

TL2

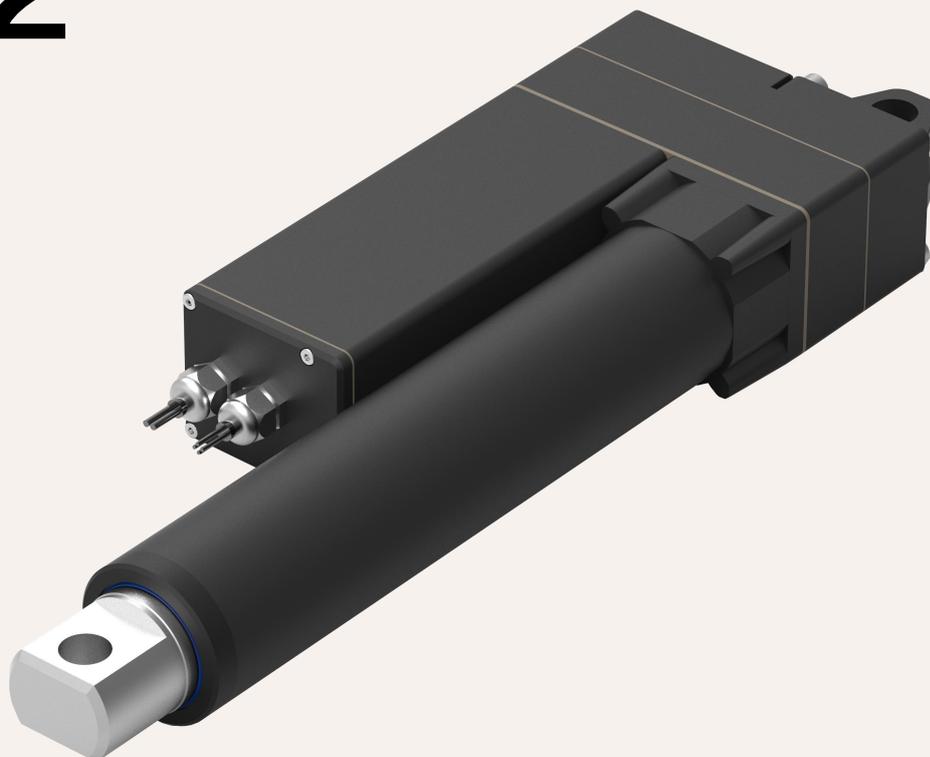
Series
執行器



HTL2

Series

推杆執行器



產品類別

- 1、工業應用
- 2、汽車應用
- 3、消防應用

HTL2是特别针对恶劣的工业环境而设计的推杆，尤其是适用于一些耗损量大的机械设备，如农耕地、工业应用设备。若您寻找能在严苛工业环境中使用的推杆，而且还要能符合严格的规格标准要求，智能机电执行器配备板载电子元件，无需单独的控制系統。具有更高的功率高达35 kN，开辟了更多液压转向电动应用的可能。HTL会是最佳选择！

