

Atuador elétrico de eixo simples

Série LJ1H

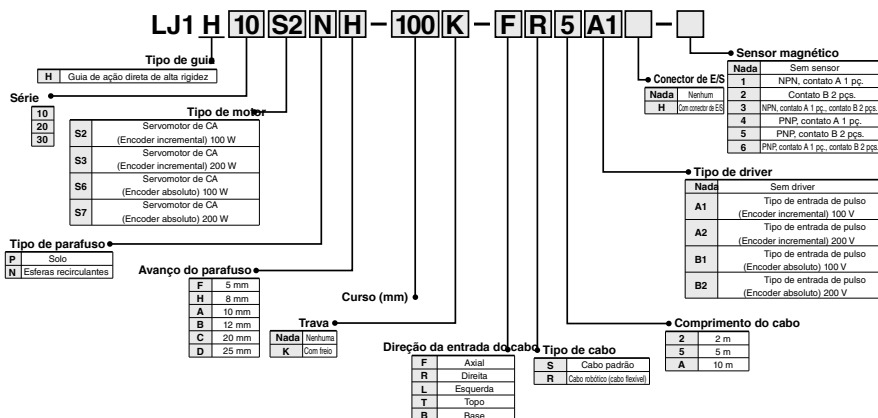
Guia de ação direta de alta rigidez



Série	Tipo de motor	Tipo de guia	Orientação de montagem	Modelo	Avanço do parafuso mm		Página
					Fuso de esferas recirculantes de solo	Fuso de esferas recirculantes	
LJ1H	Motor padrão	Guia de ação direta de alta rigidez	Horizontal	LJ1H10	12	12	Página 790
				LJ1H20	10 20	10 20	Página 794
				LJ1H30	25	25	Página 802
			Vertical	LJ1H10	8 12	8 12	Página 806
				LJ1H20	5 10	5 10	Página 814
				LJ1H30	10	10	Página 822

■ Opções	Página 826
■ Construção	Página 827
■ Montagem	Página 830
■ Dados de deflexão	Página 833

Designações de referência



As tabelas acima mostram a definição para cada símbolo somente e não podem ser usadas para seleção de modelo.

Motor padrão

Montagem horizontal

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculares de solo
ø 12 mm/Fio condutor de 12 mm

Série LJ1H10



Como pedir

LJ1H10 S2 PB - 300 - F R 2 A1

Tipo de motor

- S2** Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
- S6** Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Tipo de cabo

- S** Cabo padrão
- R** Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

- 2** 2 m
- 5** 5 m
- A** 10 m

Direção da entrada do cabo

- F** Axial
- R** Direita
- L** Esquerda
- T** Topo
- B** Base

Entrada superior
Entrada da esquerda
Entrada axial
Entrada da direita
Entrada da base
Direção da entrada do cabo

Conector de E/S

- Nada** Nenhum
- H** Com conector de ES

Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500
Desempenho	Peso do corpo (kg)	5,2	6,0	6,8	7,5	8,3
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10				
	Velocidade máxima (mm/s)	600				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02				
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W)				
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculares de solo ø12 mm, fio condutor de 12 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
Driver	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento				
	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)				

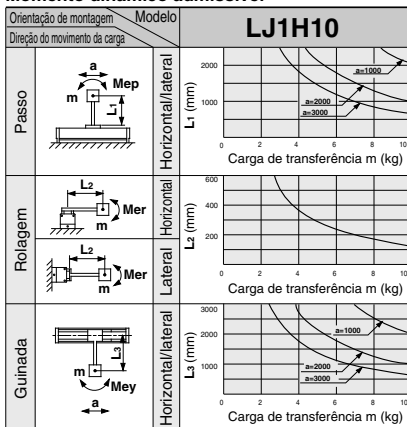
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	10,2
Rolagem	12,8
Guinada	10,2

