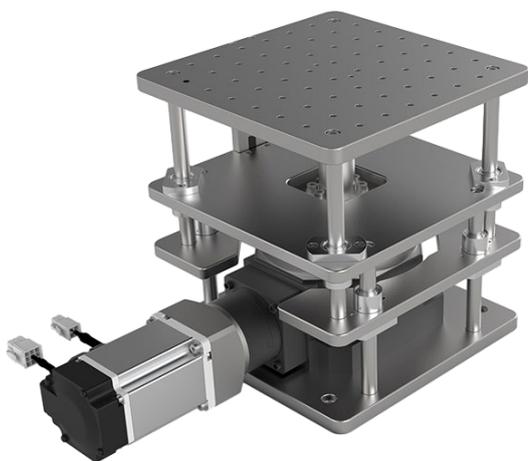


## ELPB50C

### Прецизионная моторизированная подъемная платформа



#### Преимущества серии

- Высококачественная шарико-винтовая пара обеспечивает высокую повторяемость позиционирования и долгий срок службы.
- Прецизионная червячная передача отлично справляется с высокими нагрузками, обеспечивает регулировку с малым шагом и позволяет свободно перемещать объекты вверх-вниз с минимальным люфтом.
- Линейная направляющая на подшипниках обеспечивает высокую точность и плавное движение.
- Сервопривод соединен с червячным редуктором высококачественной эластичной муфтой для лучшей синхронизации движения, что позволяет исключить ошибки установки положения и минимизировать люфт.
- Платформа оснащена датчиком нулевого положения и концевыми выключателями.

#### Описание серии

Прецизионная моторизированная подъемная платформа серии ELPB50C специально разработана для несбалансированной нагрузки, возникающей при вертикальном позиционировании. Несущая нагрузку площадка находится в горизонтальном положении, усилие прикладывает к ее центру, а четыре периферийные направляющие придают устойчивость системе. В качестве приводного механизма используются шарико-винтовая пара и серводвигатель, обеспечивающие высокое разрешение и точность позиционирования. За счет использования сервопривода нет качаний системы из-за шагов, которые возникают при использовании шаговых двигателей.

Подъемная платформа оснащена ортогональным механизмом с запорной поддержкой, что обеспечивает плавное перемещение, высокую грузоподъемность и длительный срок службы.

## Отличающиеся параметры моделей

Размеры, мм	200 x 200	Номинальная выходная мощность двигателя, Вт	400
Перемещение, мм	50	Марка двигателя	Panasonic
Механизм передачи	Прецизионный винт Ø16X4	Крутящий момент двигателя, Н·м	1,27
Направляющая	Линейный подшипник	Марка энкодера	Renishaw
Высота, мм	198	Марка привода	Panasonic
Нагрузка, мм	16	Разъемы	2шт DB9
Разрешение энкодера, бит	23	Тип кабеля	Высокогибкий кабель
Разрешение оптической шкалы, мм	1	Длина кабеля, м	0,4
Максимальная скорость*, мм/с	10	Датчик нулевого положения	Omron
Точность повторность позиционирования	≤±2,5	Датчик крайнего положения	Omron
Люфт на возврат, мкм	≤5	Напряжение питания датчика	DC5-24 В ±10%
Прямолинейность ,мкм	≤30	Потребляемый ток, мА	<10
Параллельность, мкм	≤30	Материал и обработка	Нержавеющая сталь, поверхность с пескоструйной обработкой
Отклонение, "	≤60	Грузоподъемность, кг	10
Шаг, "	≤60		
Логика вывода	Датчик крайнего положения: при достижении лимита выходной транзистор выключается (OFF). Фотоэлектрический датчик нулевого положения: при достижении лимита выходной транзистор включается (ON).		
Управление выводом	Способ вывода: выход с открытым коллектором NPN. Источник питания включен: DC5-24V. Источник питания выключен: 0,5 мА и ниже. Остаточное напряжение: 0,7 В и ниже (для тока 50 мА), 0,4 В и ниже (для тока 5 мА)		

\*максимальная скорость соответствует теоретическому расчету и реальному тестовому значению при частоте вращения сервопривода 750/об. без нагрузки

### Чертеж ELPB50C