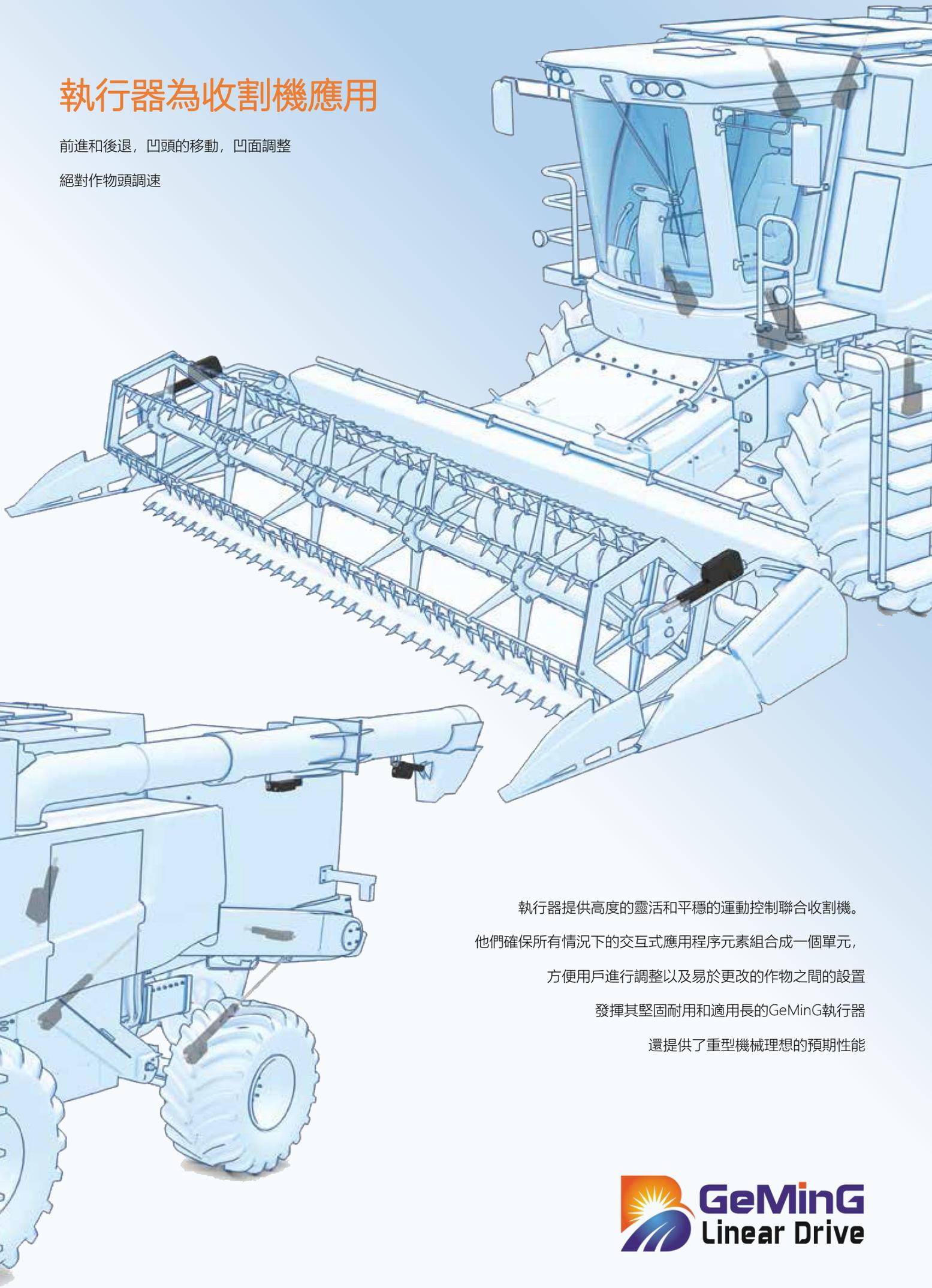
功能概述

電壓:	12V , 24V ,36V,48V DC或220V AC
电机选项:	直流电机
最大推力 (拉力) :	32,000 N
负载时最慢速度:	2.2mm / s (負載 32,000N)
負荷時最快速度:	125mm / s (負載 750N)
最小安裝尺寸:	行程 + 220mm
動態側向力矩:	80Nm
靜態側向力矩:	120Nm
顏色:	銀灰色,黑色
噪音:	60~70 DB
适应溫度範圍:	-35 ° C ~ + 75 ° C
防護等級:	IP66
絲杆選擇:	滾珠絲杆, 梯形丝杆
开关类型:	內置限位開關,
信号選項:	CAN总线, 485通讯, 霍尔传感器, 端点信号
控制选项:	同步控制, 独立控制
安全認證:	遵守 ISO9001-2008,
CE和RoHS規範,	
高強度金屬鋅合金齒輪箱及外殼,	

