

HX 产品目录

MAC Motor Actuator Cylinder

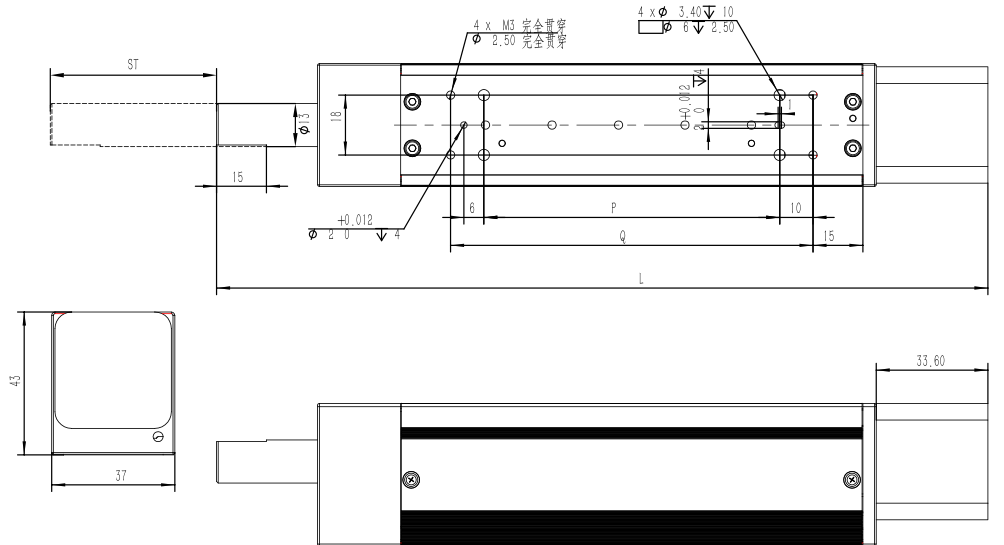


活塞式电机执行器 MAC:Motor Actuator Cylinder

MAC35

外形图

可从官网下载 [CAD](#) [3D](#)

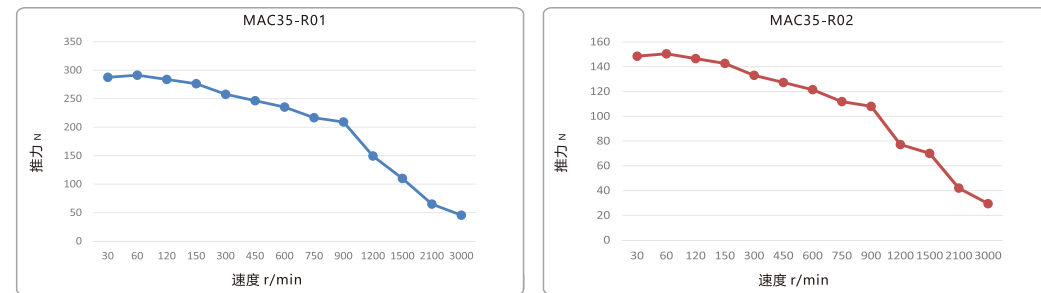


产品型号

| | | | | | | | | |
|--------|-------|-------|------|---------|----------|-------------|--------------|-------|
| 系列 | 电机大小 | 电机种类 | 丝杆种类 | 导程 | 有效行程 | 线束种类 | 选项 | 电机类型 |
| MAC | 35 | C | R | 01 | T050 | S0 | PE | W |
| 系列 | 电机大小 | 电机种类 | 丝杆种类 | 导程 | 有效行程 | 线束种类 | 选项 | 电机类型 |
| MAS 滑台 | 20 20 | 无 开环 | R 转造 | 01 01mm | T020 20 | S0 0.3m | 无记号 | 单叠厚标准 |
| MAC 活塞 | 28 28 | C 闭环 | G 研磨 | 05 05mm | T100 100 | S1 1m | W | 双叠厚标准 |
| | 35 35 | M 多功能 | L 梯形 | 10 10mm | | R1 Robot 1m | H.X.S.M.ect: | |
| | 42 42 | | | | | H15 定制1.5m | | |
| | | | | | | | 选项 | |
| | | | | | | | 参照下表 | |

※ 需另行选配驱动器。

速度与推力



*备注:
1、测试条件: DC3.5V, 1.0A, 加减速 30,000pp/s²; 测试方向: 垂直
2、上述推力仅为实测值, 并非保证值。

执行器规格

| 型号 | 导程 (mm) | 行程 (mm) | 最大可承载重量 | | 最大推力 (N) | 最高速度 (mm/s) |
|-----------------|---------|---------|---------|--------|----------|-------------|
| | | | 水平(Kg) | 垂直(Kg) | | |
| MAC35-R01T①-②-③ | 1 | 30~300 | 50.0 | 25.0 | 291 | 40 |
| MAC35-R02T①-②-③ | 2 | 30~300 | 24.0 | 12.0 | 150 | 80 |