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

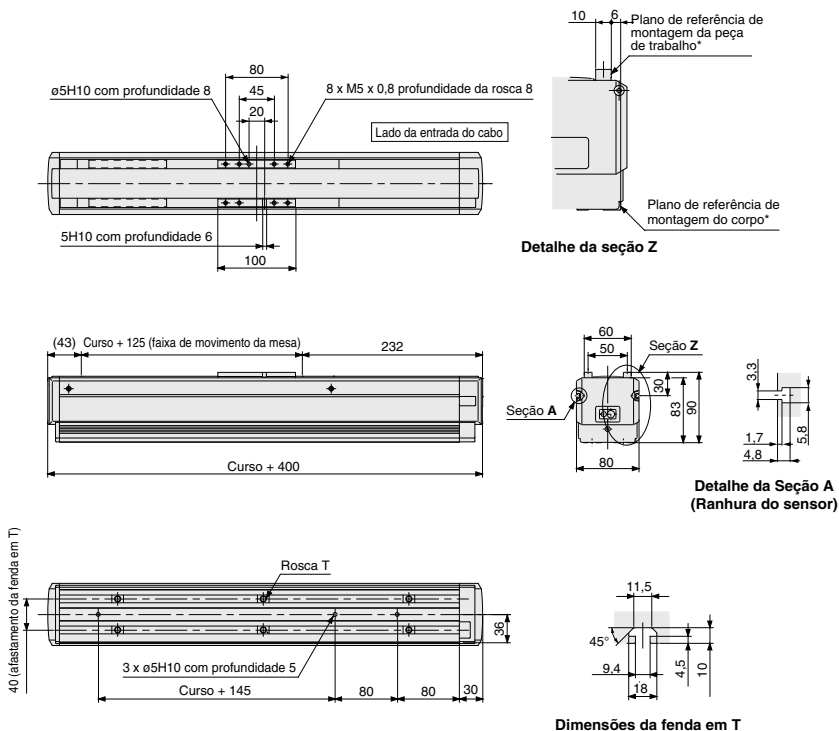
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Dimensões/LJ1H10□PB

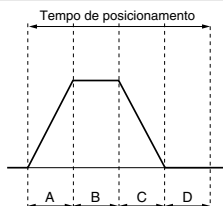


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento. Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	250	500	
Velocidade (mm/s)	10	0,4	1,3	10,3	25,3	50,3	
	100	0,4	0,5	1,4	2,9	5,4	
	300	0,4	0,5	0,8	1,3	2,1	
	600	0,4	0,5	0,7	1,0	1,4	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (0,3 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Motor padrão

Montagem horizontal

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
ø 12 mm/Fio condutor de 12 mm

Série LJ1H10



Como pedir

LJ1H10 S2 NB - 300 - F R 2 A1

Tipo de motor

- S2** Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
- S6** Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Tipo de cabo

- S** Cabo padrão
- R** Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

- 2** 2 m
- 5** 5 m
- A** 10 m

Direção da entrada do cabo

- F** Axial
- R** Direita
- L** Esquerda
- T** Topo
- B** Base

Conector de E/S

- Nada** Nenhum
- H** Com conector de ES

Tipo de driver

- Nada** Sem driver
- A1** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
- A2** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
- B1** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
- B2** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Sensor magnético

- Nada** Sem sensor
- 1** NPN, contato A 1 pc.
- 2** Contato B 2 pcs.
- 3** NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
- 4** PNP, contato A 1 pc.
- 5** PNP, contato B 2 pcs.
- 6** PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Diagrama de montagem: Entrada superior, Entrada da esquerda, Entrada axial, Entrada da direita, Entrada da base. Direção da entrada do cabo.

Especificações

Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500
Desempenho	Peso do corpo (kg)	5,2	6,0	6,8	7,5	8,3
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10				
	Velocidade máxima (mm/s)	600				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05				
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W)				
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo ø12 mm, fio condutor de 12 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
Driver	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento				
	Modelo	LECS □ □ □ (Consulte a página 885 para obter detalhes).				

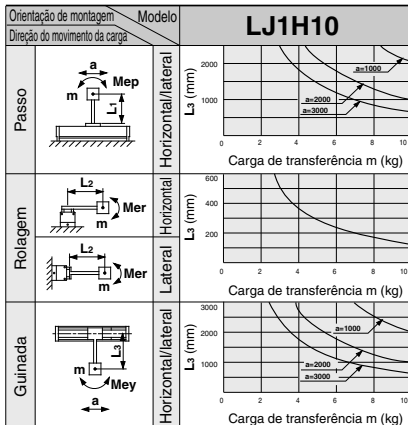
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	10,2
Rolagem	12,8
Guinada	10,2

