

选型表



线性致动器

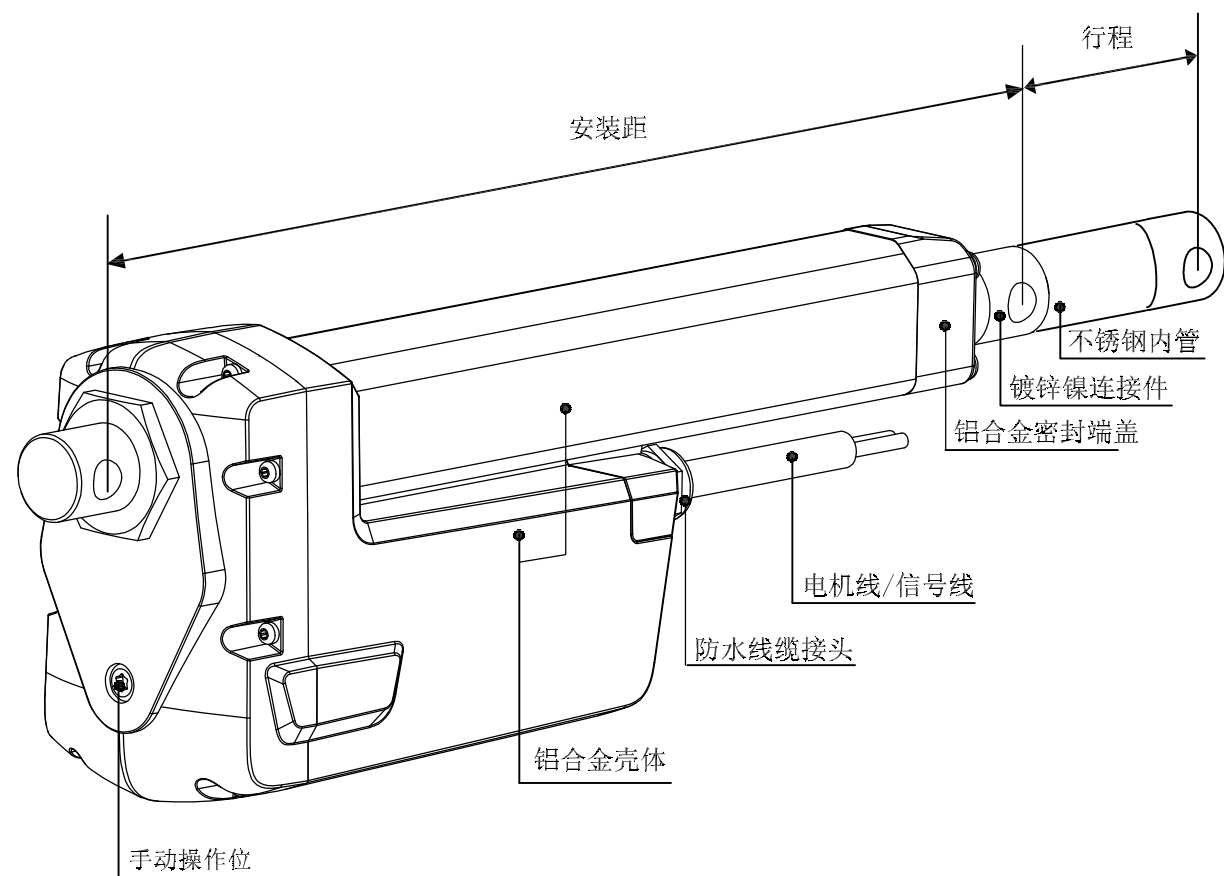
术语定义	03	13	其他型号
		12	自助选型
		11	线缆连接器
		09-10	信号反馈
		08	尺寸
		07	尾端连接件
		06	前端连接件
	05		
基础配置 负载与速度			

亲爱的客户，

首先，感谢现代科技的飞速发展，能让我们跨过山和大海在此相遇，并有机会为您提供各式各样的产品与全方位的服务，协助您的设计顺利落地。

我们试图用准确的数据、精炼的文字，将推杆的参数与特性毫无保留的呈现在您面前，以便您找到最适合的解决方案。

术语定义



行程	推杆所能运动的最大距离，即完全伸出的尺寸减去完全缩回的尺寸。【可定制】
安装距	推杆完全缩回时的尺寸。【可定制】
前端连接件	多款形式可选。
尾端连接件	多款形式可选。
安装孔	0° 或 90° 可选。
动态负载	推杆在运动状态时，所能承受的最大载荷。
自锁力	推杆在静止状态时，所能承受的最大载荷。
防护等级	IP XX: 第一个X表示防尘，第二个X表示防水，数字越大其防护等级越佳。请查询【表1】。
占空比	连续工作a分钟，需休息b分钟，占空比即为a/(a+b)的百分比。请查询【表1】。
速度	包括空载速度和满载速度。
霍尔传感器	输出电压脉冲，通过脉冲计数来实现位移测量，并且可以利用波形相位差来识别推杆运行的方向。请查询【表1】确定本型号是否支持霍尔传感器。
电位计	电位计是可变电阻器，可根据其阻值变化来提供位置反馈。请查询【表1】确定本型号是否支持电位计。
手动操控位	可在该位置使用专用工具来代替电动操控，用作紧急情况下的辅助驱动。请查询【表1】确定本型号是否支持手动操控。

