

Attuatori lineari supplementari

HTR Attuatore telescopico compatto

Per applicazioni verticali con altezza minima complessiva

- Corsa (max 4.000 mm) con altezza minima complessiva.
- Carichi fino a 50kg.
- Assorbimento di elevate forze e coppie laterali
- Assenza di gioco grazie a rulli in plastica montati sui cuscinetti a rulli
- Manutenzione minima e rulli a bassa rumorosità con rivestimento PA (poliammide)
- Azionamento a cinghia antiusura e antislittamento
- Possibilità di abbinamento con attuatori lineari HLE e HPLA
- Profili telescopici in alluminio e resistenti alle torsioni



Aree di applicazione

per macchine innovative ed economicamente vantaggiose:

- Tecnologia di manipolazione: es. palettizzatori, alimentazione e rimozione materiali
- Costruzione macchine tessili: es. impilatori
- Magazzini: es. immagazzinamento
- Costruzione: es. rivestimenti, inserimento rinforzi in acciaio
- Macchine utensili: es. carico di pezzi da lavorare, cambio utensili

Specifiche

Taglie	HTR 050	HTR 080
Pesi, massa momenti di inerzia		
Peso di un'unità standard senza corsa (kg)	12.8	35.3
Peso per lunghezza aggiuntiva (kg / m)	8.6	16.2
Peso delle parti in movimento. no corsa (kg)	2.8	7.4
Peso delle parti in movimento, da aggiungere per metro di corsa (kg / m)	2.4	4.5
Corse e velocità		
Max velocità di percorrenza (m / s)	5	5
Max corsa (mm)	3000	4000
Max accelerazione consentita (m / s ²)	5	5
Precisione		
Ripetibilità in una direzione (mm)	±0.2	±0.2
Dimensioni complessive & e dati fisici		
Sezione trasversale del profilo esterno (mm x mm x mm)	125 x 125 x 6	180 x 180 x 10
Sezione trasversale del profilo intermedio (mm x mm x mm)	80 x 80 x 6	125 x 125 x 6
Sezione trasversale del profilo interno (mm x mm x mm)	50 x 50 x 5	80 x 80 x 6
Coppie, forze, dimensioni della puleggia e della cinghia dentata		
Sviluppo puleggia per giro (mm / U)	340	480
Diametro virtuale della puleggia (mm)	108.2	152.8
Max coppia azionamento (N)	24	66
Max. forza trazione cinghia (N)	444	861
Carico tipico (kg)	25	50

Per ulteriori informazioni consultare ns catalogo 192-560011 o ns sito web www.parker-eme.com/htr.

HZR azionamento a cinghia dentata per asse-Z

Disegnato per applicazioni verticali dinamiche

- Carichi elevati
- Assorbimento di elevate forze e coppie laterali
- Assenza di gioco grazie a rulli in plastica montati sui cuscinetti a rulli
- Manutenzione minima e rulli a bassa rumorosità con rivestimento PA (poliammide)
- Azionamento a cinghia antiusura e antislittamento
- Ripetibilità ± 0.2 mm
- Elevate velocità fino a 5 m / s

Aree di applicazione

per macchine innovative ed economicamente vantaggiose:

- Tecnologia di manipolazione: es. palettizzatori, alimentazione e rimozione materiali
- Costruzione macchine tessili: es. impilatori
- Magazzini: es. immagazzinamento
- Costruzione: es. rivestimenti, inserimento rinforzi in acciaio
- Macchine utensili: es. carico di pezzi da lavorare, cambio utensili



Specifiche

Taglie	HZR 050	HZR 080	HZR 100
Pesi			
Peso di un'unità standard senza corsa (kg)	12.4	30.7	50.2
Peso per lunghezza aggiuntiva (kg / m)	2.9	6.4	9.8
Corse e velocità			
Max velocità di percorrenza (m / s)	5	5	5
Max corsa (mm)	1500	1500	2000
Max accelerazione consentita (m / s ²)	5	5	5
Precisione			
Ripetibilità in una direzione (mm)	± 0.2	± 0.2	± 0.2
Dimensioni complessive & e dati fisici			
Sezione trasversale del profilo mobile (mm x mm)	50 x 50	80 x 80	100 x 100
Coppie, forze, dimensioni della puleggia e della cinghia dentata			
Traiettoria di percorrenza per rivoluzione (mm / U)	180	240	240
Diametro della puleggia (mm)	57.300	76.394	76.394
Larghezza / passo della cinghia dentata (mm)	25/10	32/10	50/10
Max coppia azionamento (Nm)	13	28.6	57.3
Max. forza trazione cinghia (N)	450	750	1500
Carico tipico (kg)	30	60	120

Per ulteriori informazioni consultare ns catalogo 192-560011 o ns sito web www.parker-eme.com/hzr.

BLMA Motori lineari

- Fino a 1693 N forza di picco
- Fino a 844 N forza continuativa
- Robusto sensore di posizione integrato
- Ripetibilità $\pm 10 \mu\text{m}$
- Accelerazione fino a 50 m/s^2
- Velocità fino a 7 m/s
- Assenza di manutenzione
- Ideale per l'utilizzo nell'industria alimentare



Aree di applicazione

per macchine innovative ed economicamente vantaggiose:

- Tecnologia di manipolazione: es. alimentazione e rimozione materiali
- Costruzione macchine tessili: es. taglio lunghezza trasversale
- Ingegneria di processo: es. verniciatura, rivestimento, incollaggio
- Tecnologia camera aseptica: es. rivestimento e trasporto wafer
- Macchine utensili: es. carico di pezzi da lavorare, cambio utensili

Specifiche

Motore tipo	12-pin				20-pin			
	serie		parallelo		serie		parallelo	
Collegamento	serie		parallelo		serie		parallelo	
Direttrice a rulli	plastica	acciaio	plastica	acciaio	plastica	acciaio	plastica	acciaio
Prestazioni								
Forza nominale con raffreddamento ad aria (N)	310	385	310	385	510	625	510	625
Raffreddamento ad aria della corrente nominale (A)	4.8	6.0	9.6	11.9	8.8	10.8	17.6	21.6
Forza nominale con raffreddamento ad acqua (N)	419	520	419	520	689	844	689	844
Raffreddamento ad acqua della corrente nominale (A)	6.5	8.0	13.0	16.1	11.9	1.6	23.8	29.1
Forza di picco (N)	892				1693			
Impulso di picco (A)	16.8		33.6		30.8		61.6	
Tempo impulso corrente (s)	5				5			
Max. tensione principale (VAC)	3-phase 3 x 400				3-phase 3 x 400			
Velocità nominale (m/s)	5				5			
Max. velocità (m/s)	7				7			
Max. accelerazione (m/s^2)	50				50			
Accelerazione tipica (m/s^2)	20				20			
Max. temperatura di avvolgimento ($^{\circ}\text{C}$)	90	130	90	130	90	130	90	130
Temperatura di superficie fino a ($^{\circ}\text{C}$)	55	75	55	75	65	95	65	95

Per ulteriori informazioni consultare ns catalogo 192-590011 o ns sito web www.parker-eme.com/blma.