執行器為收割機應用

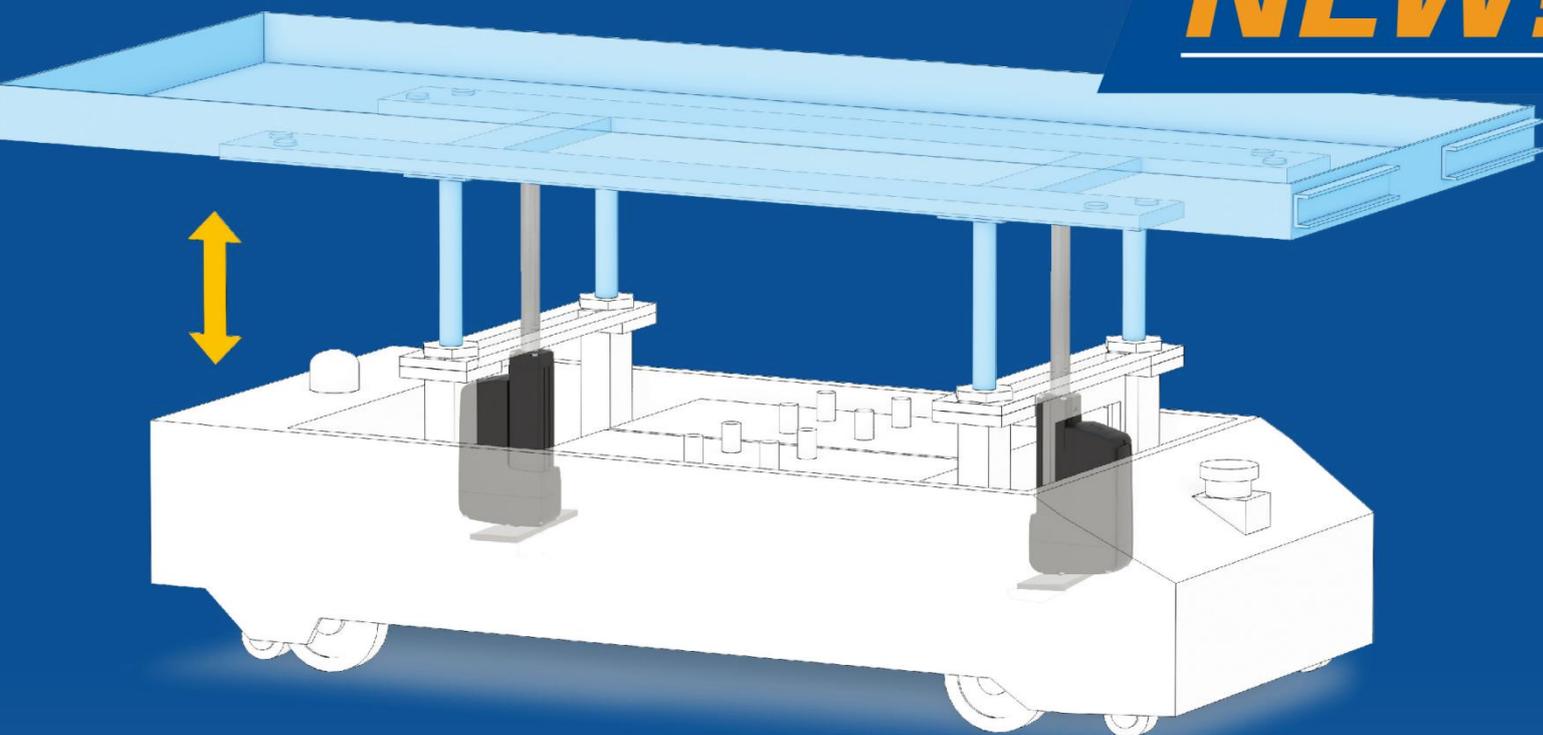
前進和後退，凹頭的移動，凹面調整

絕對作物頭調速



執行器提供高度的靈活和平穩的運動控制聯合收割機。他們確保所有情況下的交互式應用程序元素組合成一個單元，方便用戶進行調整以及易於更改的作物之間的設置發揮其堅固耐用和適用長的GeMinG執行器還提供了重型機械理想的預期性能

NEW!