基础配置

外壳颜色	☒ 铝灰色	☐ 黑色	☐ 其他颜色			
螺杆类型	☒ 梯形螺杆	☒ 滚珠螺杆				
操控方式	☐ 电动操控	☒ 电动+手动操作				
应用领域	☒ 工业	☐ 家居	☐ 医疗			
工作温度	☐ 5 到 40℃	☐ -10 到 65℃	☒ -40 到 65℃			
工作噪音	☐ ≤45dB	☐ ≤50dB	☒ ≤65dB			
行程范围	☒ 50-600mm	☒ 600-1,000mm				
负载范围	☐ ≤1,200N	☐ ≤2,000N	☐ ≤4,000N	☐ ≤7,000N	☒ ≤12,000N	☐ ≤20,000N
占空比%	☐ 10%	☐ 20%	☒ 25%*	☐ 50%	☐ 100%	
电机类型	☒ 直流有刷	☐ 步进电机	☐ 无刷电机	☐ 伺服电机		
过载保护	☐ 无	☐ 机械离合	☒ 电子保护	☐ 热敏电阻		
防护等级	☐ IP20	☐ IP43	☐ IP54	☐ IP65	☒ IP66	
信号输出	☒ 无	☐ 限位信号	☒ 霍尔传感器	☒ 电位计	☐ 编码器	☒ 磁簧开关
输入电压	☒ 12VDC	☒ 24VDC	☒ 36VDC	☒ 48VDC	☐ 110VAC	☐ 220VAC

*常温满载的条件下，连续工作时长不超过4分钟。

☒ 当前产品可选项 ☐ 其他产品

【表1】

技术参数

请填写代码：

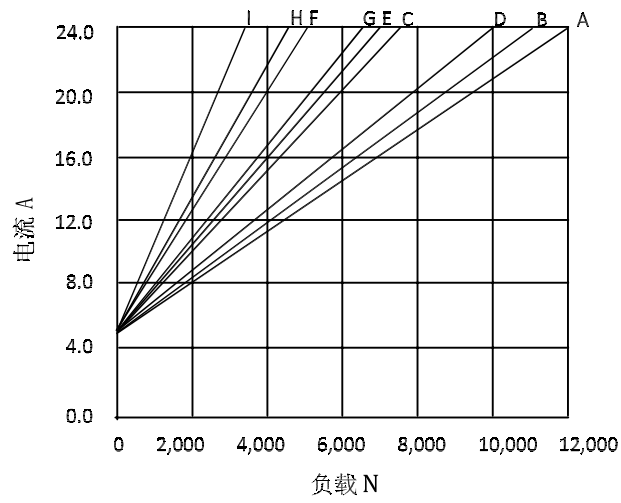
传动 代 码	最大 动态 载荷	自 锁 力	减 速 比	螺 距	速度±10%		最大 行程 (无电位计)	最大 行程 (内置电位计)		
					(mm/s)					
					空载	满载				
	(N)	(N)	—	(mm)			(mm)	(mm)		
A	12,000	15,000	43:1	4	6.0	4.0	1,000	176		
B	11,000	12,000	31:1	4	8.0	5.2	1,000	176		
C	7,500	9,000	21:1	4	12.0	8.0	1,000	176		
D	10,000	12,000	43:1	8	12.0	7.0	1,000	352		
E	7,000	8,000	31:1	8	17.0	9.5	1,000	352		
F	5,000	6,000	21:1	8	25.0	14.0	1,000	352		
G	6,500	8,000	43:1	12	18.5	11.0	1,000	528		
H	4,500	5,500	31:1	12	25.0	13.0	1,000	528		
I	3,200	4,000	21:1	12	37.0	23.0	1,000	528		

【表2】

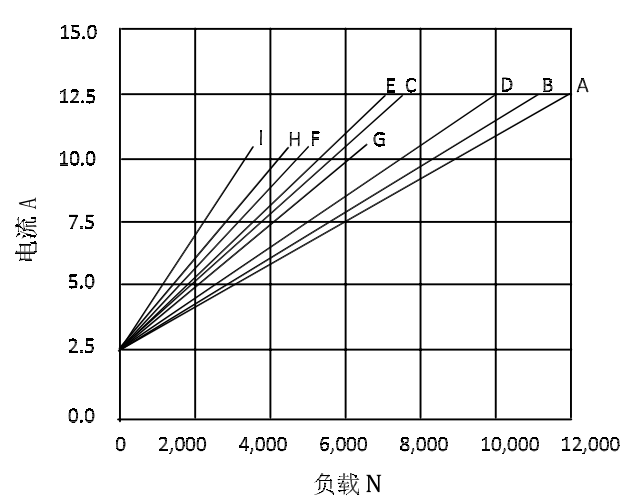
- ① 数据测量在环境温度 20℃，且电压稳定的条件下。
- ② 示例，当负载为 10,000N时，（D）档位已满足负载需求，当然，您也可以选择(B)或(A)，这样将获得更高的负载余量和安全系数，以及更长的产品使用寿命。
- ③ 影响‘可定制最大行程’的因素众多，如负载、速度、受力方向、使用频率等，因此需结合真实的应用场景。如您所需的参数超出可选范围，请联系我司销售工程师做进一步评估。

