

Sus parámetros de aplicación

Característica	Valor
Enlace al cálculo	→ Electric Motion Sizing
Posición de montaje	-90 °
Carrera (distancia A-B)	200 mm
Carga útil	1 kg
Viajar de A a B	Incluyendo la carga útil
Viajar de A a B - Tiempo de desplazamiento	≤ / 10 s
Viajar de A a B - Tiempo de pausa en posición B	0.2 s
Viaje de B a A - Tiempo de desplazamiento	≤ / 10 s
Viaje de B a A - Tiempo de pausa en posición A	0.2 s
Tensión de alimentación DC	24V
Tensión de alimentación monofásica	230 V
Tensión de alimentación trifásica	400 V
Temperatura ambiente	20 °C
Posición de montaje - radial	deslizador arriba/abajo
Centro de gravedad de la masa - X/Y/Z	0 / 0 / 0 mm

Sistema seleccionado

No olvide seleccionar los accesorios necesarios para su aplicación (p. ej. sensores cables accesorios de montaje).

→ [Añadir a la cesta](#)

	Número de artículo	Cantidad [unidad]	Código del producto	Descripción
1	8084004	1	→ CMMT-ST-C8-1C-PN-S0	Regulador de servoaccionamiento
2	1370475	1	→ EMMS-ST-57-S-SE-G2	Motor paso a paso
3	8162085	1	→ EGSC-BS-KF-60-200-5P	Mini carro
4	4327034	1	→ EAMM-A-T42-57A	Conjunto para el montaje del motor

Resultados del cálculo

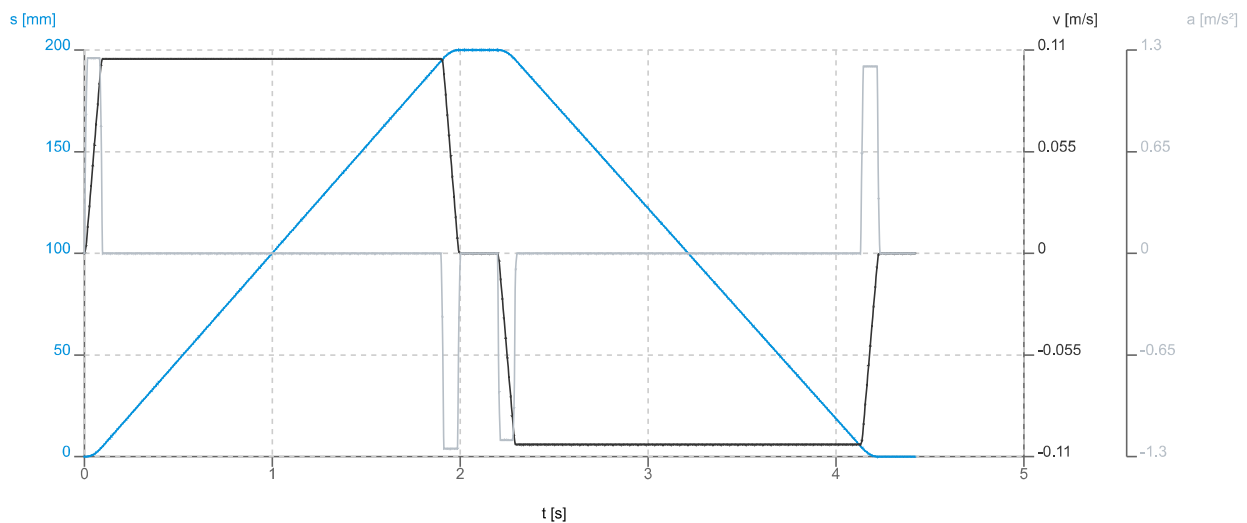
Los resultados del cálculo de dimensionamiento hacen referencia a la combinación de regulador de servoaccionamiento motor reductor y conjunto del montaje mecánico indicados.

Característica	Valor
Máx. velocidad	0,11 m/s
Aceleración máxima	1,25 m/s ²
Max. Jerk	100 m/s ³
Desaceleración máx.	1,25 m/s ²
Tiempo de ciclo total	4,43 s
Revoluciones máx. motor	1 262,45 rpm
Momento de giro máx. motor	0,15 Nm
Momento efectivo motor	0,08 Nm

Característica	Valor
Corriente máx.	0,96 A
Corriente efectiva	0,47 A
Potencia máx.	22,95 W
Potencia efectiva	9,34 W
Desaceleración en caso de parada de emergencia	4,66 m/s ²
Recorrido en caso de parada de emergencia	1,19 mm
Corriente en caso de parada de emergencia	5 A
Relación de inercia de las masas	1,45
Carga de trabajo del regulador de servoaccionamiento (effective / maximum)	8 % / 16 %
Carga de trabajo del motor (effective / maximum)	52 % / 99 %
Carga de trabajo del actuador (effective / maximum)	9 % / 11 %
Carga de trabajo de la guía (effective / maximum)	1 % / 1 %
Vida útil del husillo	10 000 km

Perfil de movimiento

	Posición de destino [mm]	Carga útil [kg]	Fuerza externa [N]	Tiempo de desplazamientos [s]	Velocidad [m/s]	Aceleración [m/s ²]	Desaceleración [m/s ²]	Pausa [s]
1	200.0	1.0	0.0	1.9978	0.1052	1.24861	-1.24861	0.2
2	0.0	0.0	0.0	2.03265	-0.1034	-1.19469	1.19469	0.2



Características del motor

Característica	Valor
Media cuadrática del par motor	0,08 Nm
Velocidad media	1 190,92 rpm
Paso de par 1	0,13 Nm
Paso de la revolución 1	1 262,45 rpm
Paso de par 2	0,15 Nm
Paso de la revolución 2	1 240,85 rpm

