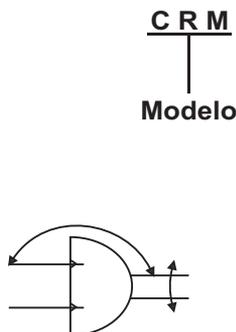
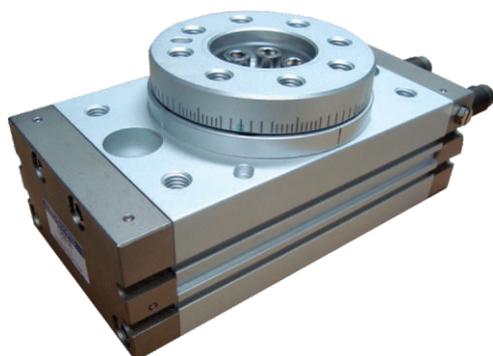


Atuador Rotativo Magnético de Mesa - Série CRM



Tamanho	Regulagem
10	A c/ parafuso de ajuste
20	R c/ amortecedor hidráulico integrado
30	
50	
70	
100	
200	

**Exemplo: CRM20A
CRM100R**

Características Técnicas							
Tamanho	10	20	30	50	70	100	200
Diâmetro nominal (mm)	Ø15	Ø18	Ø21	Ø25	Ø28	Ø32	Ø40
Fluido	Ar						
Pressão de teste (Bar)	15						
Pressão máx. (Bar)	10						
Temp. de trabalho (°C)	0 ~ 60 (Sem congelamento)						
Amortecimento	NBR						
Ângulo de rotação	190°						
Ajuste do ângulo	0 ~ 190°						
Energia Cinética Admissível (m.J)	7	25	48	81	240	320	560
Tempo de rotação (s/90°)	0.2 ~ 1.0				0.2 ~ 1.5	0.2 ~ 2.0	0.2 ~ 2.5
Rosca	M5 x 0.8			1/8"			

Sensor Aplicável



SM - 07

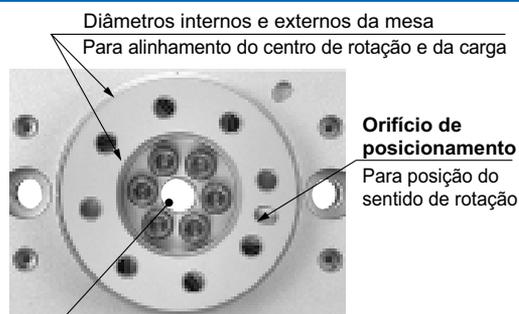
Tipo		Cabo	
R	Reed (2 fios)	M8	Conector M8
P	PNP (3 fios)	2M	2 metros
N	NPN (3 fios)		

Exemplo: **SM-07R-2M**
SM-07P-M8

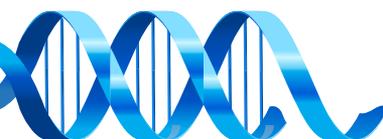
Kit de Reparo

Tamanho	Código	Compõe o kit
10	KR-CRM10	Vedações do êmbolo; Anilhas do parafuso de ajuste.
20	KR-CRM20	
30	KR-CRM30	
50	KR-CRM50	
70	KR-CRM70	
100	KR-CRM100	
200	KR-CRM200	