关系图

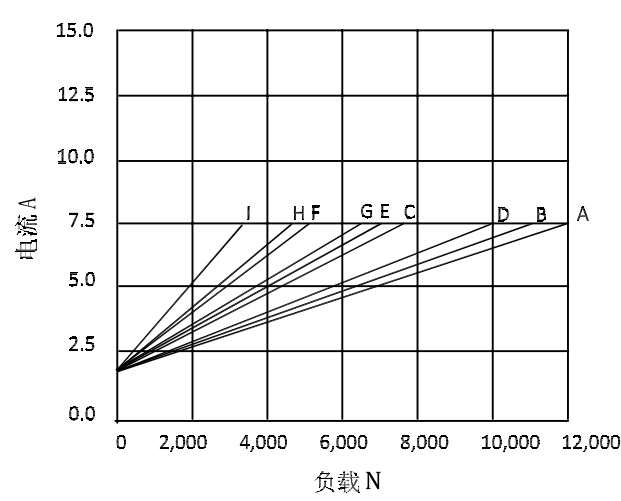
1 = 12v



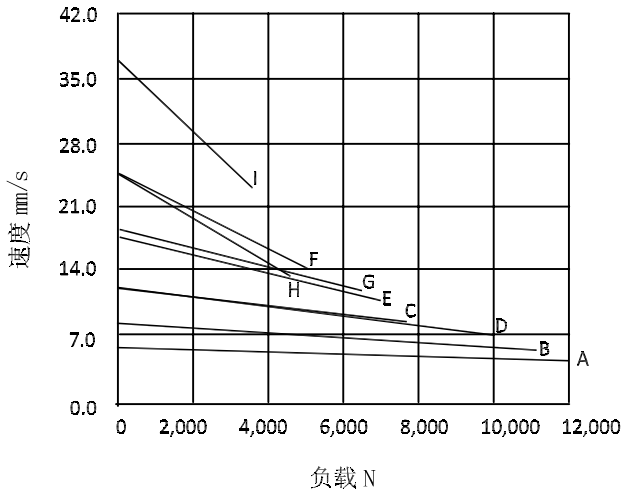
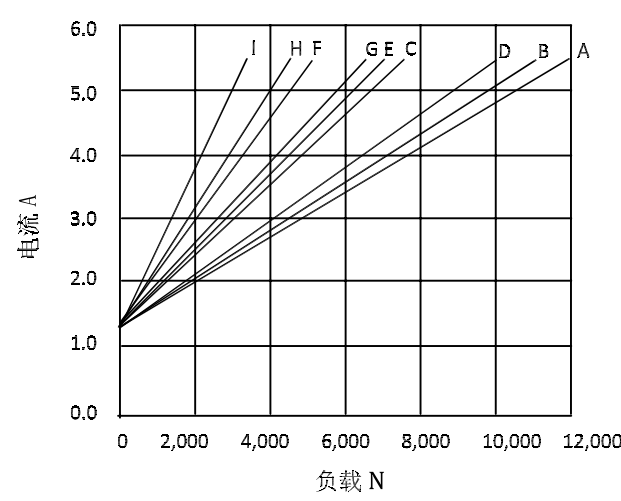
2 = 24v