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

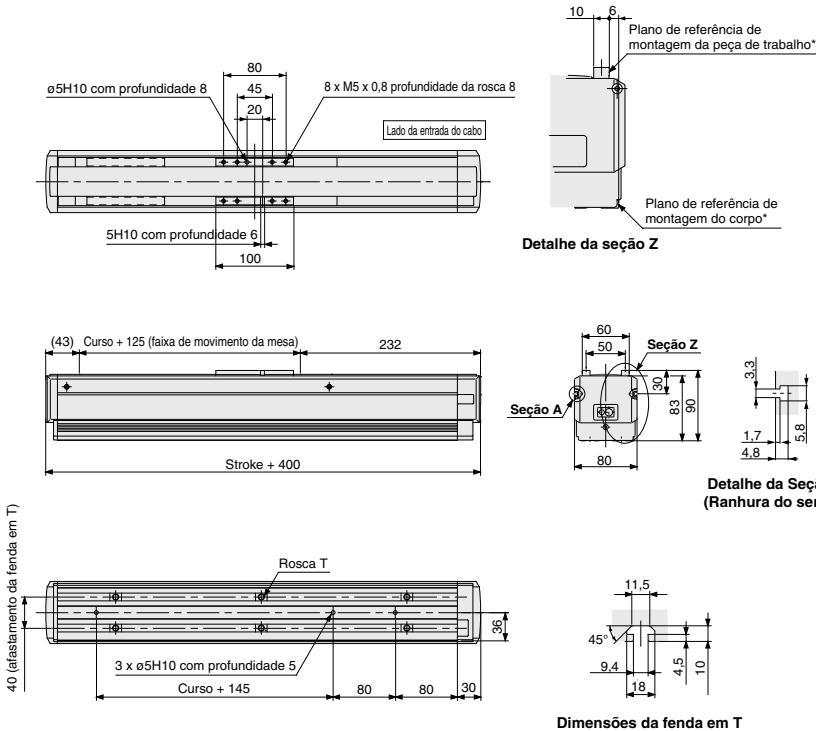
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Dimensões/LJ1H10 ☐ NB

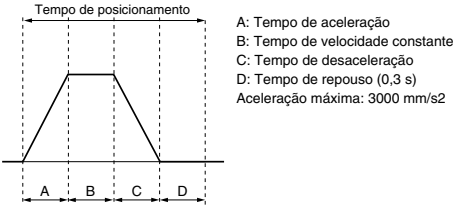


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento. Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	250	500	
Velocidade (mm/s)	10	0,4	1,3	10,3	25,3	50,3	
	100	0,4	0,5	1,4	2,9	5,4	
	300	0,4	0,5	0,8	1,3	2,1	
	600	0,4	0,5	0,7	1,0	1,4	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS ☐
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6 ☐
- LZ ☐
- LC3F2
- D- ☐
- E-MY

Motor padrão

Montagem horizontal

Saída do motor
100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
ø 15 mm/Fio condutor 10 mm

Série LJ1H20



Como pedir

LJ1H20 S2 PA - 300 - F R 2 A1

Tipo de motor

- S2** Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
- S6** Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Tipo de cabo

- S** Cabo padrão
- R** Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

- 2** 2 m
- 5** 5 m
- A** 10 m

Conector de E/S

- Nada** Nenhum
- H** Com conector de ES

Tipo de driver

- Nada** Sem driver
- A1** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
- A2** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
- B1** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
- B2** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

• Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Direção da entrada do cabo

- F** Axial
- R** Direita
- L** Esquerda
- T** Topo
- B** Base

Direção da entrada do cabo

Especificações

Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500	600
Desempenho	Peso do corpo (kg)	7,7	8,9	10,1	11,2	12,6	13,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	30					
	Velocidade máxima (mm/s)	500					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W)					
	Encoder	Sistema incremental/tipo Absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo ø15 mm, fio condutor de 10 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
Driver	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

Momento admissível (N·m)

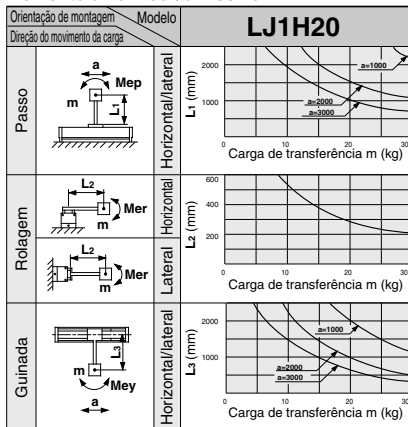
Momento estático admissível

Passo	71
Rolagem	83
Guinada	75

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)

