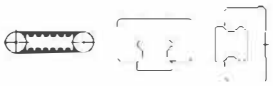
HTC-PC 080 TÍPUS
HTC-PC 080 TYPE

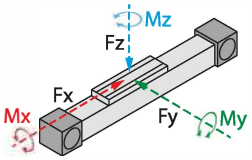
LIMON PRECISION&SPEED



Hajtás és megvezetés
Drive and guide



Max. terhelések
Max. forces and torques

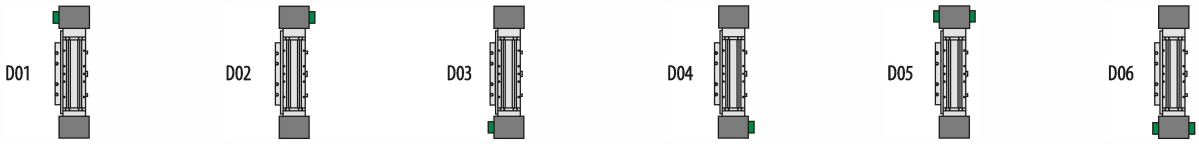


Fy	(N)	6980
Fz		6980
Fx		4500
Mx	(Nm)	118
My		333
Mz		333

A nyomaték és erő összefüggései:
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max}+\frac{Fz}{Fz\,max}+\frac{Mx}{Mx\,max}+\frac{My}{My\,max}+\frac{Mz}{Mz\,max}\leq 1$$