3 = 36v



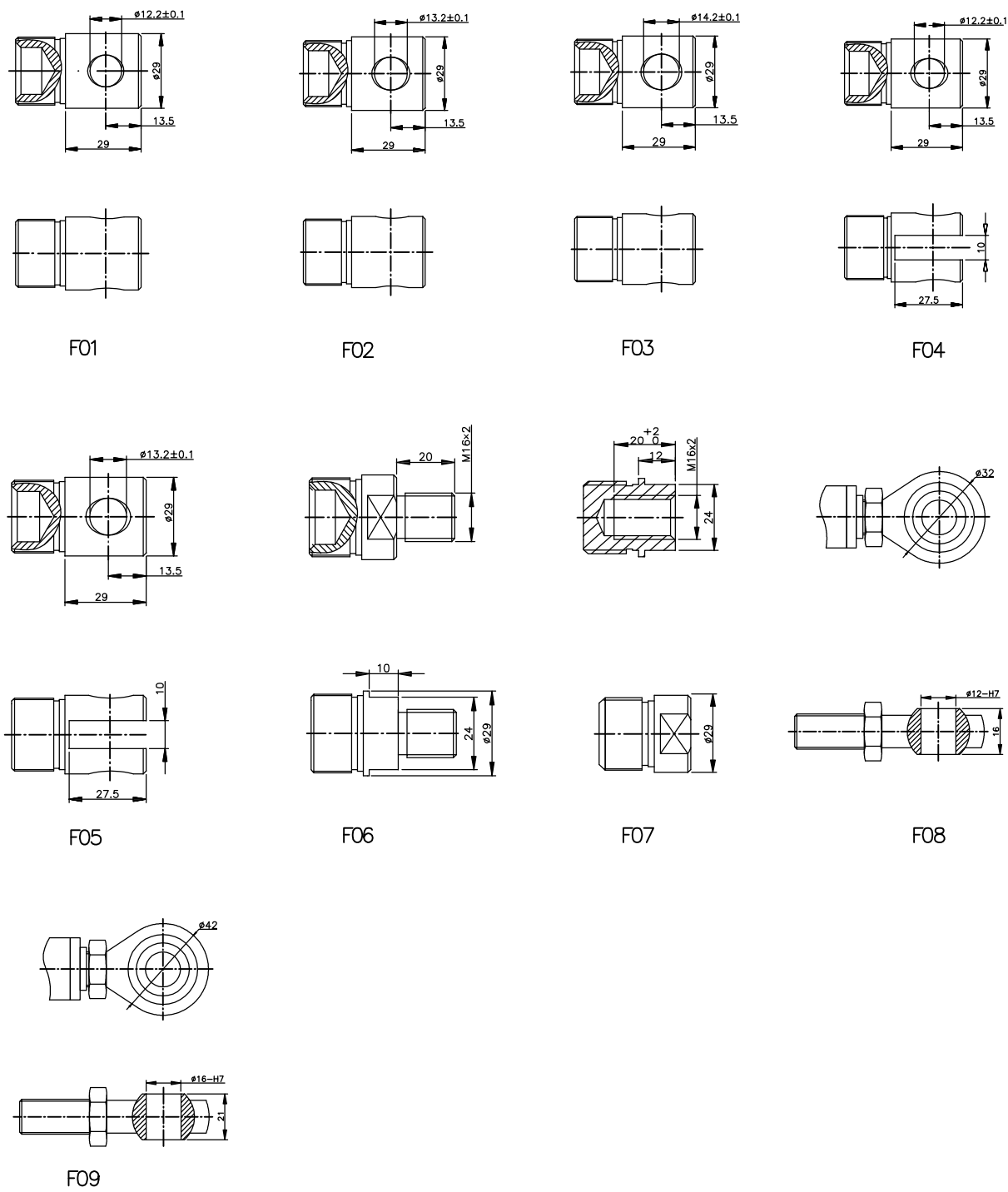
4 = 48v



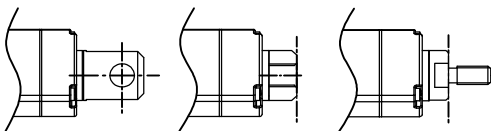
* 以上数据测量均在环境温度 20℃，且电压稳定的条件下。

前端连接件

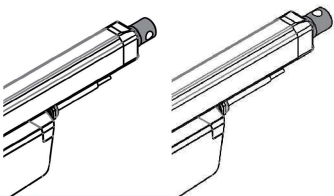
1. 多款可选，或联系我司做个性化定制。



2. 安装距定义



3. 前端安装孔方向

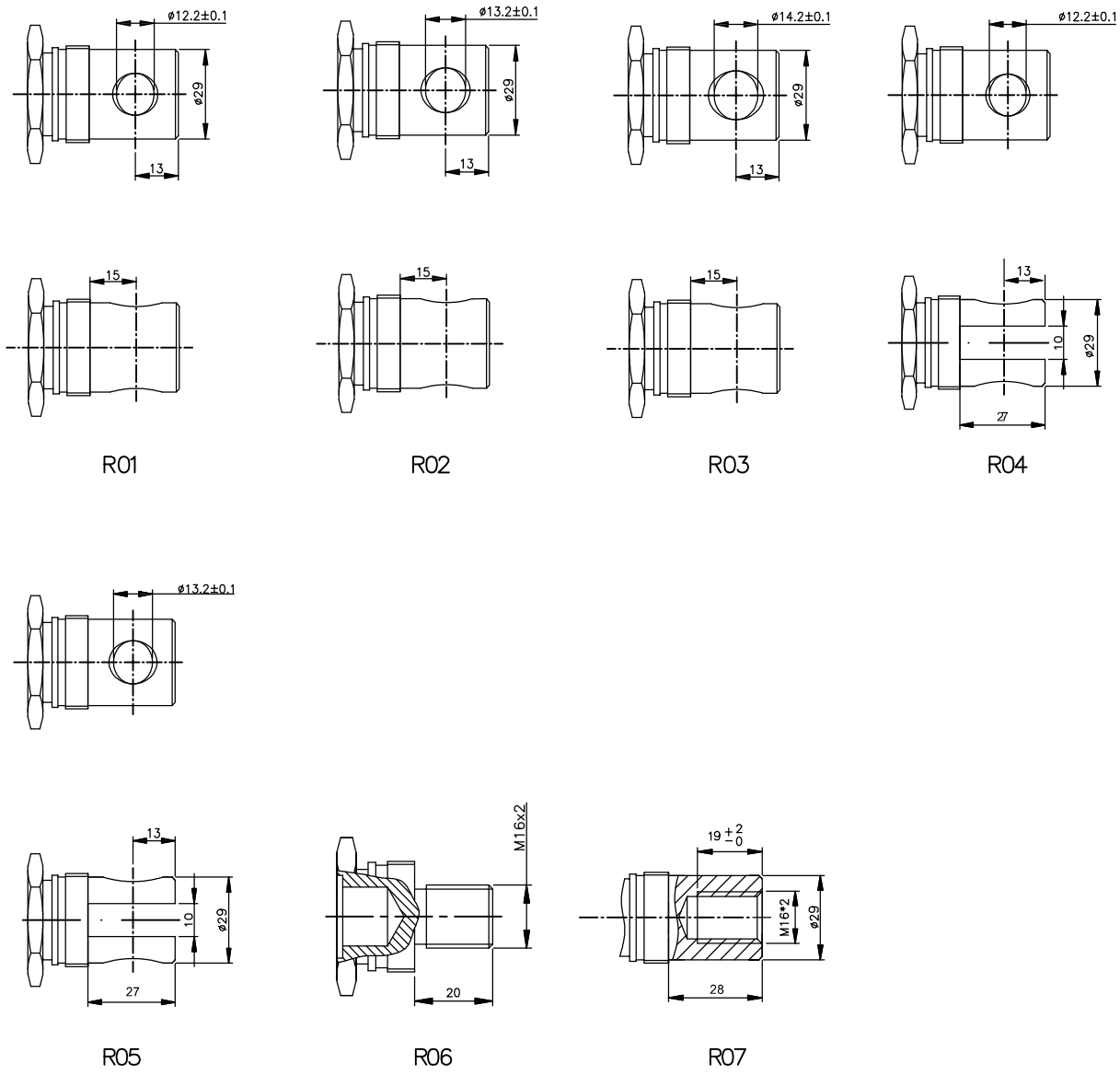


1 = 90°

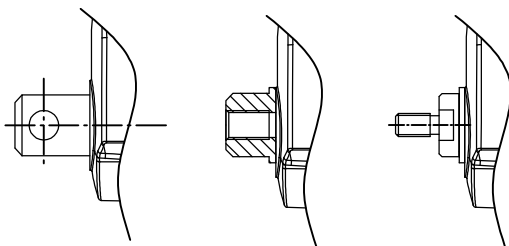
2 = 0°

后端连接件

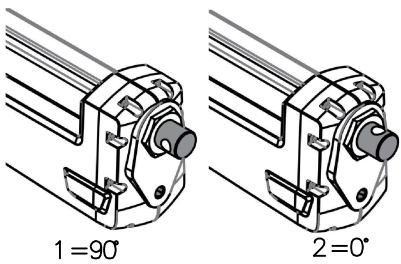
1. 多款可选，或联系我司做个性化定制。



2. 安装距定义

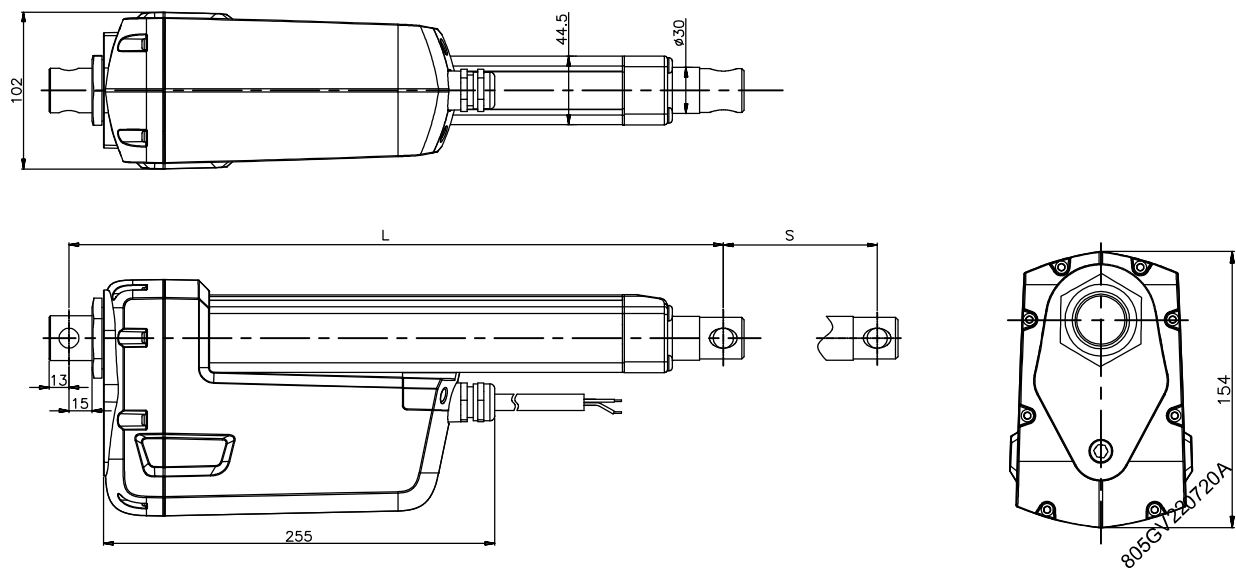


3. 尾端安装孔方向



尺寸

行程 S= mm, 安装距 L= mm



A. 前后连接件 VS 安装距

前端 连接件 (跳转)	尾端连接件 (跳转)
	R01, R02, R03, R04, R05, R06, R07