後部安裝可加裝法蘭式安裝

適用於無人搬運車，移動設備和工業自動化的電動直線執行器

高度調整

定位調整

設計更緊湊，

使其更易于安裝在狹小空間內，

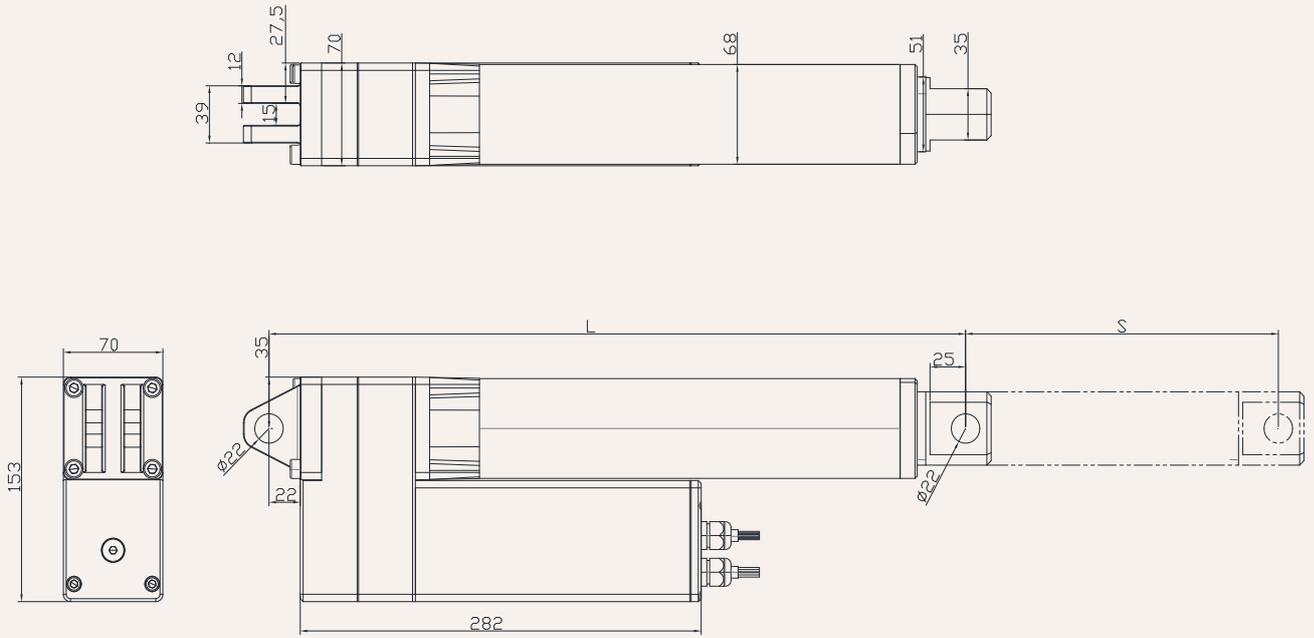
非常適合用於設計不同類型的自動化設備、

無人搬運車和舉升設備，

同時保留其廣受歡迎的諸多優點！



工程图
标准尺寸
MM



S: 行程Stroke

L: 最低高度Retracted length

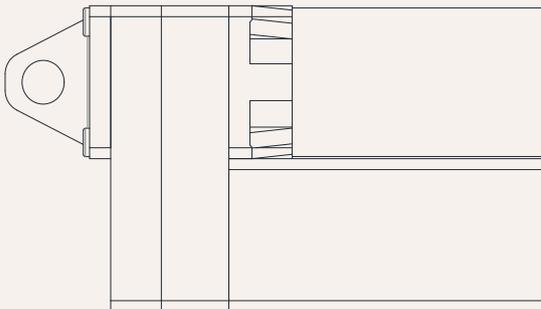
L = 行程Stroke + 220mm

大於800MM行程, 安裝尺寸 L = 行程Stroke + 300MM

安裝角度(逆時鐘):

0 = 0度

9 = 90度



負載和速度

序號	額定載荷 推力N	拉力 N	自鎖力靜態條件 靜態的 N	額定負載當前 A	輸出速度空載 24V DC mm/s	額定載荷 24V DC mm/s
電機電壓 (24V DC)						
A	32,000	32,000	30,000	17.5	2.8	2.2
B	20,000	20,000	20,000	17.5	4.6	3.7
C	14,000	14,000	14,000	17.5	6.9	5.6
D	12,000	12,000	12,000	17.5	8.9	7.1
E	11,000	11,000	11,000	17.5	9.3	7.4
F	8,000	8,000	8,000	17.5	13.9	11.5
G	6,200	6,200	6,000	17.5	17.9	14.3
H	4,000	4,000	4,000	17.5	27.8	22.2
I	1,500	1,500	1,500	17.5	62.5	50.0
J	900	900	900	17.5	125.0	100.0

備註

- 1、左側的速度與電流都是受推力時伸出的資料。
- 2、12V馬達時，速度約相同，電流約高2倍。
- 3、表格中的電流&速度為推力應用下，伸出方向的測試平均值。
- 4、表格與曲線圖中的電流&速度為配置（GeMinG銘銘）控制盒的測試平均值，依控制盒機種的不同約有10%的誤差。
(空載時電壓約為24V DC，到額定負載時約降至24V DC)