Me : Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

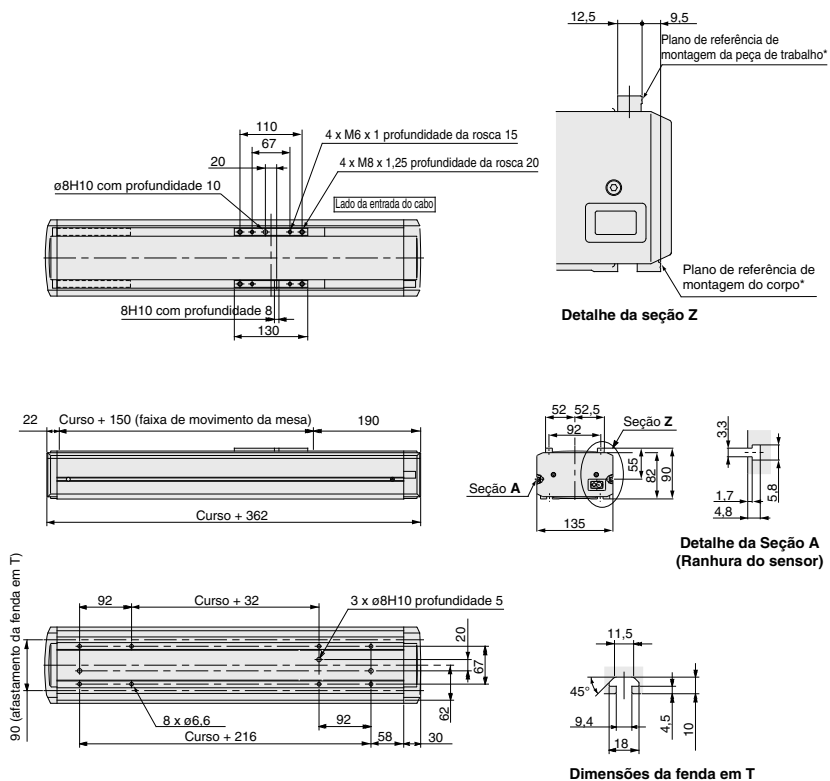
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Dimensões/LJ1H20 □ PA

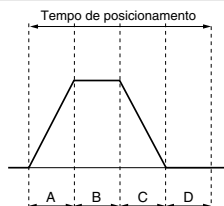


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento.
Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	300	600	
Velocidade (mm/s)	10	0,5	1,4	10,4	30,4	60,4	
	100	0,5	0,6	1,5	3,5	6,5	
	250	0,5	0,6	0,9	1,7	2,9	
	500	0,5	0,6	0,8	1,2	1,8	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (0,4 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

LJ1
LG1
LTF
LECS □
LXF
LXP
LXS
LC6 □
LZ □
LC3F2
D- □
E-MY

Motor padrão

Montagem horizontal

Série LJ1H20



Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
Fio condutor de ø 15 mm 20 mm

Como pedir

LJ1H20 S2 PC - 500 - F R 2 A1

Tipo de motor
S2 Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6 Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
 Consulte o curso padrão.

Direção da entrada do cabo
F Axial
R Direita
L Esquerda
T Topo
B Base

Tipo de cabo
S Cabo padrão
R Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo
2 2 m
5 5 m
A 10 m

Conector de E/S
Nada Nenhum
H Com conector de ES

• Sensor magnético
Nada Sem sensor
1 NPN, contato A 1 pc.
2 NPN, contato B 2 pcs.
3 NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4 PNP, contato A 1 pc.
5 PNP, contato B 2 pcs.
6 PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

• Tipo de driver
Nada Sem driver
A1 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Diagrama de montagem: Entrada superior, Entrada da esquerda, Entrada axial, Entrada da direita, Entrada da base. Direção da entrada do cabo.

Especificações

Curso padrão (mm)		500	600	700	800	900	1000
Desempenho	Peso do corpo (kg)	12,6	13,7	14,5	15,3	17,2	18,6
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	30					
	Velocidade máxima (mm/s) [Nota]	1000	1000	930	740	600	500
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W)					
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo de ø15 mm, fio condutor de 20 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
Driver	Modelo	LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

[Nota] A velocidade é limitada pela carga de transferência. Consulte as velocidades máximas para cada carga de transferência na página 797.