【备注】:
1. 型号说明: ①行程 ②线束种类及长度 ③选项
2. 可选配研磨滚珠丝杠或者梯形丝杠。具体规格内容, 另请咨询。
3. 可提供标准行程范围内任一行程的执行器, 也可定制超出标准行程范围的执行器。
4. 最大可承载重量是5mm/sec时实际驱动的重量。
5. 最大推力是以1mm/sec驱动时的实测值。
6. 最高速度是水平方向, 无负载时的运行速度。

通用规格

| | |
|--------|----------------|
| 电机种类 | 2相步进, 4线 |
| 额定电压 | DC 3.5V |
| 额定电流 | DC 1.0A |
| 驱动方式 | 滚珠丝杠φ8 Ct7 |
| 导向方式 | 直线导轨 |
| 重复定位精度 | ±0.02mm |
| 空转 | ±0.02mm |
| 本体材质 | 铝合金 |
| 适用温度 | 0~40°C, 85RH以下 |

选项内容

| 种类 | 编号 | 说明 |
|------|------|---------------------------------------|
| 驱动器 | 另行选型 | 可选配脉冲控制, RS-485, CAN Opne, EtherCAT等。 |
| 编码器 | PE | 可选配下述编码器。 |
| 传感器 | PC | 可按实际需求安装原点, 终点传感器。 |
| 出线方向 | PL | 可按实际需求选择各个方向的出线。 |
| 刹车 | PB | 可按实际需求选配 |

行程与尺寸

| 型号 | 行程 | 30 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|-------|----|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| | | L | 212 | 232 | 282 | 332 | 382 | 432 |
| MAC35 | P | 69 | 89 | 139 | 189 | 239 | 289 | 339 |
| | Q | 89 | 109 | 159 | 209 | 259 | 309 | 359 |

编码器规格

| 型号 | 可选配电机 | 类型 | 分辨率 | 指针信号 | 输出方式 | 输出格式 | 外观尺寸 | 外观照片 |
|-----|-------------|-----|---------|------|--------|------|------------------|------|
| PE4 | 20,28,35,42 | 增量式 | 200CPR | 不带指针 | 单端 | 正交 | φ19 * 11.5 | |
| PEH | 28,35,42 | 增量式 | 500 CPR | 带指针 | 差分 | 正交 | φ28 * 18 | |
| PE5 | 35,42 | 增量式 | 1000CPR | 可选 | 单端或者差分 | 正交 | 51.7 * 31 * 16.6 | |

HX 产品目录

MAC Motor Actuator Cylinder

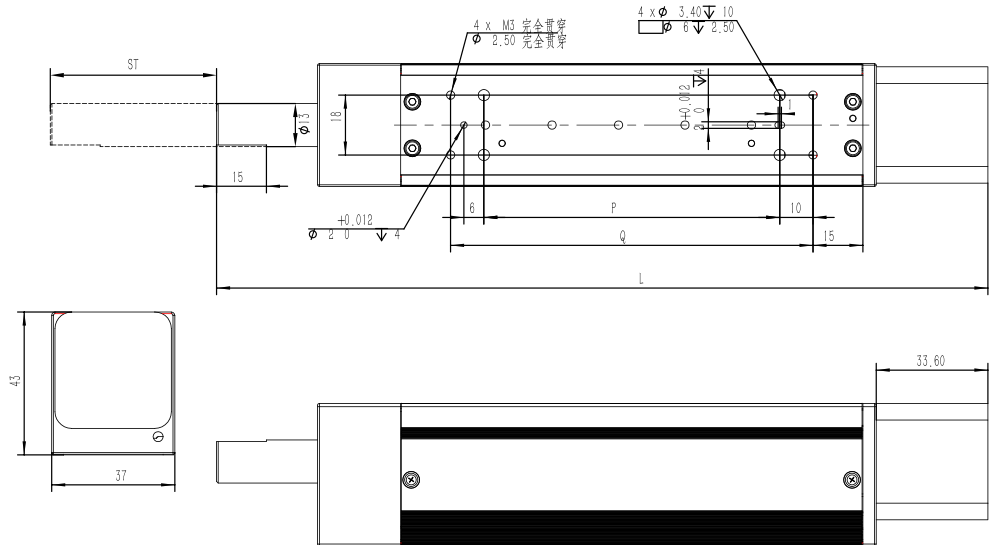


活塞式电机执行器 MAC:Motor Actuator Cylinder

MAC35

外形图

可从官网下载 [CAD](#) [3D](#)