標準行程：最小值 ≥ 20mm，負荷與行程的最大值請參下表

負載 (N)	最大行程 (mm)
35000	20-200
20000	201-400
10000	401-1200

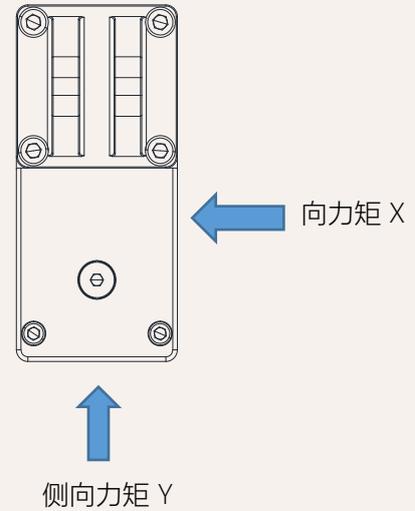
備註：

側向力矩 Y 方向 = $X \cdot 0.8$

靜態側向力矩 = 動態*2

動態側向力矩(Nm)-X方向

行程	S+220	S+300
100-200	120	180
300-500	80	120
500-700	60	90
700-900	50	80



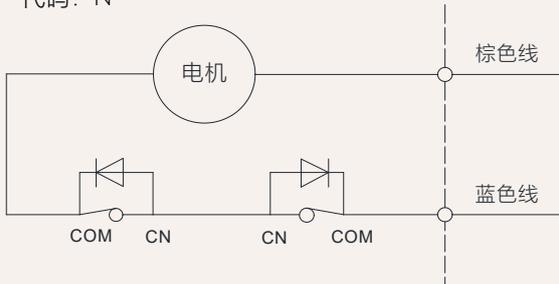
行程安裝尺寸參考圖表

HTL2系列	行程 ± 2 (mm)					安裝尺寸 ± 2 (mm)				
行程	100	200	300	400	500	600	700	800	900	
安裝尺寸	320	420	520	620	720	820	920	1100	1200	

执行器接线示意图

无信号反馈接线示意图

代码: N



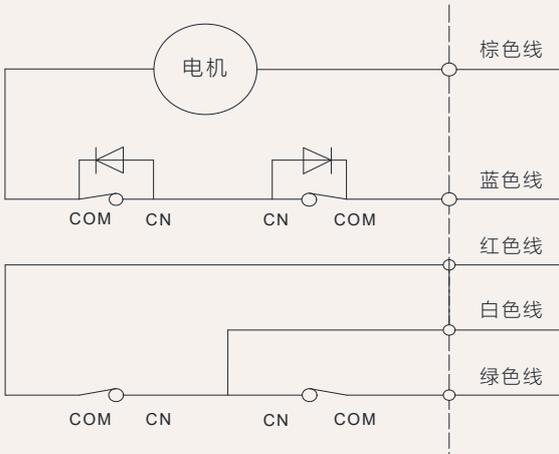
接线说明:

- 1] 棕色引線: 電機正極+
- 2] 藍色引線: 電機負極-
- 3] 推桿伸長時: 棕色线正極+, 藍色线負極-
- 4] 推桿縮回時: 藍色线正極+, 棕色线負極-

执行器接线图 内置控制模块

内置控制器接线示意图

代码: NY



接线说明:

- 1] 棕色引線: 電機正極+
- 2] 藍色引線: 電機負極-
- 3] 推桿伸長時: 白色线 + 紅色线
- 4] 推桿縮回時: 白色线 + 綠色线
- 5] 白色线: 控制輸出公共线。
- 6] 白、紅线: 伸出,
- 7] 白、綠线: 縮回,
- 8] 无线遥控器, 同步使用有线控制。

