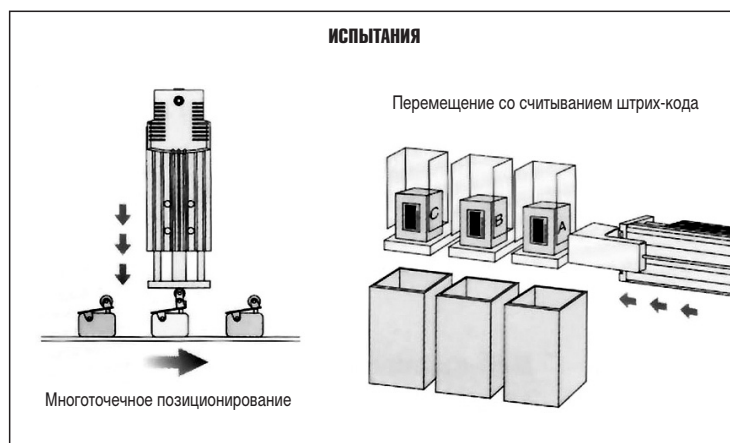
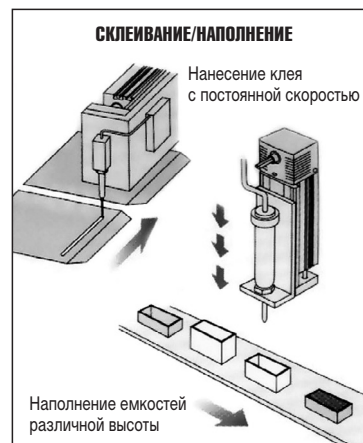
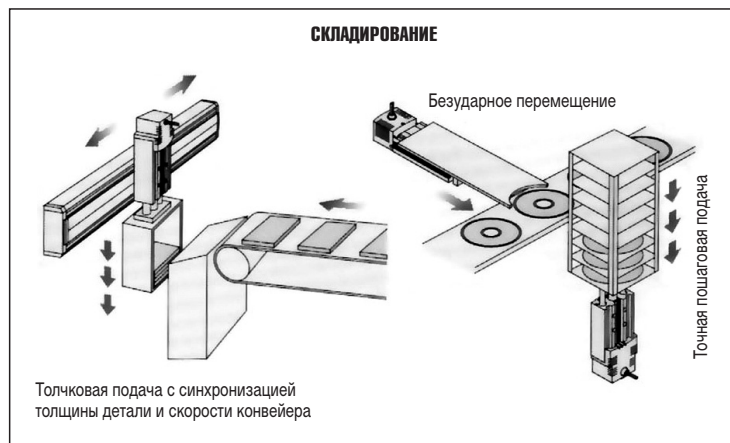


**Компактный линейный электрический привод короткого хода
с направляющими качения и скольжения**

- Точность позиционирования $\pm 0.03 \sim 0.05$ мм
- Использование шагового двигателя в стандартном исполнении
- Возможно использование с серводвигателем
- Максимальная скорость: 400 мм/с
- Стандартный ход от 25 до 400 мм
- Возможно исполнение с тормозом двигателя
- Возможно исполнение со встроенным датчиком конечного положения

Примеры применения



Линейный привод с шаговым электродвигателем LX

Серия LXF – с линейной направляющей



Номер для заказа	Исполнение	Допустимая нагрузка (кг)	Макс. скорость (мм/с)	Точность позиционирования (мм)	Исполнение винтовой пары	Стандартный ход (мм)	Диапазон рабочих температур (°C)
LXFH5SB-□-Q	Без тормоза	2	200	±0.05	Подшипник скольжения	25, 50, 75, 100	5~40 (не допускать конденсации)
LXFH5BC-□-Q			30	±0.03	Подшипник качения		
LXFH5BD-□-Q			80				
LXFH5SA-□-Q			100	±0.05	Подшипник скольжения		

* □ – ход (см. таблицу стандартных ходов)

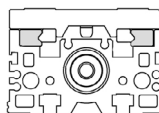
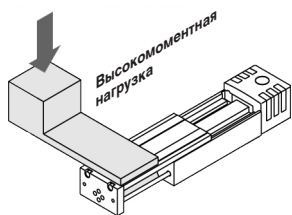
Серия LXP – с подшипником качения