Montagem de peças de trabalho



Eixo oco	10	20	30	50	70	100	200
Eixo oco	Ø5	Ø9	Ø9	Ø10	Ø16	Ø19	Ø24



Atuador Rotativo Magnético de Mesa - Série CRM

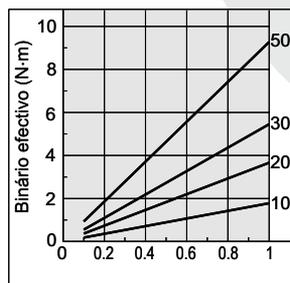
Força

Unidade: N·m

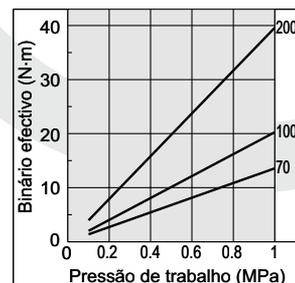
Tamanho	Pressão de trabalho (MPa)									
	0.1	0.2	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0
10	0.18	0.36	0.53	0.71	0.89	1.07	1.25	1.42	1.60	1.78
20	0.37	0.73	1.10	1.47	1.84	2.20	2.57	2.93	3.29	3.66
30	0.55	1.09	1.64	2.18	2.73	3.19	3.82	4.37	4.91	5.45
50	0.93	1.85	2.78	3.71	4.64	5.57	6.50	7.43	8.35	9.28
70	1.36	2.72	4.07	5.43	6.79	8.15	9.50	10.9	12.2	13.6
100	2.03	4.05	6.08	8.11	10.1	12.2	14.2	16.2	18.2	20.3
200	3.96	7.92	11.9	15.8	19.8	23.8	27.7	31.7	35.6	39.6

Nota) Os valores do binário efectivo são valores representativos, e não podem ser considerados como garantidos. Utilize-os unicamente como referência.

