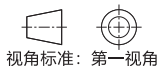
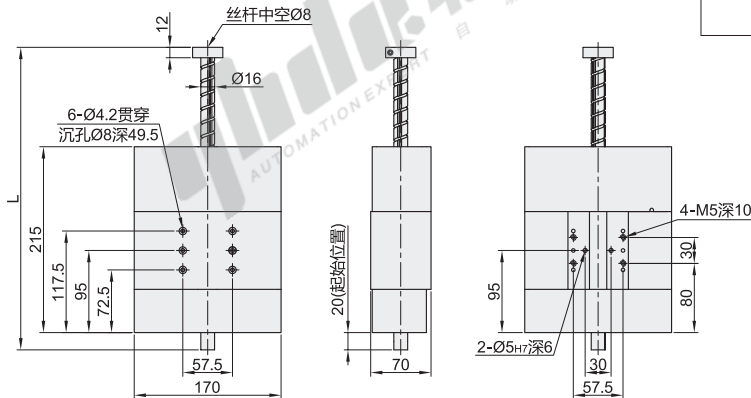


代码	类型		传动方向	传动方式	主体	
					材质	表面处理
EHF01	滚珠花键螺母引导式	标准型	Z0轴	滚珠丝杠	铝合金	黑色阳极氧化

① 本产品仅限垂直安装使用。



视角标准：第一视角

代码	型号		Z轴有效行程	伺服电机品牌	伺服电机功率(W)	选择线缆	驱动器类型	丝杠总长L	Z轴推力(N)	θ轴推力(N.m)	本体重量(kg)
	丝杠轴径	导程									
EHF01	16	16	100	N(不带电机)*	100	N(无)	EC(EtherCAT总线)	300	120	6.4	4
			150	P(松下)		3(3米长线缆)		350	196		

① 电机为内置电机，如需其他品牌电机，请另行咨询。 ② *当选N(不带电机)时，客户提供指定品牌电机。 ③ 本体重量为不含线缆的重量。

代码	型号		轴构成	动作范围	重复定位精度	最大速度	减速比	垂直负载(kg)
	丝杠轴径	导程						
EHF01	16	16	Z轴(上下轴)	150mm	±0.01mm	400mm/s	1:2	3
			θ轴(旋转轴)	±360°	±0.01°	150r/min	1:20	3 (悬臂小于100mm)



请按图示订货

代码	型号		Z轴有效行程	伺服电机品牌	伺服电机功率(W)	选择线缆	驱动器类型
	丝杠轴径	导程					
EHF01	16	16	100	N(不带电机)	100	N(无)	EC(EtherCAT总线)
			150	P(松下)		3(3米长线缆)	PT(脉冲)

EHF01—16—16—100—P—100—N—EC

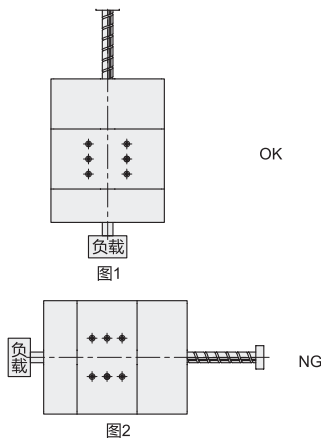


未税价(元)

优惠价		
数量	1~5	6~
价格	100%	另行报价

交货期
10

● Z-0轴两轴联动电动位移台负载安装示意



Z-0机械手不能承受径向负载。请按图1所示，在垂直状态使用。请勿按照图2安装负载，否则径向负载会直接作用于滚珠丝杠，导致循环部件受损。

● Z-θ传动原理说明

- 动作说明
 - 驱动Z轴电机旋转，皮带带动Z轴滚珠丝杠螺母，实现Z轴直线运动。此时滚珠花键螺母起到丝杠止转和导向作用，Z轴上下运动时θ轴无需动作（Z轴电机带刹车）；
 - 滚珠丝杠螺母和滚珠花键螺母以相同速度朝同一方向转动，Z轴无上下运动，轴原地做旋转动作；
 - 驱动θ轴电机动作，仅滚珠花键螺母动作，轴做上下以及旋转的螺旋动作；
 - 利用丝杠中空孔提供正压和负压实现吸附负载。

● 水平旋转动作Z轴补偿说明

- θ轴旋转运动时Z轴需根据减速比补偿回转圈数；
例：θ轴电机转20圈，则丝杠转1圈，Z轴电机2圈，丝杠上下移动16mm；
(EHF01丝杠导程为16，θ轴减速比为1:20，Z轴减速比为1:2)；
- 根据以上描述θ轴丝杠转一圈，丝杠上下移动16mm，则Z轴丝杠往同方向回转1圈（Z轴电机转2圈），补偿16mm，即可实现水平旋转动作。

● 使用注意事项

- 使用环境：温度：0℃~40℃；湿度：30%~80%（非结露）；
- 避免在以下场景使用：有水或油、有震动或冲击、有日光直射或辐射、靠近火焰、有灰尘、有可燃性或腐蚀性气体；
- 若长时间不使用，请用防锈纸包裹好，或将其装入内有干燥剂的塑料袋中保管。