Номер для заказа	Исполнение	Допустимая нагрузка (кг)	Макс. скорость (мм/с)	Точность позиционирования (мм)	Исполнение винтовой пары	Стандартный ход (мм)	Диапазон рабочих температур (°C)		
LXPB5SB-□-Q	Без тормоза	2	200	±0.05	Подшипник скольжения	25, 50, 75, 100, 125, 150, 175, 200	5~40 (не допускать конденсации)		
LXPB2SB-□-Q		3	200						
LXPB5SA-□-Q		4	100						
LXPB2BC-□-Q		6		30	±0.03			Подшипник качения	
LXPB5BC-□-Q				80					
LXPB2BD-□-Q									
LXPB5BD-□-Q				100					±0.05
LXPB2SA-□-Q	С тормозом двигателя	2	200	±0.05	Подшипник скольжения				
LXPB2SB-□-B-Q		3	200						
LXPB5SA-□-B-Q		4	100						
LXPB2BC-□-B-Q		5		30	±0.03		Подшипник качения		
LXPB5BC-□-B-Q				80					
LXPB2BD-□-B-Q									
LXPB5BD-□-B-Q				100				±0.05	Подшипник скольжения
LXPB5SA-□-B-Q									

* □ – ход (см. таблицу стандартных ходов)

Серия LXS – каретка с направляющими высокой жесткости



Номер для заказа	Исполнение	Допустимая нагрузка (кг)	Макс. скорость (мм/с)	Точность позиционирования (мм)	Исполнение винтовой пары	Стандартный ход (мм)	Диапазон рабочих температур (°C)			
LXSH5SB-□-Q	Без тормоза	3	200	±0.05	Подшипник скольжения	25, 50, 75, 100, 125, 150	5~40 (не допускать конденсации)			
LXSH2SB-□-Q		4.5	200							
LXSH5SA-□-Q		6	100							
LXSH2SA-□-Q		9	100							
LXSH5BC-□-Q		10	30					±0.03	Подшипник качения	
LXSH2BC-□-Q										80
LXSH5BD-□-Q										
LXSH2BD-□-Q	С тормозом двигателя	1	200	±0.05	Подшипник скольжения					
LXSH5SB-□-B-Q		2	200							
LXSH2SB-□-B-Q		100								
LXSH5SA-□-B-Q		4	100							
LXSH2SA-□-B-Q		5	30			±0.03		Подшипник качения		
LXSH5BC-□-B-Q									80	
LXSH2BC-□-B-Q										
LXSH5BD-□-B-Q										
LXSH2BD-□-B-Q										

* □ – ход (см. таблицу стандартных ходов)

Для управления шаговым двигателем необходимо использовать драйвер (заказывается отдельно)

Модель драйвера	Линейный привод		Тип мотора
LC6D-220AD	С подшипником качения	LXPB2	2-фазный шаговый двигатель
	С направляющими высокой жесткости	LXSH2	
LC6D-507AD	С линейной направляющей	LXFH5	5-фазный шаговый двигатель
	С направляющими высокой жесткости	LXSH5	
	С подшипником качения	LXPB5	

Линейный электрический привод

Серия LX-112A

Линейный электрический привод с направляющей качения, с длиной хода до 400 мм.

- Точность позиционирования ± 0.03 мм
- Максимальная скорость подачи – 400 мм/с
- Исполнение с тормозом двигателя и встроенными датчиками положения

