

Elektrocilindar ESBF-BS-100-400-40P

Broj artikla: 574125

FESTO

With ball screw, electrically actuated spindle that converts the rotary motion of the motor into linear motion of the piston rod.



Tehnički podaci

Svojstvo	Vrednost
Veličina	100
Hod	400 mm
Navoj klipnjače	M20x1,5
Reverzibilni zazor	40 µm
Prečnik vretena	40 mm
Uspjon vretena	40 mm/U
Maksimalni ugao uvrtnja klipnjače +/-	0,5 deg
Zasnovano na normi	ISO 15552
Položaj ugradnje	proizvoljno
Kraj klipnjače	Spoljašnji navoj
Vrsta motora	Servomotor
Prepoznavanje pozicije	za beskontaktni prekidač
Konstruktivna struktura	Električni cilindar sa kugličnim navojem
Vreteno-tip	Kuglično vreteno
Osiguranje od zakretanja / vođenje	klizno vođeno
Maks. ubrzanje	25 m/s ²
Maks. brzina	1,34 m/s
Tačnost ponavljanja	±0,01 mm
Trajanje uključenosti	100 %
Klasa korozione otpornosti KBK	2 - Moderate corrosion stress
PWIS conformity	VDMA24364 zone III
Temperatura ležaja	-20 ... 60 °C
Food-safe	See Supplementary material information
Relativna vlažnost vazduha	0 - 95 %
Mehanička zaštita	IP40
Temperatura okoline	0 ... 60 °C
Maks. pogonski moment	102,6 Nm
Maks. radijalna sila na pogonskom vretenu	1.100 N
Maks. Ulazna sila Fx	14.500 N
Pogonski moment u praznom hodu	1 Nm
Referentna vrednost korisnog tereta, horizontalno	1.400 kg
Referentna vrednost korisnog tereta, vertikalno	1.400 kg
Moment inercije, JH po metru hoda	20,372 kgcm ²
Moment inercije, JL po kg korisnog tereta	0,40528 kgcm ²
Moment inercije JO	6,1704 kgcm ²
Pokretna masa kod hoda 0 mm	8.786 g
Dodatni faktor mase po 10 mm hoda	132 g
Osnovna težina kod hoda 0 mm	11.123 g
Dodatna težine po 10 mm hoda	193 g
Vrsta pričvršćenja	sa unutrašnjim navojem ili pribor
Interface code, actuator	D100
Materijal - napomena	RoHS komformnost

Svojstvo	Vrednost
Material cover	Die-cast aluminium, coated
Material piston rod	visokolegírani čelik, nerđajući
Material screws	Galvanised steel
Material spindle nut	Čelik za valjne ležaje
Material spindle	Čelik za valjne ležaje
Material cylinder barrel	Smooth-anodised wrought aluminium alloy