F01, F02, F03, F04, F05, F06, F07	$A \geq S + 200 \text{ mm}$ (最小315mm)
F08, F09	$A \geq S + 250 \text{ mm}$ (最小340mm)

【表3】

B. 行程 VS 安装距

行程 S (mm)	安装距 L (mm)
50 - 299	+ 0
300 - 599	+ 50
≥ 600	+ 100

【表4】

安装距计算公式

$S = \text{行程}, L = \text{安装距}, L \geq A + B$

示例:

前端 连接件	尾端 连接件	S (mm)	A (mm)	B (mm)	$L \geq A + B$ (mm)
F08	R01	50	340	+0	≥ 340

【表5】

信号反馈

请填写代码：0=无信号反馈
1=霍尔传感器
2=电位计
3=磁簧开关

1. 霍尔传感器

方案A：双霍尔，监测齿轮（标配）

传动代码	减速比		导程	脉冲当量* (pulse/mm)	
	推杆	霍尔		一对极	四对极 (标配)
A	43.404:1	16:58	4	0.906	3.625
B	31.131:1	20:54		0.675	2.700
C	20.843:1	27:47		0.435	1.741
D	43.404:1	16:58	8	0.453	1.813
E	31.131:1	20:54		0.338	1.350
F	20.843:1	27:47		0.218	0.870
G	43.404:1	16:58	12	0.302	1.209
H	31.131:1	20:54		0.225	0.900
I	20.843:1	27:47		0.145	0.580

* 单个霍尔每1mm行程对应的脉冲信号个数

【表6】

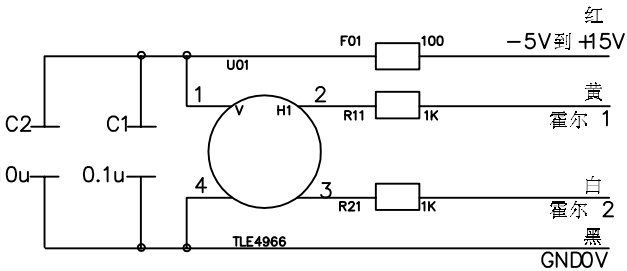
方案B：双霍尔，监测马达

传动代码	减速比		导程	脉冲当量* (pulse/mm)	
	推杆	霍尔		一对极	四对极 (标配)
A	43.404:1		4	10.851	43.404
B	31.131:1			7.783	31.131
C	20.843:1			5.211	20.843
D	43.404:1		8	5.426	21.702
E	31.131:1			3.891	15.566
F	20.843:1			2.605	10.422
G	43.404:1		12	3.617	14.468
H	31.131:1			2.594	10.377
I	20.843:1			1.737	6.948