Motor csatlakozási lehetőségek
Motor mounting positions

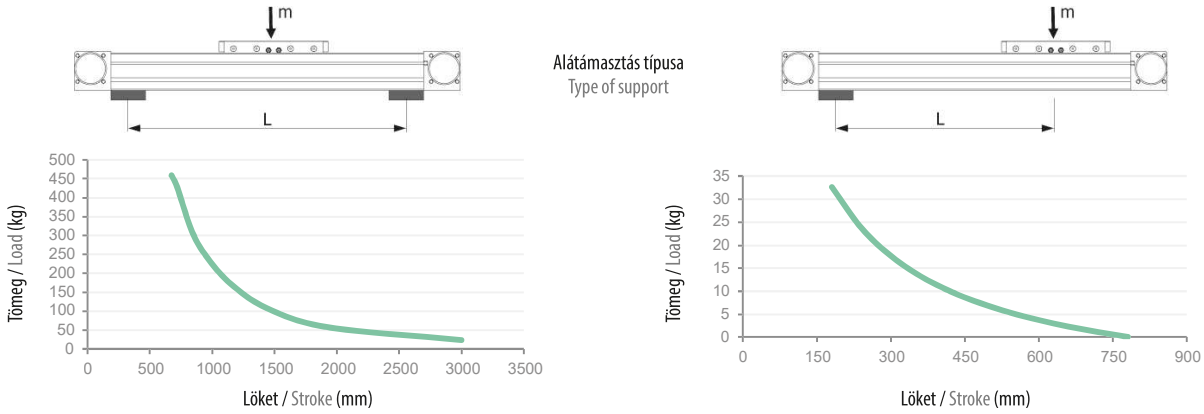


Alap technikai információk
Basic technical informations

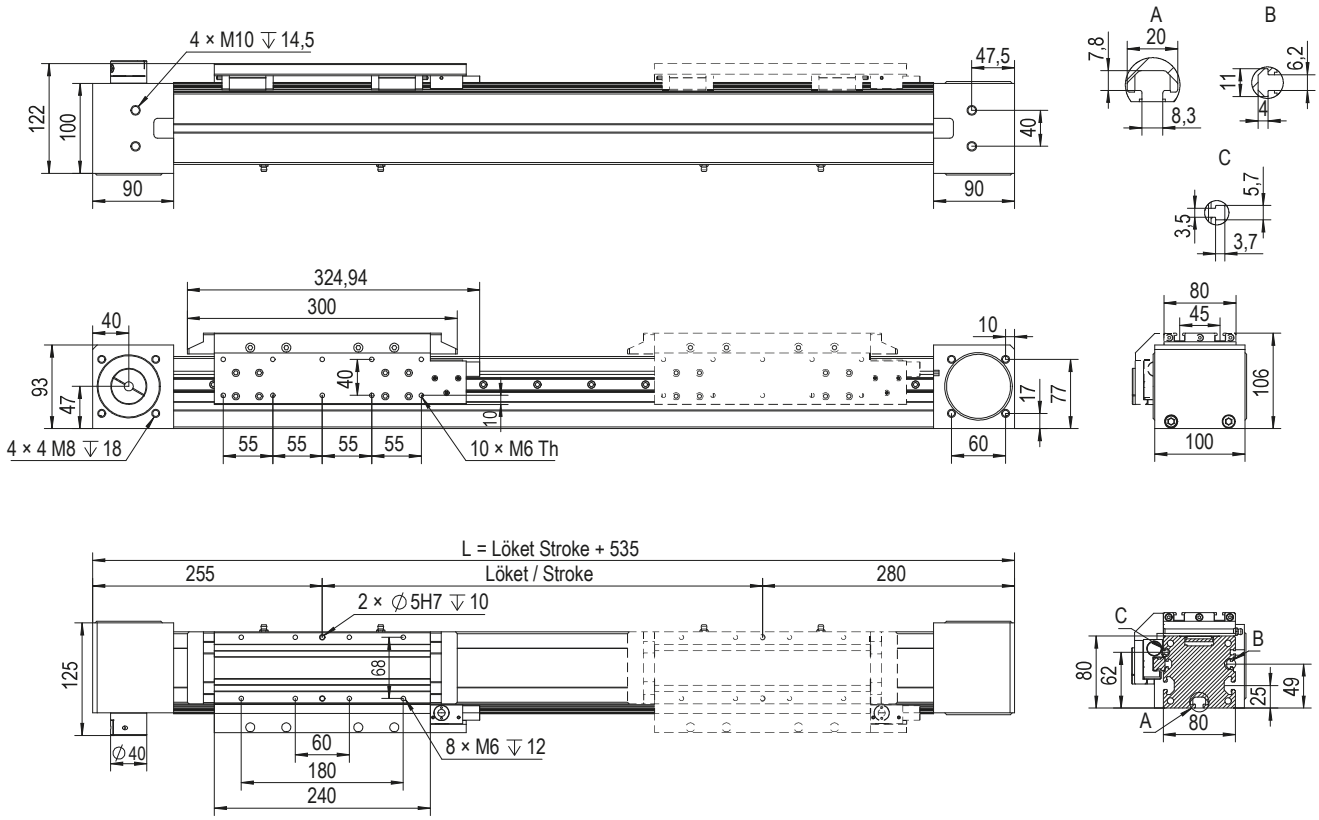
Lökethossz tartomány Stroke range		100 - 4000mm
Visszaállási pontosság Repeatability		± 0,05mm
A kocsi egy fordulat alatt megtett útja áttétel nélkül Road traveled by carriage in one turn without gearbox		176mm
Max. sebesség Max. speed		5000mm/s
Max. terhelhetőség Max. payload	**Vízszintes** Horizontal	100kg
	Függőleges Vertical	62kg
Max. terhelés nélküli nyomaték Max. no -load driving torque		0,9Nm
Max. hajtó nyomaték Max. driving torque		49,8Nm
Lineáris egység tehetetlensége (kg·cm²) Linear unit inertia (kg·cm²)		21,995 + (3,137 × Löket Stroke[m])
Tömeg Weight		9,4 + (Löket Stroke / 100 - 1) × 0,8

IP védettség IP protection		IP53
Működési hőmérséklet Working temperature		0°C - + 40°C
Ajánlott kenőanyag Recommended grease		Lásd a lineáris egységen elhelyezett QR kód beolvasásával Scanning the QR code on the linear unit
Javasolt AC szervomotor teljesítmény Recommended AC servo motor output		750W
Ajánlott szervo hajtómű Recommended servo gearbox		KPX085 / PEE90 i = 3, 4, 5, 7, 8, 10
Ajánlott szöghajtómű Recommended right angle gearbox		SVX085
Lineáris vezeték mérete Linear guide size		1db 20-as 1db 15-ös 1pc 20 1pc 15
Szíj típus Belttype		8M - 30
Max. rögzítő erő (PC) Max. calmping force (PC)	**Vízszintes** Horizontal	520N
	Függőleges Vertical	70N

A lineáris egység maximális terhelhetősége különböző alátámasztások esetén
The linear unit maximum load capacity for different supports



Méretek
Dimensions



Kiegészítő termékek
Accessories

