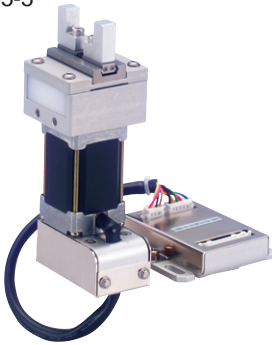


MHD05-5



MHD20-40



## ミニチュアサーボハンドMHDシリーズ

エアを使えない環境、把持力調整が必要な工程に最適です。  
一体形状のリニアガイドの採用で高剛性、高精度の軽量、小型サーボハンドです。  
把持力制御・位置制御・スピード制御・計測が可能。

- MHDシリーズ型番構成例  
MHD 05 - 5 - C

呼び型番	MHDシリーズ	ストローク	5:5mm 9:9mm 40:40mm
把持力	05:5N 20:20N	モータの種類	P:バルスタイプ C:コンピュータタイプ

## ミニチュアサーボハンドMHDシリーズ仕様

項目	単位	MHD05-5	MHD05-9	MHD20-40
動作ストローク	mm	5	9	40
最大爪長さ	mm	80	90	150
把持力	N	5	5	20
動作時間 10% (フルストローク) 100%	sec	0.022	0.037	0.1048
	sec	0.011	0.018	0.03375
繰返し精度	mm	±0.01		
停止精度	mm	±0.05		
モータ型番(W)	W	CM1-C-11L30A-S(18W)		CM1- -17L30A(18W)
制御方式		クローズドループベクトル制御方式		
使用エンコーダ		インクリメンタル磁気エンコーダ(50000パルス/回転)		
入力電源電圧	V	DC24V ± 10%		
周囲温度		0 ~ 40		
モーメント	Mx	N・m	0.52	2.6
	My	N・m	0.52	2.6
	Mz	N・m	0.35	1.14
	F	N	32	144
質量	kg	0.41	0.46	0.7

注) 小爪はオプションです。ワークに合わせて製作願います。ご要求により製作も承ります。

MHD05シリーズのモータは標準がコントローラセパレートタイプです。コントローラ一体型でも対応可能です。

高精度リニアガイドの採用で最大把持力350Nを実現しました。

## サーボハンドDHE-AKシリーズ仕様

項目	単位	DHE-10AK	DHE-35AK
動作ストローク	mm	11	20
最大爪長さ	mm	100	130
把持力	N	100	350
動作時間 10% (フルストローク) 100%	sec	0.944	2.832
	sec	0.1865	0.5035
繰返し精度	mm	±0.01	±0.01
停止精度	mm	±0.05	±0.05
モータ型番(W) 制御方式	W	CM1- -23L20A(30W) クローズドループベクトル制御方式	
入力電源電圧	V	DC24V ± 10%	
周囲温度		0 ~ 40	0 ~ 40
モーメント	Mx	N・m	3.59
	My	N・m	3.31
	Mz	N・m	1.51
	F	N	145
概略質量	kg	1.5	2.7



DHE-35AK