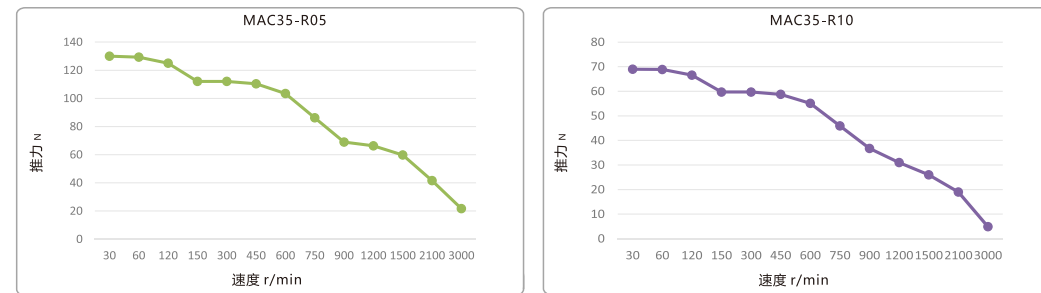


产品型号

| | | | | | | | | |
|--------|-------|-------|------|---------|----------|-------------|--------------|-------|
| 系列 | 电机大小 | 电机种类 | 丝杆种类 | 导程 | 有效行程 | 线束种类 | 选项 | 电机类型 |
| MAC | 35 | C | R | 01 | T050 | S0 | PE | W |
| 系列 | 电机大小 | 电机种类 | 丝杆种类 | 导程 | 有效行程 | 线束种类 | 选项 | 电机类型 |
| MAS 滑台 | 20 20 | 无 开环 | R 转造 | 01 01mm | T020 20 | S0 0.3m | 无记号 | 单叠厚标准 |
| MAC 活塞 | 28 28 | C 闭环 | G 研磨 | 05 05mm | T100 100 | S1 1m | W | 双叠厚标准 |
| | 35 35 | M 多功能 | L 梯形 | 10 10mm | | R1 Robot 1m | H.X.S.M.ect: | |
| | 42 42 | | | | | H15 定制1.5m | | |
| | | | | | | | | |

※ 需另行选配驱动器。

速度与推力



- *备注:
- 1、测试条件: DC3.5V, 1.0A, 加减速 30,000pp/s²; 测试方向: 垂直
 - 2、上述推力仅为实测值, 并非保证值。

执行器规格

| 型号 | 导程 (mm) | 行程 (mm) | 最大可承载重量 | | 最大推力 (N) | 最高速度 (mm/s) |
|-----------------|---------|---------|---------|--------|----------|-------------|
| | | | 水平(Kg) | 垂直(Kg) | | |
| MAC35-R05T①-②-③ | 5 | 30~300 | 50.0 | 25.0 | 299 | 200 |
| MAC35-R00T①-②-③ | 10 | 30~300 | 24.0 | 12.5 | 130 | 400 |

- [备注]:
1. 型号说明: ①行程 ②线束种类及长度 ③选项
 2. 可选配研磨滚珠丝杠或者梯形丝杠。具体规格内容, 另请咨询。
 3. 可提供标准行程范围内任一行程的执行器, 也可定制超出标准行程范围的执行器。
 4. 最大可承载重量是5mm/sec时实际驱动的重量。
 5. 最大推力是以1mm/sec驱动时的实测值。
 6. 最高速度是水平方向, 无负载时的运行速度。

通用规格

| | |
|--------|----------------|
| 电机种类 | 2相步进, 4线 |
| 额定电压 | DC 3.5V |
| 额定电流 | DC 1.0A |
| 驱动方式 | 滚珠丝杠φ8 Ct7 |
| 导向方式 | 直线导轨 |
| 重复定位精度 | ±0.02mm |
| 空转 | ±0.02mm |
| 本体材质 | 铝合金 |
| 适用温度 | 0~40°C, 85RH以下 |

选项内容

| 种类 | 编号 | 说明 |
|------|------|---------------------------------------|
| 驱动器 | 另行选型 | 可选配脉冲控制, RS-485, CAN Opne, EtherCAT等。 |
| 编码器 | PE | 可选配下述编码器。 |
| 传感器 | PC | 可按实际需求安装原点, 终点传感器。 |
| 出线方向 | PL | 可按实际需求选择各个方向的出线。 |
| 刹车 | PB | 可按实际需求选配 |

行程与尺寸

| 型号 | 行程 | 30 | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |
|-------|----|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| | | L | 212 | 232 | 282 | 332 | 382 | 432 |
| MAC35 | P | 69 | 89 | 139 | 189 | 239 | 289 | 339 |
| | Q | 89 | 109 | 159 | 209 | 259 | 309 | 359 |

编码器规格

| 型号 | 可选配电机 | 类型 | 分辨率 | 指针信号 | 输出方式 | 输出格式 | 外观尺寸 | 外观照片 |
|-----|-------------|-----|---------|------|--------|------|------------------|------|
| PE4 | 20,28,35,42 | 增量式 | 200CPR | 不带指针 | 单端 | 正交 | φ19 * 11.5 | |
| PEH | 28,35,42 | 增量式 | 500 CPR | 带指针 | 差分 | 正交 | φ28 * 18 | |
| PE5 | 35,42 | 增量式 | 1000CPR | 可选 | 单端或者差分 | 正交 | 51.7 * 31 * 16.6 | |