



MOVEMENT ENGINEERING  
WWW.RADIAOTION.COM

## CARATTERISTICHE ATTUATORE TELESCOPICO MOD."LATT" TELESCOPIC ACTUATOR CHARACTERISTICS MOD. "LATT"

ARTICOLO	TENSIONE (C.C.)	VELOCITA' A VUOTO (mm/sec)	CARICO NOMINALE (KG)	CORRENTE A VUOTO (A)	CORRENTE NOMINALE (A)	CARICO MAX. (KG)
----------	-----------------	----------------------------	----------------------	----------------------	-----------------------	------------------

ARTICLE	VOLTAGE (D.C.)	NO LOAD SPEED (mm/sec)	NOMINAL LOAD (KG)	NO LOAD CURRENT (A)	NOMINAL CURRENT (A)	MAX.LOAD (KG)
---------	----------------	------------------------	-------------------	---------------------	---------------------	---------------

<u>LATT 0,5A 1/12</u>	12	13	2	0,2	0,4	3
	24	26	4	0,2	0,7	6
<u>LATT 0,5A 1/27</u>	12	6	4	0,2	0,4	7
	24	12	8	0,2	0,7	14
<u>LATT 0,5A 1/48</u>	12	3	8	0,2	0,4	15
	24	6	16	0,2	0,7	30
<u>LATT 0,5A 1/108</u>	12	1,5	16	0,2	0,4	30
	24	3	32	0,2	0,7	60

<u>LATT 1A 1/12</u>	12	18	4	0,3	0,8	8
	24	36	8	0,3	1,3	18
<u>LATT 1A 1/27</u>	12	8	10	0,3	0,8	13
	24	16	20	0,3	1,3	26
<u>LATT 1A 1/48</u>	12	4,5	22	0,3	0,8	40
	24	9	44	0,3	1,3	80
<u>LATT 1A 1/108</u>	12	2	40	0,3	0,8	65
	24	4	80	0,3	1,3	130

<u>LATT 2A 1/12</u>	12	28	13	0,4	1,4	20
	24	56	26	0,4	2,2	40
<u>LATT 2A 1/27</u>	12	13	20	0,4	1,4	40
	24	26	40	0,4	2,2	80
<u>LATT 2A 1/48</u>	12	7	35	0,4	1,4	70
	24	14	70	0,4	2,2	140
<u>LATT 2A 1/108</u>	12	3	70	0,4	1,4	130
	24	6	140	0,4	2,2	250

<u>LATT 4A 1/12</u>	12	37	24	0,5	2,5	40
<u>LATT 4A 1/27</u>	12	16	45	0,5	2,5	80
<u>LATT 4A 1/48</u>	12	10	90	0,5	2,5	150
<u>LATT 4A 1/108</u>	12	5	150	0,5	2,5	260

### Note generali/General notes:

- tolleranze generali sui valori in tabella / general tollerances +/- 20 %
- alcuni modelli disponibili solo a 12 Vcc (vedi tabella) / some models available only to 12 Vdc (see table)
- temperatura di esercizio/working temperature: -20 °C / + 80 °C
- encoder (effetto Hall) e protezione termica su richiesta/ encoder (hall sensor) and thermal protection upon request
- per gli attuatori con vite passo 10 velocità x 3 e carico/3 rispetto ai valori indicati in tabella/ for actuator characteristics with trapezoidal screws pitch 10 mm (speed x3 and load / 3)

