TT-A2-4040 Tabletop-Roboter/ Portal 2 Achsen XY-Achsen: 400 mm

Typ: Portal, 2-Achsen | Hub: X-Achse: 400 mm / Y-Achse: 400 mm | Zuladung: X-Achse: 10 kg / Y-Achse: 5 kg

■ Modellspezifikation (Beispiel)

Serie	Typ	Enkoder	XY-Achsenhub	Option
TT	- A2 -	I	- 4040	- DV

Modell/Spezifikation

Modell	Achs-konfiguration	Enkoder	Motor	Steigung (mm)	Hub (mm)	Geschwindigkeit (mm/s)	Zuladung (kg) (Hinweis 1)
TT-A2-I-4040-①	X-Achse	Inkremental	Schrittmotor	6	400	1-300	10
	Y-Achse			6	400	1-300	5

* ①gibt in der oben aufgeführten Modellbezeichnung die einsetzbare(n) Option(en) an.

Optionen

Bezeichnung	Modell
DeviceNet Anschluss	DV
CC-Link Anschluss	CC
ProfiBus Anschluss	PR
Ethernet Anschluss	ET
Montagefuß	FT

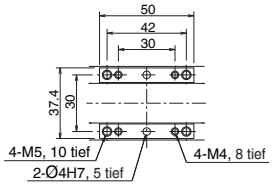
Technische Daten

Antrieb	Kugelumlaufspindel (ø10 mm, gerollt C10)
Wiederholgenauigkeit	±0,02 mm
Spiel (Hinweis 2)	0,1 mm oder kleiner
Führung	Direkt-gekoppelt, Kugelumlauf
Zulässiges Lastmoment (Hinw. 3)	Ma: 6,5 Nm; Mb: 9,3 Nm; Mc: 16,4 Nm
Umgebungstemperatur/Feuchtigkeit	5 bis 40°C, 85% relative Feuchtigk. max. (nicht kondens.)
Gewicht	33 kg

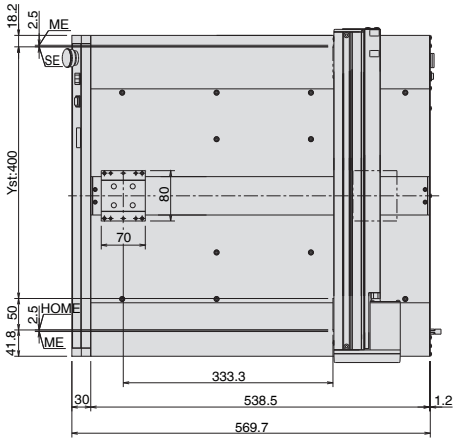
Abmessungen

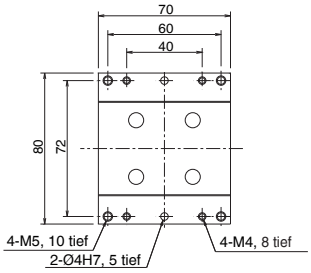
* Beim Referenzfahren verfährt der Schlitten zum mechanischen Anschlag. Deshalb ist auf mögliche Kollision mit der Peripherie zu achten.

SE: Hubende
ME: Mechanischer Anschlag

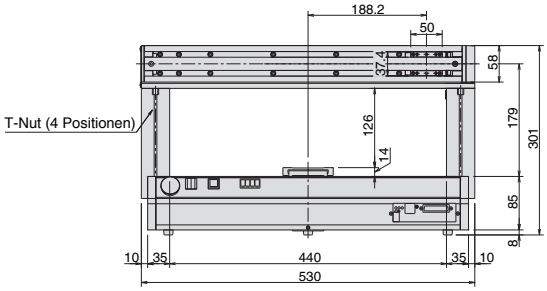


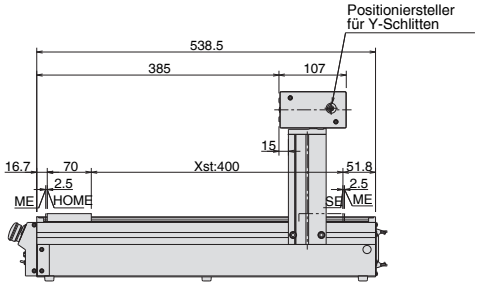
Montagebohrungen für Y-Achsschlitten

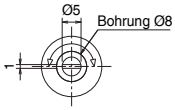




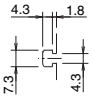
Montagebohrungen für X-Achsschlitten







Positioniersteller



Einzelheit T-Nut

Einsetzbare Steuerungen

Einsetzbare Steuerungen	Max. Anzahl an-steuerbarer Achsen	Geeigneter Enkoder	Programme	Versorgungs-spannung	Seite
Eingebaut	2 Achsen	Inkremental	64	230 V	15

Achtung

(Hinweis 1) Die Zuladung gilt für den Betrieb mit Beschleunigung 0,3 G.
(Hinweis 2) Trifft für alle X- oder Y-Achsen zu.
(Hinweis 3) Das Lastmoment stellt einen achsbezogenen Wert für eine Lebensdauer von 5.000 km dar. (siehe Last-momente auf S. 19)