其它信號說明

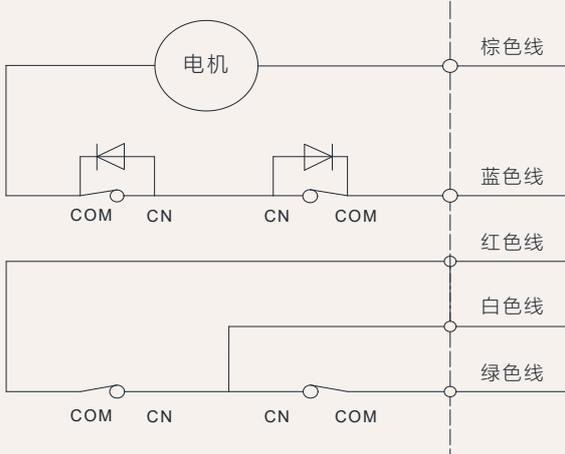
反馈信号	说明	功能
有源终点反馈信号	带有本机型的电压	推桿運行到終點就反饋信號, 此信號是一直存在, 推桿在運行過程中此信號才會消失,
无源终点反馈信号	无电压	推桿運行到終點就反饋信號, 此信號当输入电不关闭的状态下信号一直存在, 当输入电关闭后信号消失, 在運行過程中信號也會消失,

備註: 其它需求請聯繫GeMinG團隊

信号反馈 无源或有源

无源或有源端点信号接线示意图

代码：N 无源信号，代码：Y 有源信号



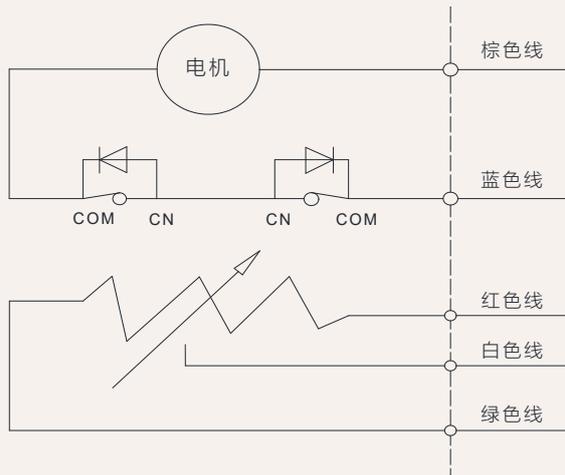
接线说明：

- 1] 棕色引線：電機正極 +
- 2] 藍色引線：電機負極 -
- 3] 推桿伸長時：棕色线正极+，蓝色线负极-
- 4] 推桿縮回時：蓝色线正极+，棕色线负极-
- 5] 白色线：信號輸出公共线。
- 6] 白、红线：伸出终点信号，
- 7] 白、绿线：缩回终点信号，

信号反馈 电位器

电位器接线示意图

代码：K



接线说明：

- 1] 棕色引線：電機正極 +
- 2] 藍色引線：電機負極 -
- 3] 推桿伸長時：棕色线正极+，蓝色线负极-
- 4] 推桿縮回時：蓝色线正极+，棕色线负极-
- 5] 白色、黄色引線：變阻信號輸出。
- 6] 推桿伸長時：红、白引線-阻值逐漸增加，
红、黄引線-阻值逐漸減少。
- 7] 推桿縮回時：红、白引線-阻值逐漸減少，
红、黄引線-阻值逐漸增加。

電位器配置表單

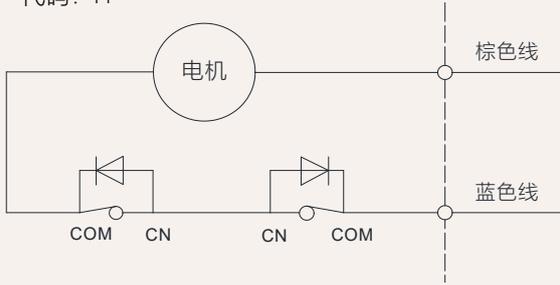
傳動代碼（參照第5頁）	限制行程範圍	阻值範圍單位 (KΩ)	
A,C,E,G	50-350MM	50-200行程範圍5.0	50-300行程範圍7.5
B,D,F	50-550MM	50-200行程範圍3.17	50-400行程範圍6.35