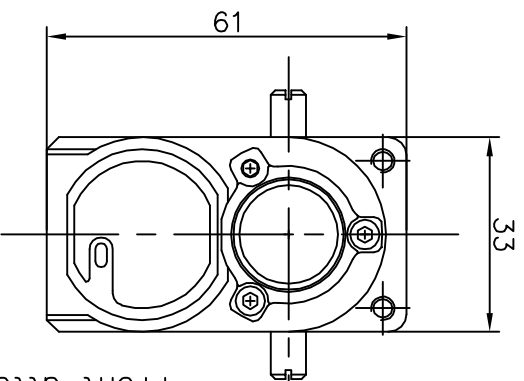


# DIMENSIONI ATTUATORE TELESCOPICO "LATT"

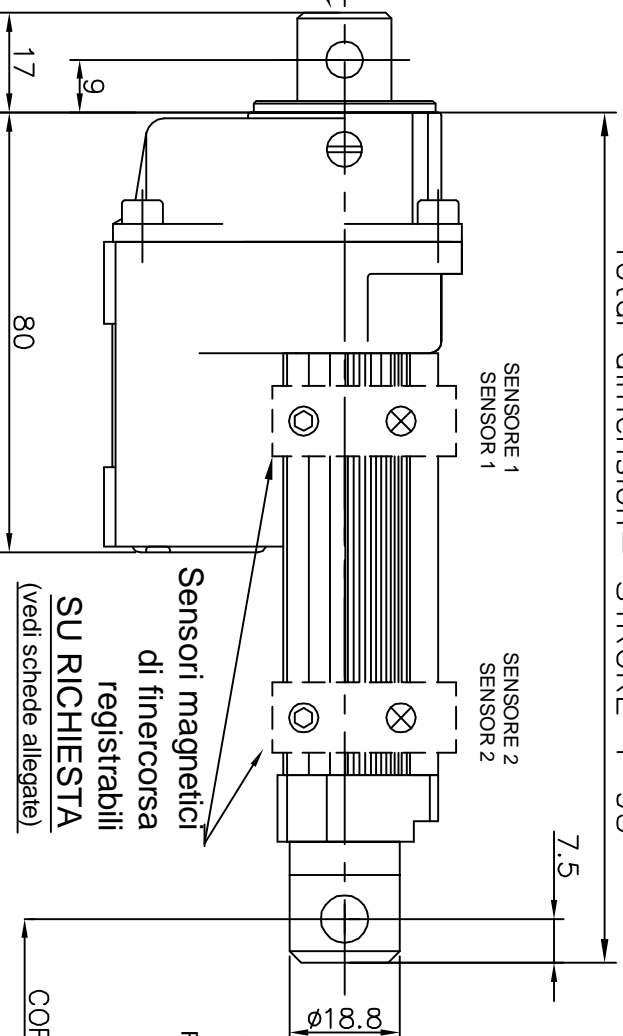
## TELESCOPIC ACTUATOR "LATT" DIMENSIONS

Ingombro totale= CORSA + 95

Total dimension= STROKE + 95



Attacco anteriore SU RICHIESTA  
Front attack on request



Cavi sensori L.1800  
Sensors cable L.1800

Magnetic sensors  
ON REQUEST  
(see electric outlines)

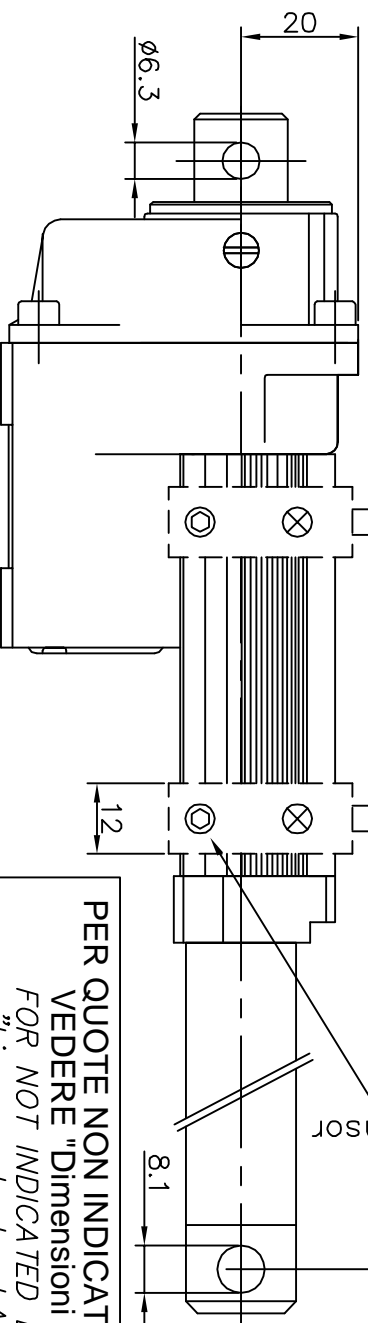
Sensori magnetici  
di fincorsa  
registrabili  
SU RICHIESTA  
(vedi schede allegate)

CORSA\*

E' CONSIGLIABILE UTILIZZARE UN ATTUATORE  
CHE ABBA CIRCA IL 15% DI EXTRACORSA  
RISPETTO ALLA CORSA EFFETTIVA NECESSARIA  
is advisable to use an actuator that has  
approximately 15% of extrastroke respect the  
necessary stroke