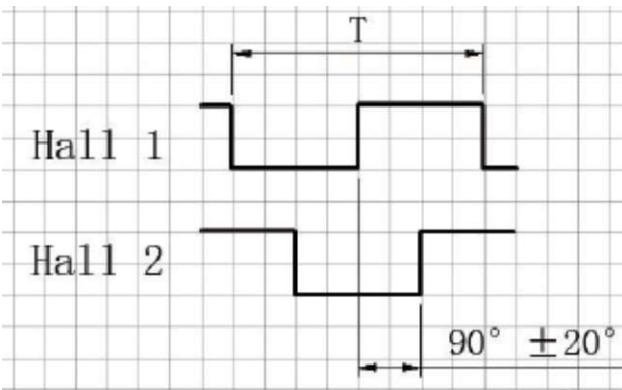
* 单个霍尔每1mm行程对应的脉冲信号个数

【表7】

方案A（标配）

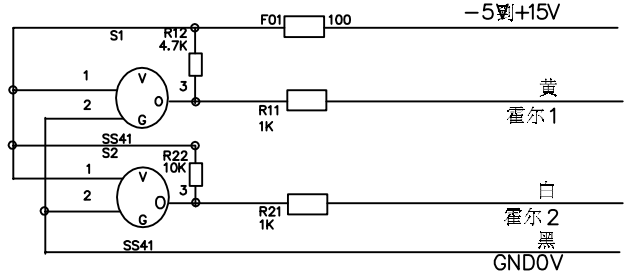


方案A（标配）

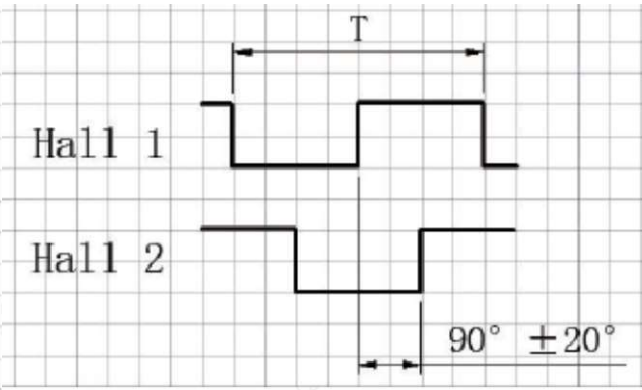


霍尔信号输出波形示意图

方案B



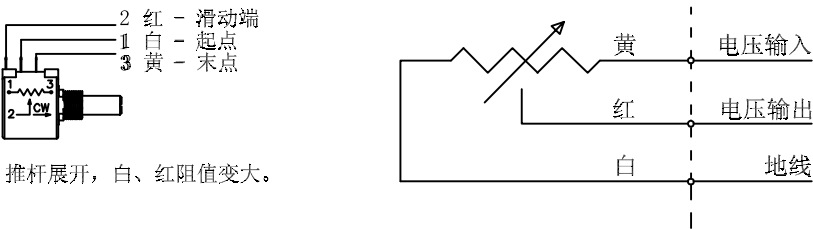
方案B



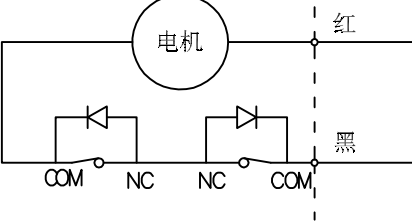
霍尔信号输出波形示意图

2. 电位计

电位计接线示意图



电位计信号反馈电机内部接线方式



传动代码	支持最大行程	每1mm行程对应的阻值
A,B,C	176mm	0.0568KΩ
D,E,F	352mm	0.0284KΩ
G,H,I	528mm	0.0189KΩ