備註：電位計阻值10KΩ，實際輸出阻值取決於有具體行程

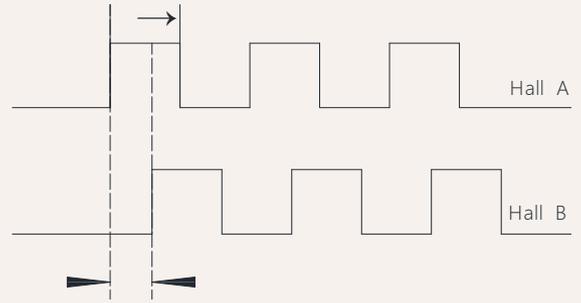
信号反馈 霍尔传感位器

霍尔信号电机线路示意

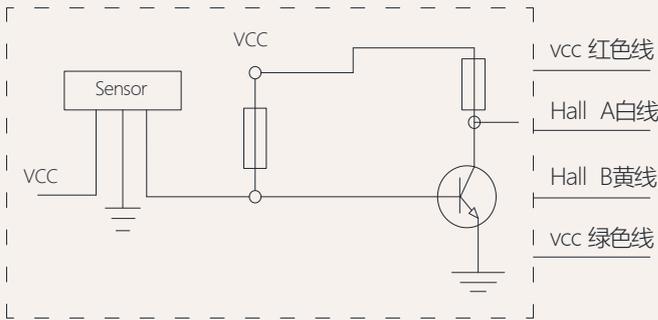
代码: H



霍尔信号输出波形示意图



霍尔信号内部线路示意



接线说明:

接线说明:

- 1] 棕色引线: 电机正极+
- 2] 蓝色引线: 电机负极-
- 3] 红色引线: VCC 5V电压输入+
- 4] 绿色引线: GND 5V电压输入-
- 5] 白色引线: 霍尔信号输出A
- 6] 黄色引线: 霍尔信号输出B

備註:

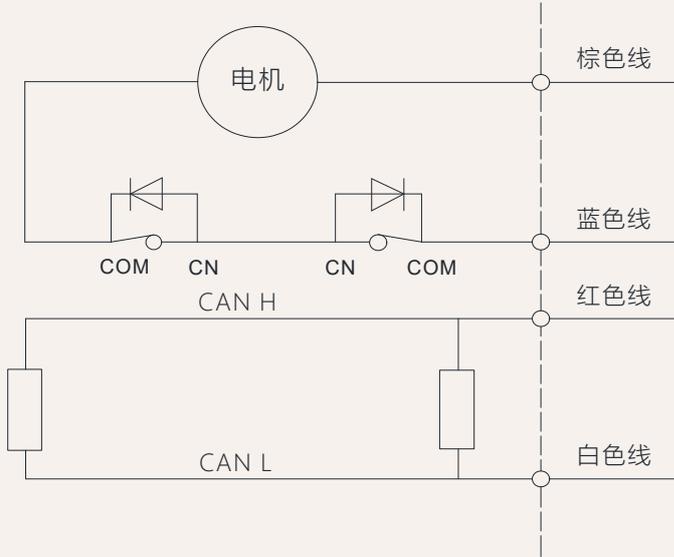
- 1) 支持雙通道/單通道霍尔編碼器
- 2) 消耗電流型數字輸出
- 3) 高速反映頻率從: 0 KHz-100 KHz
- 4) 適用溫度範圍: -40 °C~ +125 °C

特性	符號	測試條件	MI	RE	M	單位
供應電壓	Vcc	----	3.5	---	24	V
輸出飽和電壓	Vce/sat	Vcc=14V ; Ic=20mA	---	300	700	MV
輸出漏電流	1 cex	Vce=14V ; Vcc=14V	---	<0	10	UA
輸入電壓	1 ce	Vcc=20V ; Output open	---	1	10	M
輸出下降時間	R	Vcc=14V ; RL=820Ω ; CL=20pF	---	0.3	1.5	US

