas

Interruptor de fin de carrera	**Interruptor magnético**
Velocidad máxima permitida	**<=1000 mm/s**
Empuje máximo permitido	**<=30kN**
Ángulo de giro de la varilla del pistón	**+/-0.3 deg**
Longitud extensible	**<=960 mm**
Diámetro interno	**phi80mm**

Selección

Elija empuje, carrera y velocidad como un solo régimen. Un máximo de catálogo no implica que los demás máximos se apliquen a la vez. Confirme el paso del husillo, el montaje del motor, la reducción y la conexión de la carga antes de pedir.

Parámetros básicos

Nota: El empuje, la carrera y la velocidad deben combinarse con el uso real, y los tres valores límite no pueden emplearse a la vez.

Diámetro exterior	Diámetro interno	Empuje máximo permitido	Longitud extensible	Velocidad máxima permitida	Velocidad máxima permitida Ángulo de rotación del vástago Final de carrera	Interruptor de fin de carrera
94x94 mm	phi80mm	<=30KN	<=960 mm	<=1000 mm/s	+/-0.3 deg	Interruptor magnético

OPCIONES DE ACCIONAMIENTO Y MOTOR

Avance del husillo de bolas	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Relación de velocidad de la polea síncrona (entrada: salida)	Especificaciones de motor que se pueden instalar directamente	Reductores que pueden combinarse	Reductores que pueden combinarse
05mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	85A	60A, 80A, 130A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	85A	60A, 80A, 130A
10mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	90A	60A, 80A, 100A, 130A
20mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A
32mm	1:1	1.5:1	2:1	180A	115A	80 A , 100A , 130A, 180A

emmy@htrobot.com www.htrobot.com

EDA94Z

Cilindros eléctricos

Parámetros del husillo de bolas

Nota: La carga del husillo de avance corresponde a una carrera de <= 300mm; para una carrera mayor que 300mm, consulte a nuestro personal técnico.

Modelo del husillo de bolas	Tipo	Diámetro	Avance del husillo de bolas	Ca (KN)	Coa (KN)	Propiedades del acero	Diámetro de bola	Eje del tornillo	Relación de esbeltez	Precisión de posicionamiento | nivel de precisión	Precisión de posicionamiento | nivel de precisión
SFNU3205-4	Husillo de bolas	32 mm	05mm	18.8 KN	62.2 KN	54Kgf/um	3.175mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFNU3210-4	Husillo de bolas	32 mm	10mm	47.1 KN	119.7 KN	61Kgf/um	6.35mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3220-2.8	Husillo de bolas	32 mm	25mm	18.7 KN	53.7 KN	43Kgf/um	3.969mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02
SFA3232-1.8	Husillo de bolas	32 mm	32mm	12.3 KN	33.5 KN	27Kgf/um	3.969mm	32K10	1:30	C5/+/-0.01	C7/+/-0.02

Parámetros de los rodamientos

Modelo de rodamiento	Cr (KN)	Cor (KN)
Rodamiento rígido de bolas 6007-ZZx2	15.9 KN	10.3 KN
Rodamiento axial de bolas plano 51207	39 KN	78 KN

Poleas sincronizadas y correa

Relación de velocidad de las poleas síncronas	Especificaciones del engranaje motriz	Especificaciones del engranaje conducido	Número de dientes del engranaje conductor	Número de dientes de la rueda conducida	Distancia entre centros de las poleas síncronas	Circunferencia de la correa síncrona	Anchura de la correa síncrona
1:1	8M30T47	8M30T47	45	45	155mm	672	30mm
1.5:1	8M30T47	8M30T47	30	45	155mm	608	30mm
2:1	8M30T47	8M30T47	30	60	155mm	680	30mm

Tabla de correspondencia de dimensiones (mm)

Tipo de conexión de carga	phiA	phiB	phiC	C	D	E	F	H	G	M
Rosca exterior	phi80	phi60	-	50	80	3	14	-	55	M40x1.5
Rosca interior	phi80	phi60	-	40	30	3	-	-	55	M24
Conector tipo I	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	55	55	-
Rodamiento de ojo	phi80	phi60	phi30	-	94	3	37	-	55	-
Articulación Y	phi80	phi60	phi35	-	195	3	35	73	70	-

emmy@htrobot.com www.htrobot.com