

LAH-46 シリーズ

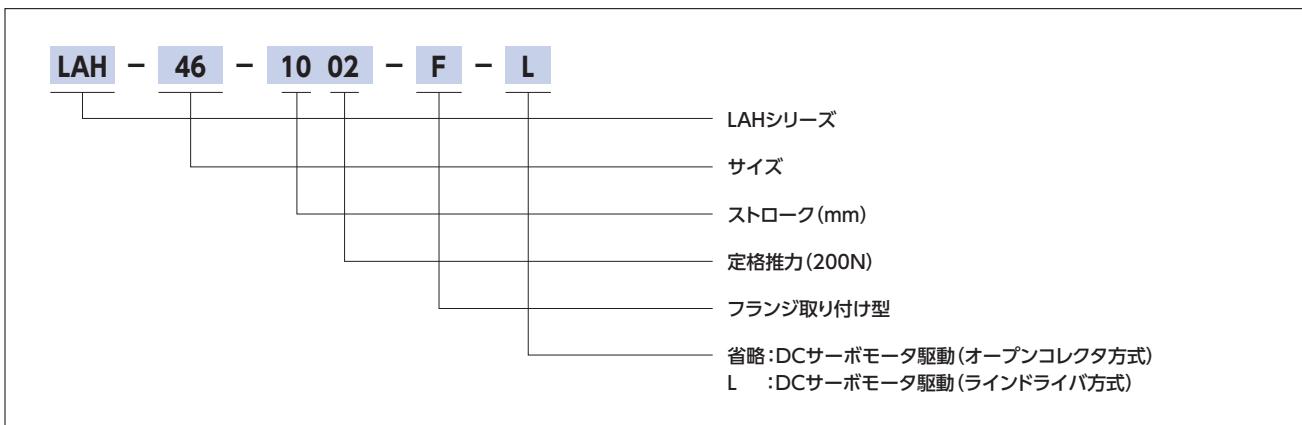


LAH-46 シリーズは最大 390 N の推力と分解能 0.069 μm が得られるリニアアクチュエータです。駆動モータは、DC サーボモータまたはステッピングモータのいずれかを選択できます。

特長

- 最大推力 390N (40kgf)
- 分解能 0.069μm
- ストローク 10mm、30mm
- 最大送り速度 3.7mm/s
- 繰り返し位置決め精度 ±0.5μm / ストローク 1mm
- ロストモーション 5μm / 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

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

仕様

項目	型式	LAH-46-1002-F	LAH-46-3002-F
分解能		0.069μm	
ストローク ^{*1}	10mm		30mm
定格送り速度		2mm/s	
最大送り速度		3.7mm/s	
定格推力 ^{*2}		200N 20kgf	
最大推力 ^{*2}		390N 40kgf	
繰り返し位置決め精度 ^{*3}		±0.5μm以下 / ストローク 1mm	
位置決め精度 ^{*3}		4μm以下 / ストローク 0.2mm	
全ストローク位置決め精度 ^{*3}	7μm以下		10μm以下
ロストモーション ^{*3}		5μm以下 / ストローク 1mm	
荷重条件		精度確保のため 50N 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	MDB02-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,Ā,B,Ā,Z,Ā DC+5V±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±10% 50/60Hz 制御指令方式 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。)		
エンドリミットスイッチ		パナソニック(株) 製 FUスイッチ AV4024内蔵	
据付け方向		全方向(垂直取り付け時は、保持力に注意)	
質量	810g		850g
使用条件		連続通電可能	
周囲温度		10°C~25°C	
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すが、機械的ストップは内蔵していません。無負荷状態でも、押し出し限界-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。

*2：アクチュエータ押し出しロッドの先端は、球面端子となっていますので、押し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、エアー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。

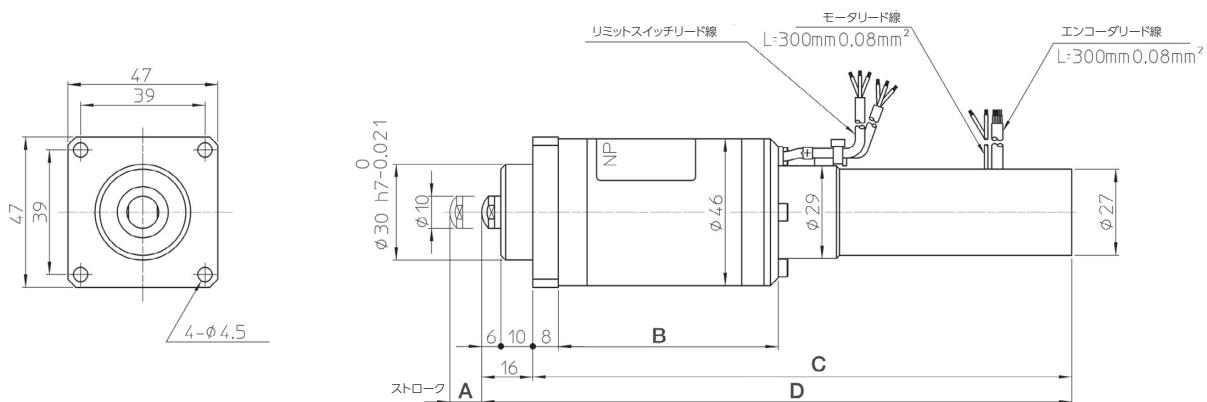
*3：JIS B 6201に準拠しています。測定温度：20°C±1°C、負荷荷重：49N～最大推力の条件です。

*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。

外形寸法図

单位：mm

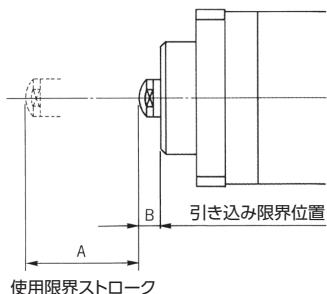


記号	A	B	C	D	質量
LAH-46-1002-F	10mm	69mm	169mm	185mm	0.81kg
LAH-46-3002-F	30mm	88mm	188mm	204mm	0.85kg

※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、右図に示す使用限界ストローク以内としてください。



型式	寸法		(单位 : mm)
	A寸法	B寸法	
LAH-46-1002-F	12	5	
LAH-46-3002-F	32	5	