

Технические данные прямоходных электроприводов ЭПП-1

Условное обозначение привода	Выключающее усилие, Н	Номинальное усилие, Н	Номинальная скорость перемещения штока, мм/мин	Рабочий ход максимальный, мм	Тип датчика* положения	Тип управления	Масса, кг (не более)	
ЭПП-1-х-32-40-1-ДП-...	4500-5500	3500	32	40	ДП	1	8	
ЭПП-1-х-32-25-1-ДП-...				25				
ЭПП-1-х-16-40-1-ДП-...		4200	16	40				
ЭПП-1-х-16-25-1-ДП-...				25				
ЭПП-1-х-10-40-1-ДП-...		4500	10	40				
ЭПП-1-х-10-25-1-ДП-...				25				
ЭПП-1-х-32-40-1-ДТ-...		3500	32	40	ДТ	1		
ЭПП-1-х-16-40-1-ДТ-...		4200	16					
ЭПП-1-х-10-40-1-ДТ-...		4500	10					
ЭПП-1-х-32-40-2-0-...		3500	32		0	2		
ЭПП-1-х-32-40-2-ДТ-...					ДТ	3		
ЭПП-1-х-32-40-3-ДТ-...								
ЭПП-1-х-16-40-2-0-...		4200	16		0	2		
ЭПП-1-х-16-40-2-ДТ-...					ДТ	3		
ЭПП-1-х-16-40-3-ДТ-...								
ЭПП-1-х-10-40-2-0-...		4500	10		0	2		
ЭПП-1-х-10-40-2-ДТ-...					ДТ	3		
ЭПП-1-х-10-40-3-ДТ-...								
ЭПП-1-х-32-40-2-ДП-...		3500	32	25	ДП	2		
ЭПП-1-х-32-25-2-ДП-...								40
ЭПП-1-х-16-40-2-ДП-...		4200	16					25
ЭПП-1-х-16-25-2-ДП-...								40
ЭПП-1-х-10-40-2-ДП-...		4500	10					25
ЭПП-1-х-10-25-2-ДП-...								40
ЭПП-1-х-32-40-1-0-...		3500	32	40	0	1		
ЭПП-1-х-16-40-1-0-...		4200	16					
ЭПП-1-х-10-40-1-0-...		4500	10					

Примечание: * 0 - датчик отсутствует;

ДП –потенциометрический датчик;

ДТ –токовый датчик.