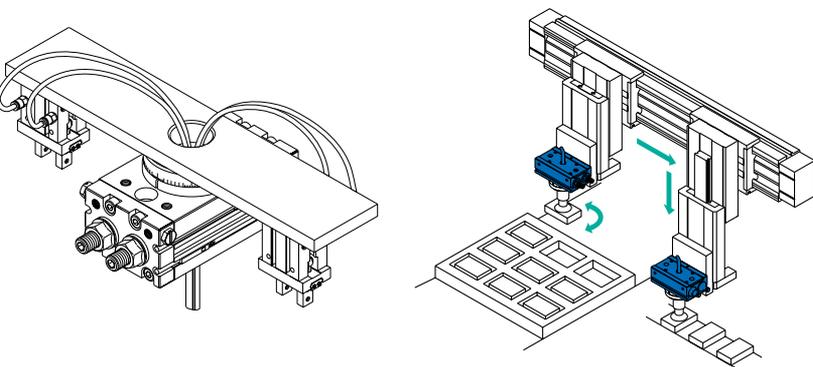
Tamanho: 10 a 50



Tamanho: 70 a 200

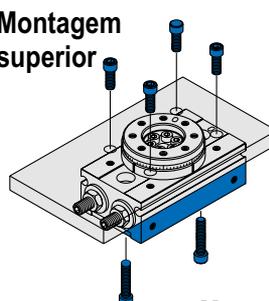


Exemplos de Aplicações

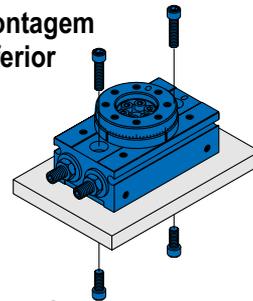


Exemplos de Montagem

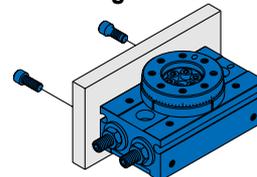
Montagem superior



Montagem inferior



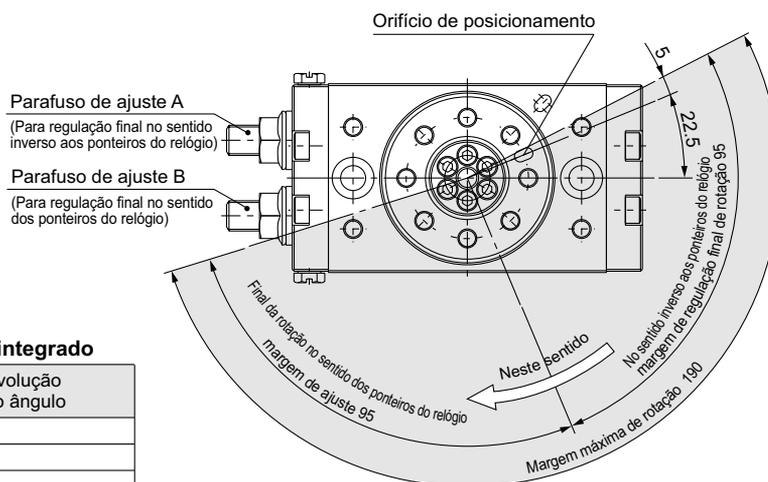
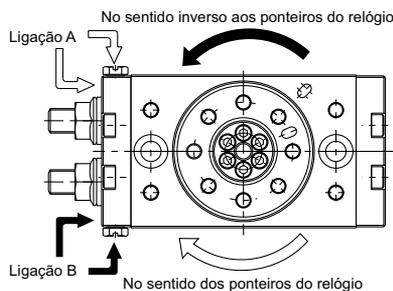
Montagem lateral



Posicionamento

Sentido de rotação e ângulo de rotação

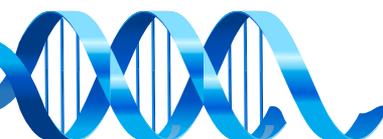
- A mesa rotativa gira no sentido dos ponteiros do relógio quando a ligação A é pressurizada, e no sentido inverso aos ponteiros do relógio quando é pressurizada a ligação B.
- Ajustando o parafuso de regulação, o final da rotação pode ser definida no ângulo de rotação necessária dentro da margem mostrada no desenho.
- O ângulo de rotação também pode ser ajustado num modelo com amortecedor interno.



Com parafuso de ajuste, amortecedor hidráulico integrado

Tamanho	Ajuste do ângulo por revolução do parafuso de ajuste do ângulo
10	10.2
20	7.2
30	6.5
50	8.2
70	7.0
100	6.1
200	4.9

- Nota) · O desenho mostra a margem de rotação do orifício de posicionamento.
· A posição do orifício no desenho mostra o final da rotação no sentido inverso aos ponteiros do relógio quando os parafusos de regulação A e B também são aparafusados para regular o ângulo de rotação para 180



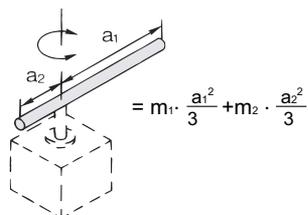
Atuador Rotativo Magnético de Mesa - Série CRM

Complemento técnico

Fórmulas do momento de inércia (Cálculo do momento de inércia) : Momento de inércia kg·m² m: Massa da carga kg

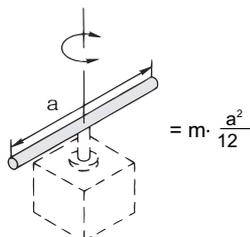
q Barra descentrada

Posição do eixo de rotação:
Perpendicular ao eixo através
de uma extremidade



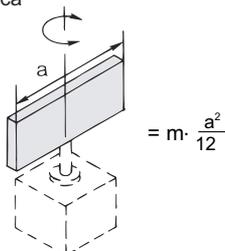
w Barra centrada

Posição do eixo de rotação:
Através do centro de
gravidade do veio



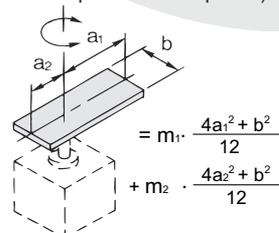
e Placa rectangular (Paralelepípedo)

Posição do eixo de rotação:
Através do centro de gravidade
da placa



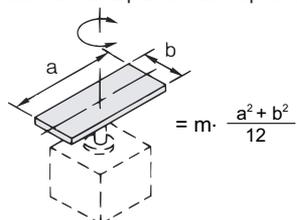
r Placa rectangular (Paralelepípedo)

Posição do eixo de rotação:
Perpendicular à placa através de
um dos seus pontos (idêntico no
caso de uma placa mais espessa)