信号反馈 CAN总线@485通讯

CAN通讯电机线路示意

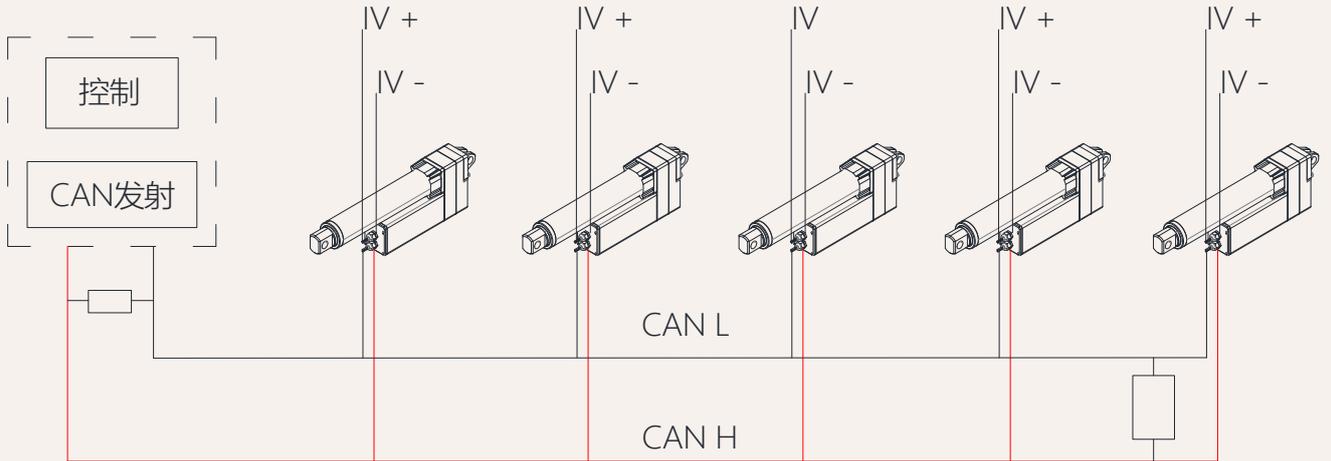
代码: CN



接线说明:

- 1] 棕色引线: 电机正极+
- 2] 蓝色引线: 电机负极-
- 3] 红色引线: CAN H
- 5] 白色引线: CAN L

CAN控制示意



HTL2型号说明选择代码表

HTL2 - 24 - A - 200 - 420 - O2 - O2 - 0 - 1 - G - A - N - 07

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪ ⑫ ⑬

①	产品型号	HTL2			
②	電壓	12=12V DC, 24=24V DC, 36=36V DC, 48=48V DC, 220=220V AC			
③	加載(n)@速度(mm/s)	請參閱 06 页			
④	行程(mm)	請參閱 06 页			
⑤	安裝尺寸(mm)	注意：在選擇尺寸之前，請參閱有效的参数表！ 請參閱 05 页			
⑥	上部類型 請參閱 06 页	O1 = 常规普通型，孔徑20.5mm U1 = U型，槽寬15mm，孔徑20.5mm M1 = M型，M25 螺紋，深度15 mm T1 = T型，M25 螺紋，长度 15mm L1 = L型，寬30mm，孔徑20.5mm G1 = 關節軸承，孔徑25mm，型号GS25	O2 = 常规普通型，孔徑22.5mm U2 = U型，槽寬15mm，孔徑22.5mm M2 = M型，M30 螺紋，深度15 mm T2 = T型，M30 螺紋，长度 15mm L2 = L型，寬30mm，孔徑22.5mm G2 = 關節軸承，孔徑30mm，型号GS30		
⑦	下部類型 請參閱 07 页	O1 = 常规普通型，孔徑20.5mm U1 = U型，槽寬15mm，孔徑20.5mm M1 = M型，M25 螺紋，深度15 mm T1 = T型，M25 螺紋，长度 15mm L1 = L型，寬30mm，孔徑20.5mm G1 = 關節軸承，孔徑25mm，型号GS25	O2= 常规普通型，孔徑22.5mm U2 = U型，槽寬15mm，孔徑22.5mm M2 = M型，M30 螺紋，深度15 mm T2 = T型，M30 螺紋，长度 15mm L2 = L型，寬30mm，孔徑22.5mm G2 = 關節軸承，孔徑30mm，型号GS30		
⑧	安裝角度(逆时針)	0 = 0°，度	9 = 90°，度		
⑨	出線類型請參閱	1 = 裸線 3 = 四針直插 0 = 客製化	2 = 四針彎插 4 = 六針直插		
⑩	丝杆选项	G=滾珠丝杆 (默认首选)		T = 梯形丝杆	
⑪	控制方式	A = 无控制	NY = 集成有线控制 NW=集成无线控制	NT = 同步控制 NC = CAN总线	D= 客製化
⑫	信號輸出选项	N = 无	H = 霍爾傳感器	D =	W=無源信號 U=有源信號
⑬	線長	07 =線長 700mm 30 =線長 300mm	10 = 線長 1000mm 40 =線長 4000mm	15 =線長 1500mm 70 =線長 7000mm	20= 2000mm 00 =客製化