Momento admissível (N·m)

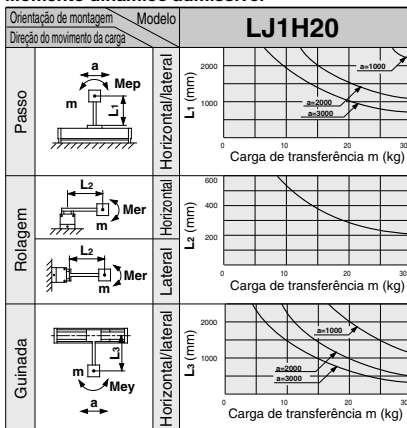
Momento estático admissível

Passo	71
Rolagem	83
Guinada	75

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)

Me : Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

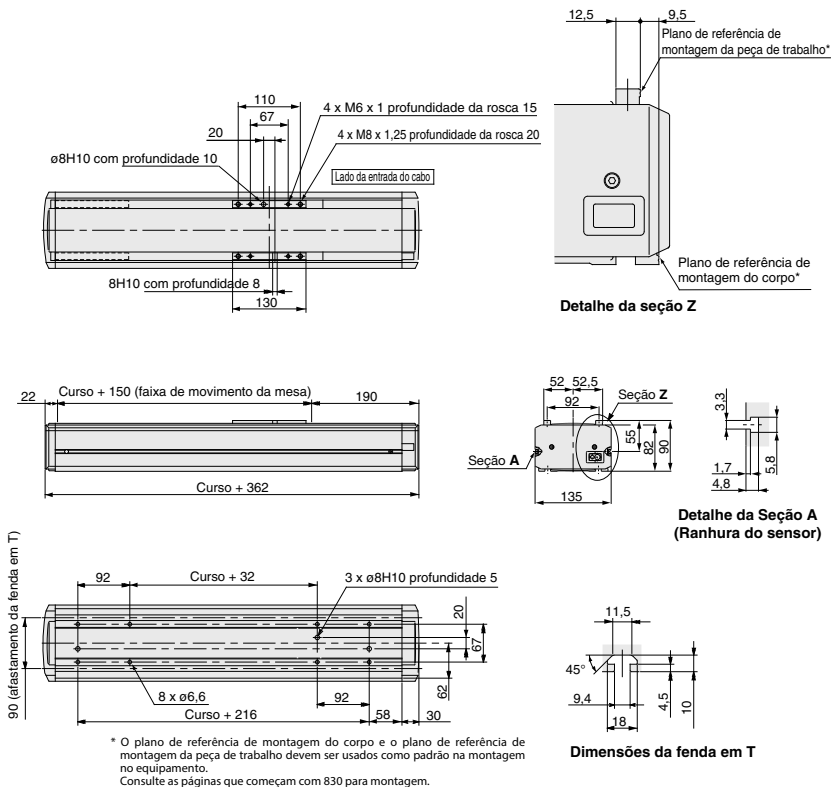
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	Não requerido.
B1	LEC-MR-RB-032
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

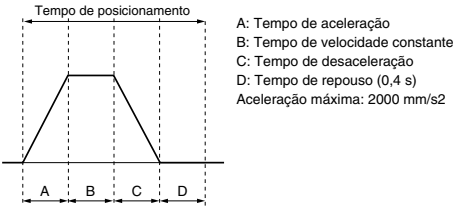
Dimensões/LJ1H20□PC



Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	500	1000	
Velocidade (mm/s)	10	0,6	1,5	10,5	50,5	100,5	
	100	0,5	0,6	1,5	5,5	10,5	
	500	0,5	0,6	0,9	1,7	2,7	
	1000	0,5	0,6	0,9	1,4	1,9	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



Velocidades máximas para cada carga de transferência

Modelo	Carga de transferência (kg)			
	15	20	25	30
LJ1H20□PC-500-□	1000	700	500	500
LJ1H20□PC-600-□	1000	700	500	500
LJ1H20□PC-700-□	930	600	500	500
LJ1H20□PC-800-□	740	600	500	500
LJ1H20□PC-900-□	600	500	500	500
LJ1H20□PC-1000-□	500	500	500	500

Motor padrão

Montagem horizontal

Série LJ1H20



Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes

ø15 mm/Fio condutor 10 mm

Como pedir

LJ1H20 S2 NA - 300 - F R 2 A1

Tipo de motor

S2 Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6 Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
 Consulte o curso padrão.