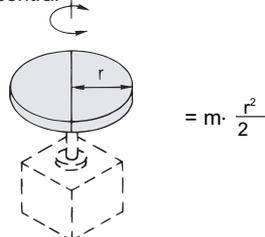
t Placa rectangular (Paralelepípedo)

Posição do eixo de rotação:
Através do centro de gravidade e
perpendicular à placa (idêntico no
caso de uma placa mais espessa)



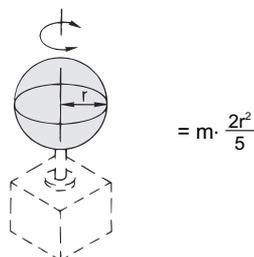
y Cilindro (incluindo placa fina redonda)

Posição do eixo de rotação:
Eixo central



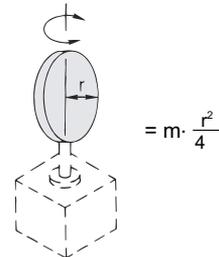
u Esfera maciça

Posição do eixo de rotação:
coincidente com o eixo do disco

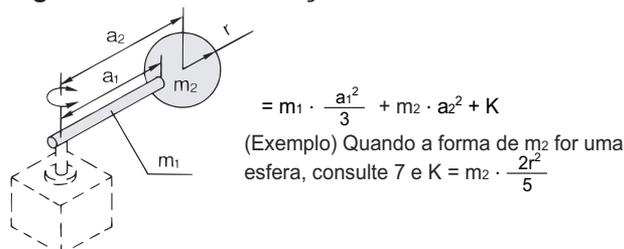


i Disco de pequena espessura

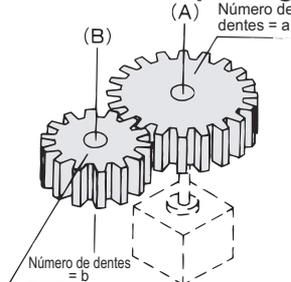
Posição do eixo de rotação:
coincidente com o eixo do disco



o Carga no extremo do braço



! Transmissão por engrenagens



1. Calcule o momento de inércia B para a rotação do veio (B).
2. Em seguida, B é introduzido para calcular A o momento de inércia para a rotação do eixo (A) como

$$A = \left(\frac{a}{b}\right)^2 \cdot B$$

Energia cinética/tempo de rotação

Mesmo nos casos em que o binário requerido para a rotação da carga for pequeno, podem produzir-se danos nas peças internas devido a força de inércia da carga.

Selecione o modelo considerando o momento de inércia da carga e o tempo de rotação durante o seu funcionamento.

(Os gráficos do momento de inércia e o tempo de rotação podem ser utilizados para facilitar a selecção do modelo adequado.)

q Energia cinética admissível e margem de ajuste do tempo de rotação

Estabeleça o tempo de rotação dentro da margem de regulação para um funcionamento estável, na tabela abaixo. Considere que se ultrapassar a margem de regulação do tempo de rotação, pode ocorrer uma retenção ou uma paragem do funcionamento.

Tam.	Energia cinética admissível (mJ)				Margem de ajuste do tempo de rotação para um funcionamento estável s/90		
	Com parafuso de ajuste	Com amortecedor hidráulico integrado	Com amortecedor hidráulico externo		Com parafuso de ajuste	Com amortecedor hidráulico integrado	Com amortecedor hidráulico externo
		Para energia reduzida	Para energia elevada				
10	7	39	161	231	0.2 a 1.0	0.2 a 0.7	0.2 a 1.0 ^{Nota)}
20	25	116	574	1060			
30	48	116	805	1210			
50	81	294	1310	1820	0.2 a 1.5	0.2 a 1.0	
70	240	1100					
100	320	1600					
200	560	2900					

Cálculo do momento de inércia

Como as fórmulas do momento de inércia diferem dependendo da configuração da carga, consulte as fórmulas para o cálculo do momento de inércia nesta página.

