

LAシリーズ

Rotary Actuator
ロータリーアクチュエータDirect Drive motor
ダイレクトドライブ・モータGalvanometer Scanner System
ガルバノ式光学スキャナLinear Actuator
リニアアクチュエータServo Driver
サーボドライバSensor System
センサシステム

LAシリーズは小型・高分解能・高推力を兼ねそろえたリニアアクチュエータです。
当シリーズは最大推力49 N、分解能0.0174 μ mと高精度を実現しています。

特長

- 最大推力 49N (5kgf)
- 分解能 0.0174 μ m
- ストローク 10mm、30mm
- 最大送り速度 0.9mm/s
- 繰返し位置決め精度 $\pm 0.1\mu$ m/ストローク 1mm
- ロストモーション 5 μ m/ストローク 1mm
- 駆動モータをステッピングモータに変更が可能です。

型式と記号

LA - 30 B - 10 - F - L

LAシリーズ

サイズ

バージョン記号

ストローク (mm)

フランジ取り付け型

省略: DCサーボモータ駆動 (オープンコレクタ方式)

L : DCサーボモータ駆動 (ラインドライバ方式)

仕様

項目	型 式	LA-30B-10-F	LA-32-30-F
分解能		0.0174 μ m	
ストローク ^{※1}		10mm	30mm
定格送り速度		0.5mm/s	
最大送り速度		0.9mm/s	
最大推力 ^{※2}		49N	
		5kgf	
繰り返し位置決め精度 ^{※3}		$\pm 0.1\mu$ m以下/ストローク1mm	
位置決め精度 ^{※3}		2 μ m以下/ストローク40 μ m	
全ストローク位置決め精度 ^{※3}		10 μ m以下	15 μ m以下
ロストモーション ^{※3}		5 μ m以下/ストローク1mm	
荷重条件		精度確保のため10N以上軸端に加圧	
駆動モータ	DCサーボモータ 定格電圧 定格電流 エンコーダ 出力回路 分解能 出力信号 電 源	MDC02-IC22 12V 0.5A オープンコレクタまたはラインドライバ 360パルス/回転 オープンコレクタ : A,B,Z ラインドライバ : A,A,B,B,Z,Z DC+5V \pm 5%、170mA Max. ※サーボドライバHS-360と組み合わせる場合、エンコーダ指令方式はラインドライバ方式になります。	
組み合わせドライバ	DCサーボドライバ HS-360-1A 供給電源 AC100V \pm 10% 50/60Hz 制御機能 インクリメンタルパルス指令入力 許容最大入力周波数 100kp/s エンコーダはラインドライバ方式のみ対応（オープンコレクタ方式の接続はできません。）		
エンドリミットセンサ		内蔵していない	
据付け方向		水平、垂直上向き	
質量		320g	550g
使用条件		連続通電可能	
周囲温度		10℃～25℃	
潤滑		グリース	

- ※1：両ストローク端には、検出装置を内蔵していません。無負荷状態でも、押出し限界～引込み限界以内の動作としてください。
限界外の動作は故障・性能劣化・寿命低下の原因となります。
また、出力ロッドの当て止めはしないでください。性能劣化や寿命低下の原因となります。
- ※2：アクチュエータ押出しロッドの先端は、球面端子となっていますので、押出し方向で使用してください。
ワークを引込み方向に移動するには、10N～最大推力の範囲で、エアシリンダの力やスプリングの復元力を利用してください。
- ※3：JIS B 6201に準拠しています。測定温度：20℃ \pm 1℃、負荷荷重：10N～最大推力の条件です。
- ※4：連続した微小動作でご使用の場合は、潤滑不良による局部的磨耗につながりますので、技術資料を参照のうえ、ご使用ください。
- ※5：DCサーボモータはブラシの交換が必要となります。