Технические характеристики

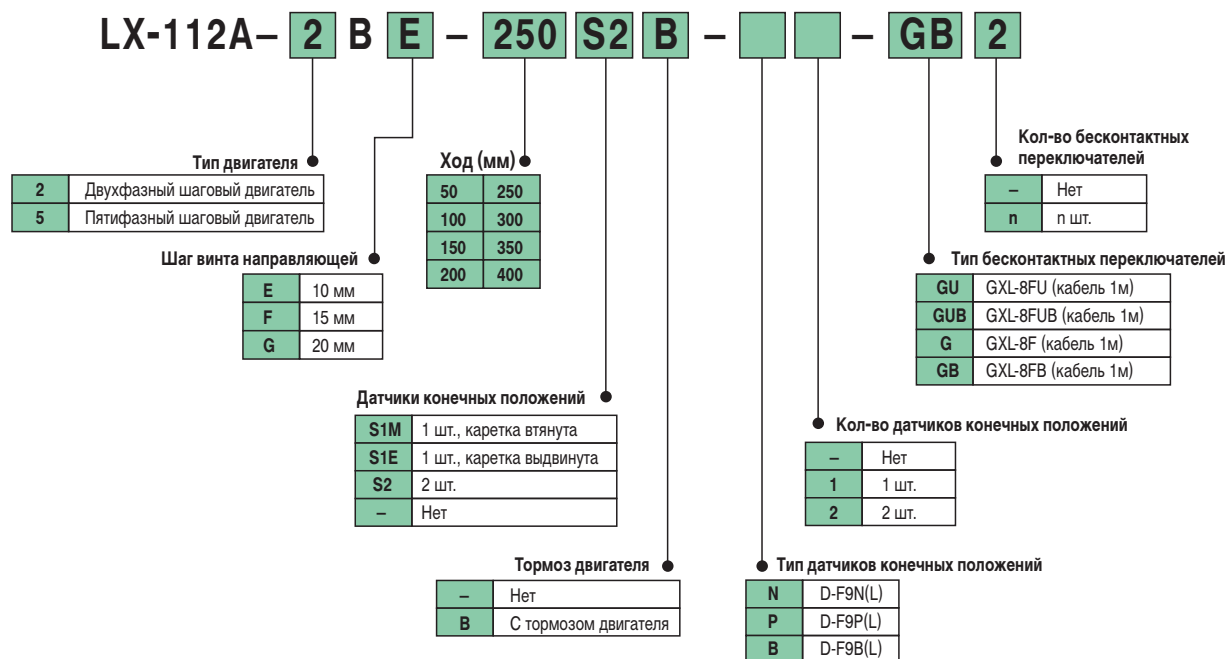
Модель	LX-112A-*BE	LX-112A-*BF	LX-112A-*BG
Конструкция привода	Шарико-винтовая пара		
Параметры винта направляющей (мм)	$\varnothing 10$ шаг 10	$\varnothing 10$ шаг 15	$\varnothing 10$ шаг 20
Макс. осевое усилие (N)	150	100	75
Макс. горизонт. рабочая нагрузка (N)	70	70	70
Макс. вертикал. рабочая нагрузка (N)	30	20	10
Макс. скорость подачи (мм/с)	170	260	400
Точность позиционирования (мм)	± 0.03 мм		
Конструкция направляющих	Подшипник качения		
Диапазон рабочих температур (°C)	5 ~ 40		



Вес электропривода (кг)

Ход (мм)	50	100	150	200	250	300	350	400
С тормозом двигателя	2.65	2.89	3.13	3.37	3.61	3.85	4.09	4.33
Без тормоза двигателя	2.85	3.09	3.33	3.57	3.81	4.05	4.29	4.53