(\*)CORSE STANDARD DISPONIBILI  
50,100,150,200,250,300 mm  
Corse specifiche su richiesta

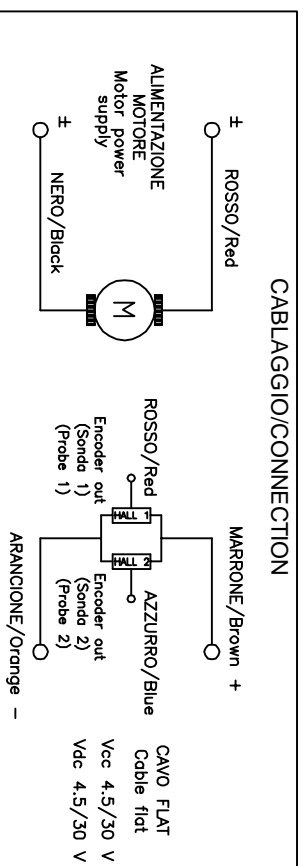
(\*)AVAILABLE STANDARD STROKES  
50,100,150,200,250,300 mm  
Specific strokes on request



PER QUOTE NON INDICATE SU QUESTA SCHEDA  
VEDERE "Dimensioni attuatore lineare LAT"  
FOR NOT INDICATED DIMENSIONS SEE  
"Linear actuator LAT dimensions"

# ENCODER AD EFFETTO DI HALL

## HALL EFFECT ENCODER



### DESCRIZIONE-NOTE GENERALI

*Description - General note*

Encoder magnetico a sonda di Hall (NPN) di ridotto ingombro posto internamente all'attuatore o motoriduttore.  
*Magnetic encoder with Hall's probe put inside the actuator/gearmotor.*

Tensione di alimentazione della sonda di Hall : V.c.c. da 4.5 a 30 Volt max. Per collegamenti vedere "schemi di collegamento"  
*Hall's probe supply voltage: V.d.c. from 4.5 to 30V max*

Sonda 1: rilevamento e controllo posizione vite (su attuatore) o albero (su motoriduttore)

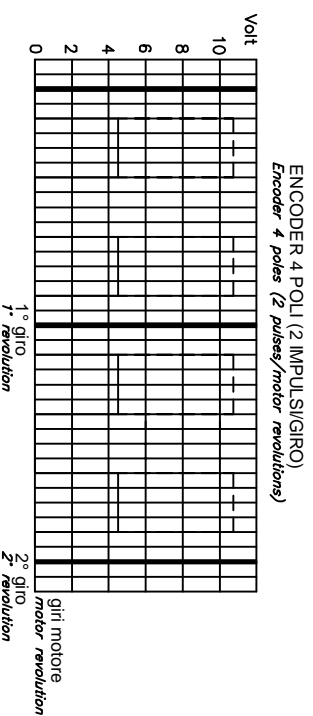
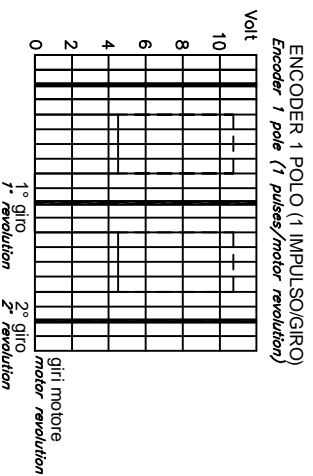
*Probe 1: survey and screw position check (on actuator) or shaft (on gearmotor)*

Sonda 2 (solo su richiesta) : rilevamento senso di avanzamento vite o rotazione albero segnale sfasato di 90° rispetto alla sonda 1  
*Probe 2 (on request): advance sense survey screw or shaft rotation, signal with state*

### VERSIONI DISPONIBILI

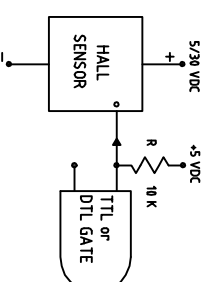
*Available versions*

TENSIONE IN USCITA VINCOLATA A TENSIONE DI ALIMENTAZIONE DA 4.5 A 30 V  
*Output voltage is bound to power supply from 4.5 to 30 V*



### NOTA IMPORTANTE

*Important detail!*



Per leggere il segnale dell'encoder è necessario inserire una resistenza da 10K tra l'uscita (encoder out) ed il positivo (marrone)  
*For see signal encoder is necessary put resistance 10K value in parallel to encoder out/s and positive (brown)*