

## Приводные револьверные головки

Данный тип револьверных головок управляется только одним сервомотором для вращения револьверного диска и приводного инструмента и является отличным решением для токарных обрабатывающих центров.



SM-BR (BA)

• Устанавливаются как радиальные, так и осевые приводные блоки

• Управляется гидравликой

• Повышенная скорость репозиционирования (индексирования)

• Сцепление в соответствии со стандартом DIN 548

• Различные посадки инструментальных оправок (VDI, BMT, CDI, и т.д.)

**Револьверная голова**

**SM-B**

Модель

12

16

20

25

Момент инерции

Кг\*м<sup>2</sup>

1,25

2,2

2,5

5,0

10

Время индексации (включая время зажима) один шаг

сек

0,12 (30°)

0,14 (22,5°)

0,14 (30°)

0,13 (22,5°)

0,16 (30°)

0,20 (30°)

Время поворота

сек

0,06 (30°)

0,045 (22,5°)

0,06 (30°)

0,045 (22,5°)

0,06 (30°)

0,08 (30°)

Время зажима/разжима

сек

0,14

0,14

0,18

0,22

Гидравлическое рабочее давление (+5% -20%)

бар

50

50

50

50

Подача СОЖ:

Постоянная подача (Фильтрация  $\leq 150 \mu\text{m}$ )

Подача при использовании приводного блока

бар

7

7

7

7

Опция для подачи низкого давления СОЖ

бар

14

14

14

14

Опция для подачи среднего давления СОЖ

бар

30

30

30

30

**Приводной инструмент**

**SM-B**

Модель

12

16

20

25

Максимальная мощность S3 - 40% - 10 мин

Н\*м

14

28

40

66

Максимальная скорость вращения

Об/мин

6.000

5.000

4.000

3.000

Передаточное отношение

T

1:1

1:1

1:1

1:1



TMY-BR (BA)

- Интегрирована с осью Y

- Высокая жесткость и точность благодаря оригинальному дизайну

- Оригинальная система зажима инструмента для возможности выполнения черновых токарных

- Современное программное обеспечение Diplomatic для диагностики

**Модель**

**ТМУ-В 12/16**

**ТМУ-В 16**

**ТМУ-В 20**

**ТМУ-В 25**

Максимальная мощность

$T_{max}$

$N^*m$

3

3

6

13

Максимальная скорость вращения

$n_{max}$

Об/мин

4.000

4.000

4.000

4.000

Шаг винта

P

мм

5

5

5

5

Передаточное отношение

1

1:2

1:2

1:2

1:2

Рабочий ход

Y

мм

±40

±40

±60

±70

Точность позиционирования  $\Delta u$

Энкодер мотора

$\mu\text{m}$

≤20

≤20

≤20

≤20

Линейный энкодер (опционально)

≤10

≤10

≤10

≤10



SDA

• Устанавливаются осевые приводные блоки

• Управляется гидравликой

• Оригинальный механический дизайн и оптимизированный приводной механизм

• Механическая взаимозаменяемость с отдельно стоящими револьверными головами

• Сцепление в соответствии со стандартом DIN 5480