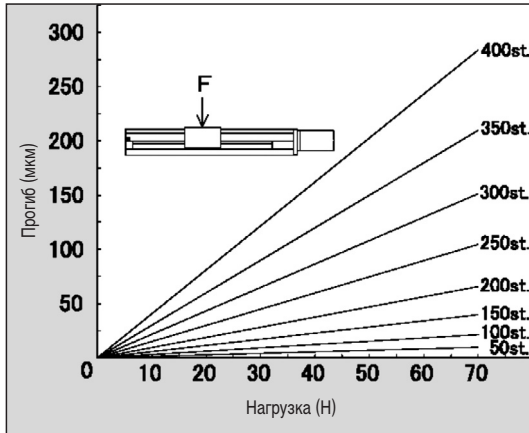
Номер для заказа



Прогиб электропривода в зависимости от нагрузки

График прогиба электропривода в точке F

Каретка – в среднем положении, нагрузка приложена вертикально в точке F



Допустимая рабочая нагрузка в зависимости от монтажного положения электропривода

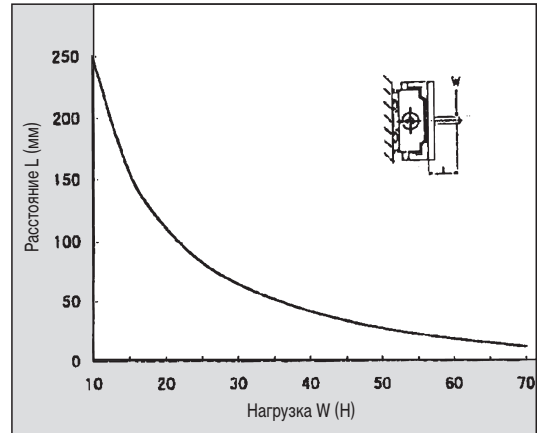


График прогиба электропривода в точке F

Каретка – в среднем положении, нагрузка приложена вертикально в точке F

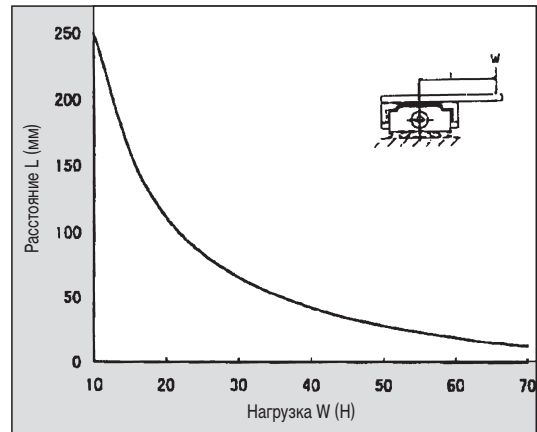
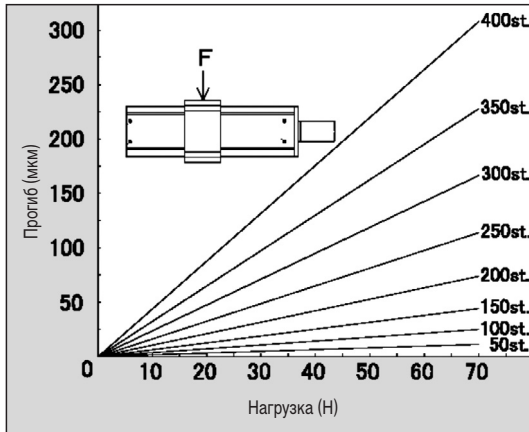
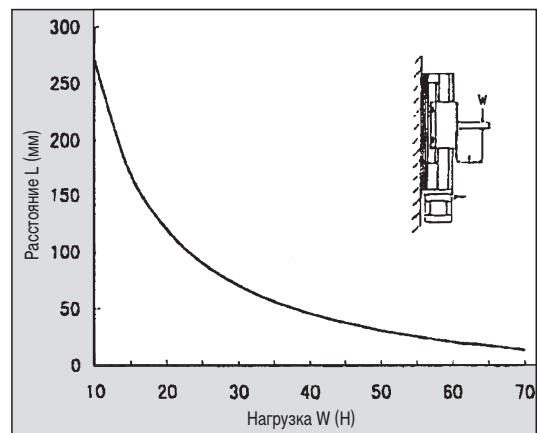
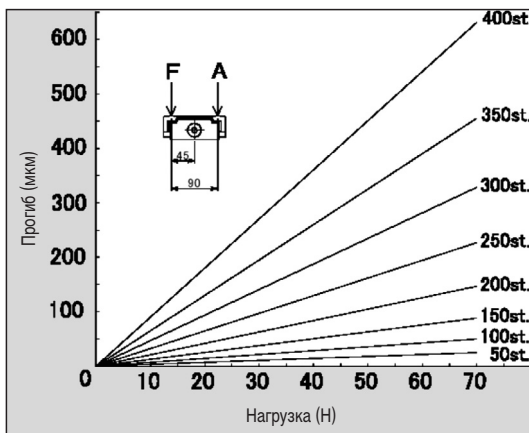


График прогиба электропривода в точке A

Каретка – в среднем положении, нагрузка приложена вертикально в точке F



Допустимые статические моменты

Продольный момент	0.9 Нм
Момент отн. продольной оси	0.45 Нм
Поперечный момент	0.9 Нм

Линейный электрический привод Серия LX-112A

Размеры

