

商品描述/产品说明



产品说明

产品描述：

电动缸是一种结构紧凑、功能强大的解决方案，可实现机床的精确线性运动。

电动缸是一个 IO-Link 主轴驱动装置。创新的一体化技术将伺服电机、伺服控制器和滚珠丝杠集成在一个紧凑的设计中。实时设定值通过 IO-Link 通信接口输出。

电动缸与现有系统兼容，无需在控制柜中预留空间。简单的两点运动可通过数字信号进行控制，而电位计则可直接在驱动器上对力和速度进行单独调节。

材料：

外壳、端盖：铝制，无色，经阳极氧化处理。

推管：铝制，经硬质阳极氧化。

密封件：PUR、EPDM、NBR。

螺纹连接：不锈钢。

螺栓：钢，镀锌。

主轴：调质钢。

主轴螺母：滚动轴承钢。

旋钮盖罩：不锈钢。

滑脂嘴：钢，镀锌。

插入式螺栓连接：锌，镀镍。

提示：

电动缸用作线性运动的机电主轴驱动装置。其主要组件包括同步伺服电机、主轴驱动装置和集成电子设备。所有组件都位于外壳内。伸出和缩回速度以及力限制可直接通过外壳上的旋钮进行无级设置，或通过 IO-Link 接口实时指定不同的设置值。可以改变速度、加速度和其他参数，从而实现与复杂伺服应用相同的定位任务。也可以通过简单的数字信号进行控制，例如用于控制简单气动缸的信号。

基本尺寸以 ISO 15552 为基础。

连接和附件尺寸符合 ISO 15552 标准。

技术参数：

主轴类型：循环球轴承。

集成线性导轨：带滚珠滑座的 15 mm 型材导轨。

电机类型：同步伺服电机。

转子位置传感器：绝对、单圈、12 位。

扭转止动器活塞杆：滑动导轨（无外部扭矩）。

最大电缆长度：20 米

数字信号输入数：3（伸出、缩回、示教）。

数字信号输出数：3（伸出、缩回、就绪）。

信号输入特性：与电源部件电气隔离。相互之间没有电气隔离。

开关逻辑输出：推挽式。

开关逻辑输入：正向开关。

参考：外部挡块/通过 IO-Link 进行手动操作。

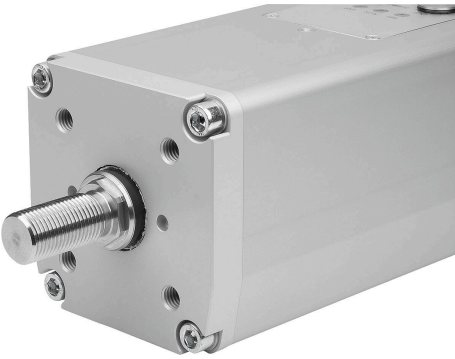
100 mm 冲程的重量：2.8 kg。

每 10 mm 冲程的额外重量：0.74 kg。

额外移动质量/10 mm 冲程：0.00585 kg。

应用：

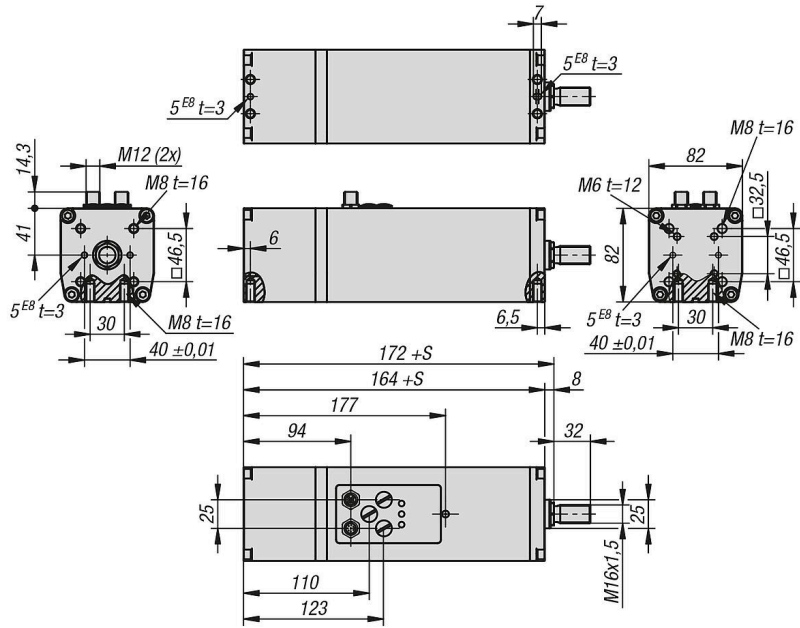
商品描述/产品说明



使用 48 V 电源时，必须检查每个应用是否需要制动斩波器。发电机运行时（第 2 象限和第 4 象限）可能会出现过电压，必须使用制动斩波器加以限制。

温度范围：
存放温度：-20 °C 至 +60 °C。
工作温度：0 °C 至 +40 °C。

图纸



商品概述

电动缸尺寸 80 IO-Link 伺服执行机构

订货号	VDC 信号输入工作范围	安装位置	行程 S	空气湿度使用中 (%)
85325-08-0800511X0100	24	beliebig	100	0-90
85325-08-0800511X0200	24	beliebig	200	0-90
85325-08-0800511X0300	24	beliebig	300	0-90

订货号	24V 运行最大速度, mm/s	48V 运行最大速度, mm/s	最大电流数字信号输出 mA
85325-08-0800511X0100	150	300	100 / 输出
85325-08-0800511X0200	150	300	100 / 输出
85325-08-0800511X0300	150	300	100 / 输出

订货号	最大消耗功率 (连续运行) A	最大消耗功率 (峰值) A	最大逻辑消耗功率, mA	最大加速度 m/sc
85325-08-0800511X0100	7	12	50	10
85325-08-0800511X0200	7	12	50	10
85325-08-0800511X0300	7	12	50	10

商品概述

订货号	最大进给力 (连续运行) N	重复精度 (单位 : \pm mm)	最大进给力 (峰值) N	电源电路额定电压 VDC
85325-08-0800511X0100	1000	0,02	1500	24-48
85325-08-0800511X0200	1000	0,02	1500	24-48
85325-08-0800511X0300	1000	0,02	1500	24-48

订货号	定位精度 \pm mm	允许的电压波动	防护级别	导程 mm	状态指示器
85325-08-0800511X0100	± 0.1	$\pm 15\%$	IP65/IP67	5	3x LED
85325-08-0800511X0200	± 0.1	$\pm 15\%$	IP65/IP67	5	3x LED
85325-08-0800511X0300	± 0.1	$\pm 15\%$	IP65/IP67	5	3x LED