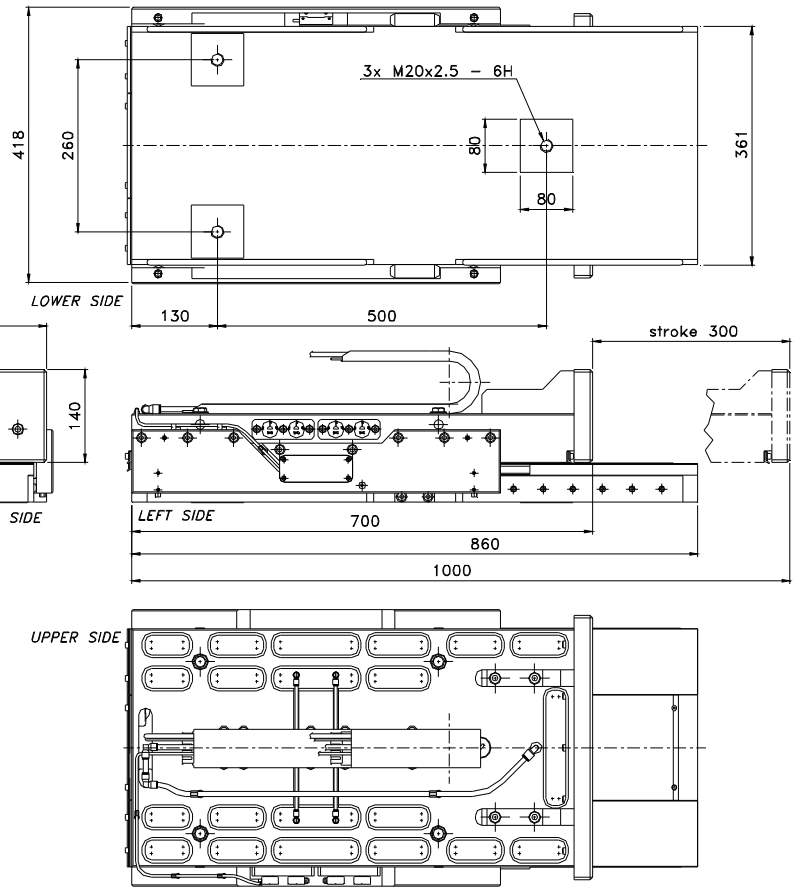
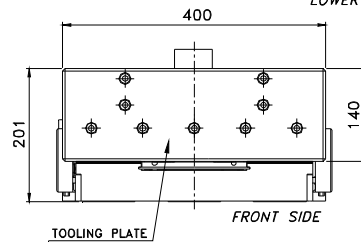
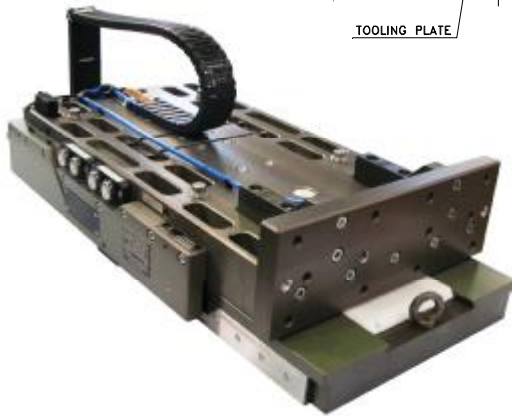


ATTUATORE LINEARE AD ALTA DINAMICA LHD-398.300-SHc

SCHEDA TECNICA

Gli Attuatori ad Alta Dinamica MAGER sono destinati al movimento di masse e utensili su corse brevi, alte frequenze e con elevate accuratèzze di posizionamento in dinamica. Le prestazioni dell'attuatore possono essere definite non solo in termini di controllo del posizionamento ma anche in termini di forza sviluppata.



disegni tecnici 2D (dxf, dwg) o 3D (step) disponibili su richiesta

SPECIFICHE PRINCIPALI	UM	LHD-398.300-SHc
codice standard	-	F0210-000050
struttura	-	alluminio anodizzato
tecnologia dei pattini portanti	-	pneumostatica
pressione operativa dell'aria di alimentazione	bar	5
consumo d'aria (@ p.o.a.a.)	NI/min	107
tecnologia dei pattini di guida laterale	-	volvente
temperatura ambiente	-	-10°C ÷ +35°C
umidità ambiente	-	20% ÷ 70%
Lunghezza (max) × Larghezza × Altezza	mm	L1000 × L418 × A201
massa totale / massa delle parti mobili	kg	148 / 55
raffreddamento	-	libero / aria forzata / acqua

SPECIFICHE DEL MOTORE (4)	UM	LHD-398.300-SHc
tecnologia del motore	-	linear ironcore
tensione nominale di alimentazione U	VDC	600
costante di forza K _f	N/Arms	212
costante di forza CEM K _v (5)	V/(m/s)	124
resistenza elettrica R20 (5)	Ω	4,44
induttanza L ₁ (5)	mH	133
corrente di picco I _p	Arms	34,3
corrente continuativa I _c (2)	Arms	4,89 (13,1)
corrente di stallo I _s (2)	Arms	3,7 (9,9)
massima potenza dissipata continua P _c (2)	W	228 (1630)

PRESTAZIONI	UM	LHD-398.300-SHc
forza di picco F _p (1)	N	3980
forza continuativa F _c / forza di stallo F _s (1) (2)	N	1000 (2420) / 758 (1940)
corsa massima T _r	mm	300
accuratezza / ripetibilità di posizionamento (1)	μm	±40 / ±10
carico utile massimo M	kg	20
velocità massima V _{mx} (1)	m/s	5,0 (2)
accelerazione massima a _{mx} (1) (3)	m/s ²	65

SPECIFICHE DELL'ENCODER LINEARE (6)	UM	LHD-398.300-SHc
tecnologia	-	ottico
tipo	-	incrementale con zero
periodo	μm	200
accuratezza	μm	±30
alimentazione	V	5 ±5%
segnale	-	1 Vpp

Note: (1) dipendente dall'azionamento - i valori indicate si riferiscono all'encoder indicato all'utilizzo di azionamenti ETEL (disponibile mappatura e compensazione dell'errore)
 (2) i valori tra parentesi si riferiscono al raffreddamento ad acqua (3) valori più elevati possono condurre a danni irreparabili
 (4) tolleranze elettriche e di forza +/- 10% (dove non specificato) (5) valori terminal to terminal (6) encoder lineari differenti disponibili su richiesta