ロータリー
アクチュエータ
Rotary Actuator

ダイレクトドライブ・モータ
Direct Drive motor

ガルバノ式光学スキャナ
System
Galvanometer Scanner

リニアアクチュエータ
Linear Actuator

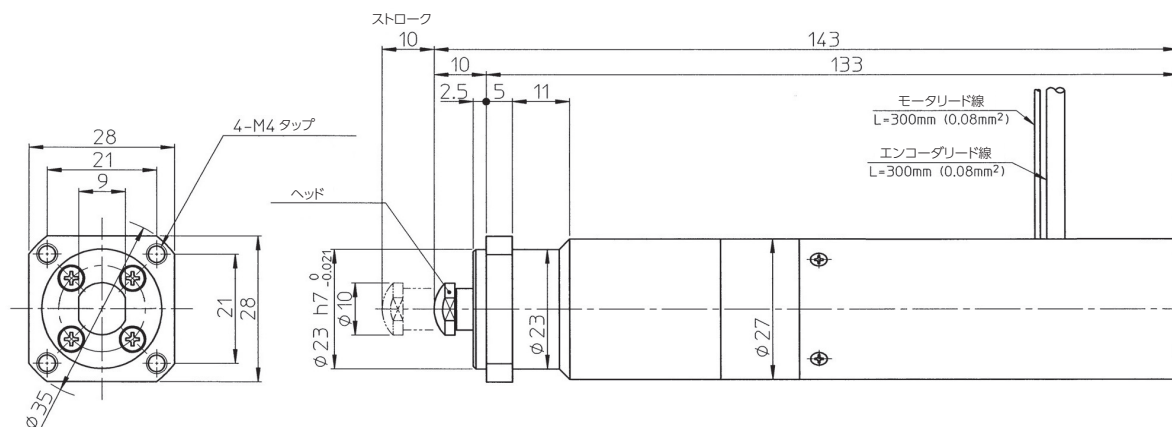
サーボドライバ
Servo Driver

センサシステム
Sensor System

外形寸法図

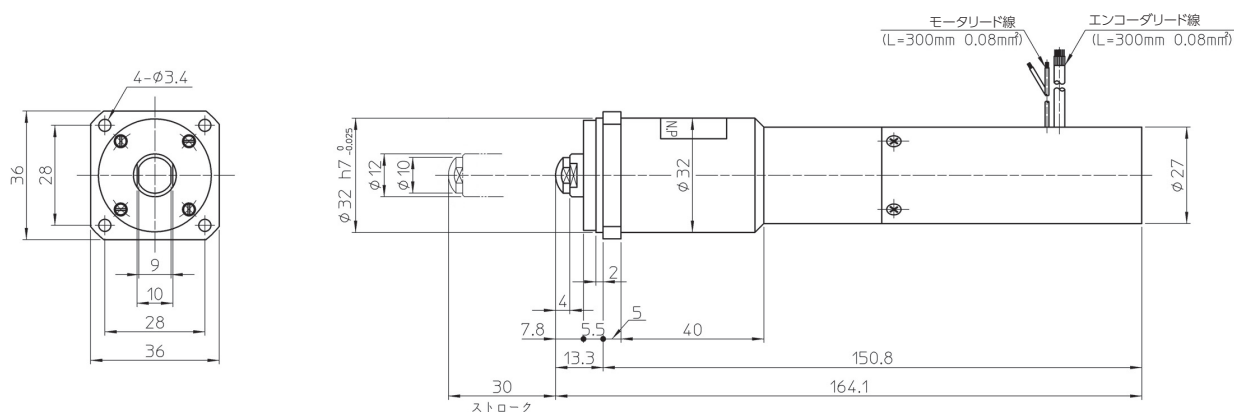
■LA-30B-10-F

単位：mm



■LA-32-30-F

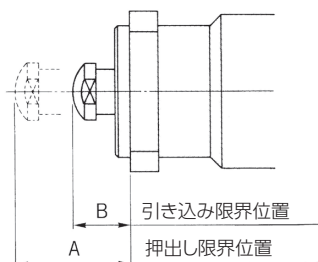
単位：mm



※寸法および形状の詳細は、弊社発行の納入仕様図でご確認ください。
部品の製造方法（鋳造品、機械加工品）によって公差は異なります。
公差表記のない寸法の公差について必要な場合はお問い合わせください。

使用上の注意

ロッドの押し出し、引き込みは、右図に示す機械的限界位置以内としてください。



(単位：mm)

型 式	寸 法	A 寸法	B 寸法
LA-30B-10-F		21.5	8.5
LA-32-30-F		44.3	12.3