电位计起始值0.2~0.4KΩ

【表8】

3. 磁簧开关

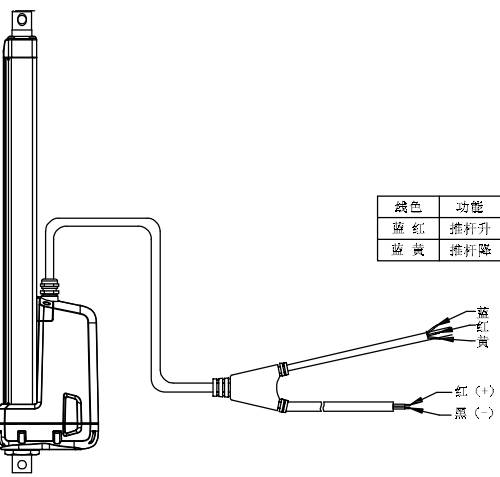
默认提供常开信号，亦可定制常闭信号。

线缆接线器

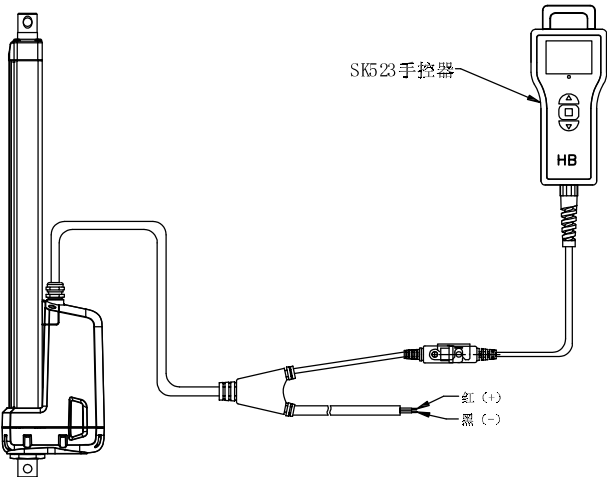
请填写代码：

0=两芯裸线
1=逻辑电平控制
2=手柄控制
S= 同步控制
X= 定制

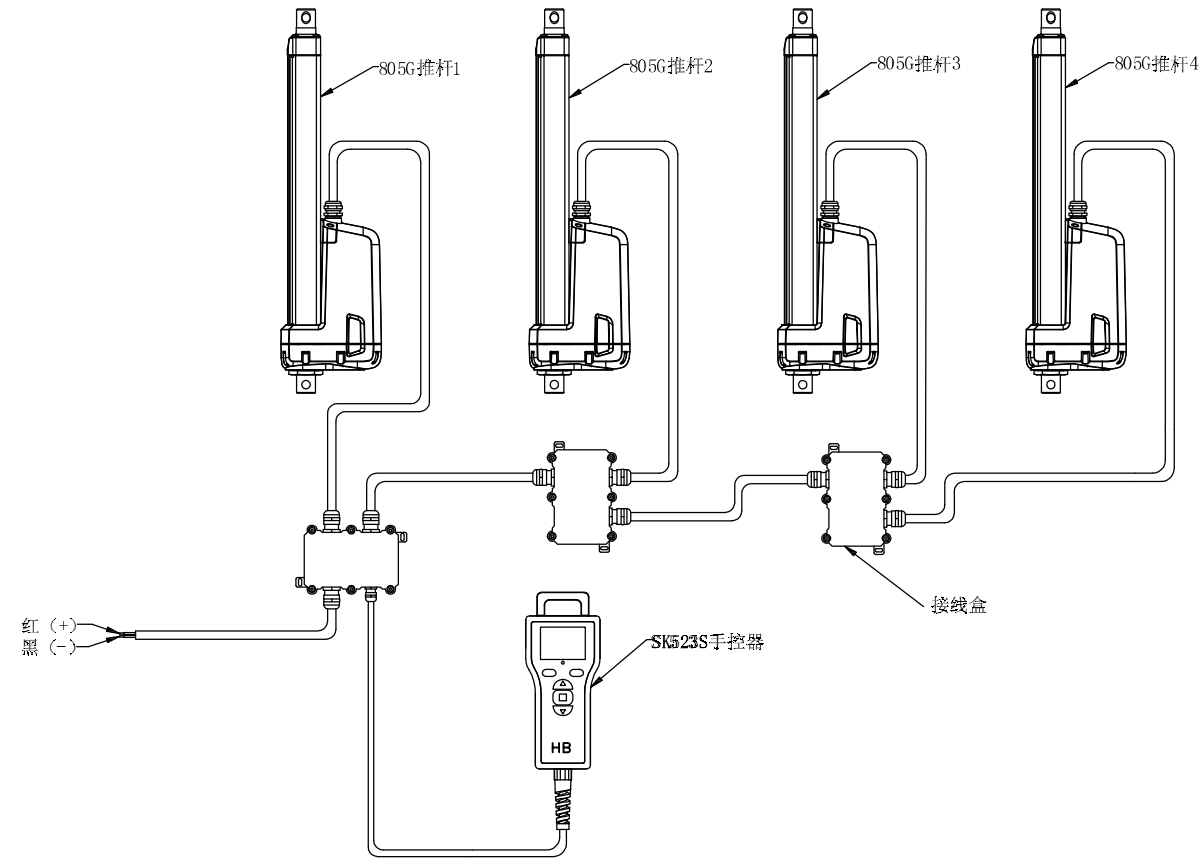
1 = 逻辑电平控制



2 = 适配SK523手控器



S = 同步控制示意图



自助选型

重置表单

	电压	1 =12VDC 2= 24VDC 3= 36VDC 4= 48VDC
	传动代码	详见【表2】
	行程 (mm)	如超出可选范围，则需结合实际应用场景做进一步评估
	安装距 (mm)	详见【表3】 【表4】
	前端连接件	F01 -F09 FX = 定制
	尾端连接件	R01 -R07 RX = 定制
	连接件孔向	前端 1=90° 2=0° 尾端 1=90° 2=0°
	信号反馈	0= 无 1 = 霍尔传感器 2 = 电位计 3= 磁簧开关
	线缆长度	1 =600mm 2=1,000mm 3=1,500mm 4=2,000mm X= 定制
	线缆连接器	0=两芯裸线 1 = 逻辑电平 2= 手柄控制 S= 同步 X= 定制
	工作温度	1 =-40℃ 到65℃
应用 场 景	使用频率	每天使用循环数, 约
	使用方式	如：室内/户外，使用机构（请详细描述，以便为您提供最合适的解决方案）
	您的联系方式	公司名 联系人 电话 邮箱

使用条款

为了持续不断地改进产品性能和工艺，鼎赢保留改变结构和设计的权利, 恕不另行通知。因此，鼎赢 无法保证上述产品的信息始终处于现行的状态。用户有责任确定此产品对特定应用的适用性。

深圳市鼎赢智能装备有限公司

电话:15012623620
邮箱:tony@dingying2025.com
座机:0755-27409478
网址:www.dingying2025.com
地址:深圳市光明区凤凰街道东达路与东茂路交叉口往西北约180米长丰工业园6栋3楼