Tipo de cabo

S Cabo padrão
R Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

2 2 m
5 5 m
A 10 m

Conector de E/S

Nada Nenhum
H Com conector de ES

• Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

• Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Diagrama de montagem:

Entrada superior
 Entrada da esquerda
 Entrada axial
 Entrada da direita
 Entrada da base
 Direção da entrada do cabo

Direção da entrada do cabo

F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Especificações

Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500	600
Desempenho	Peso do corpo (kg)	7,7	8,9	10,1	11,2	12,6	13,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	30					
	Velocidade máxima (mm/s)	500					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W)					
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de ø15 mm, fio condutor de 10 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
Driver	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
	Modelo	LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

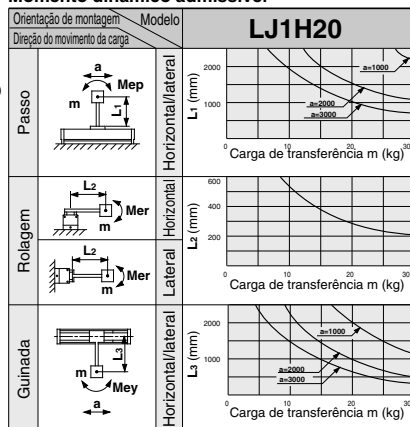
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	71
Rolagem	83
Guinada	75

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

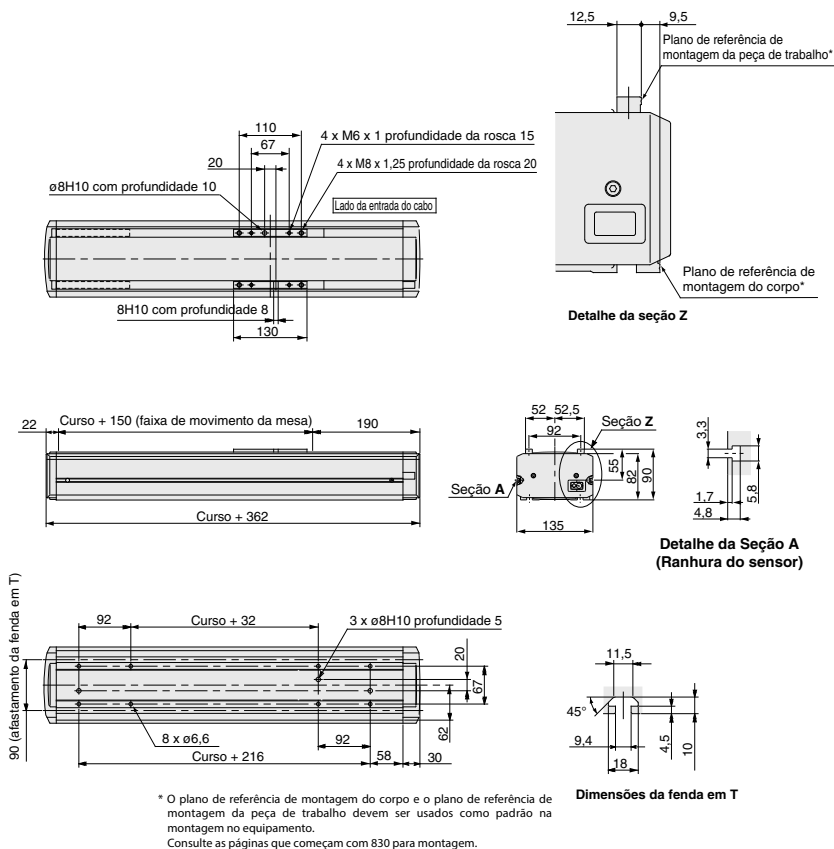
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

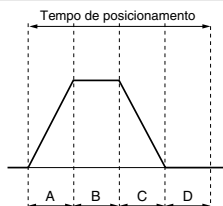
Dimensões/LJ1H20 ☐ NA



Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)				
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	300	600
Velocidade (mm/s)	10	0,5	1,4	10,4	30,4	60,4
	100	0,5	0,6	1,5	3,5	6,5
	250	0,5	0,6	0,9	1,7	2,9
	500	0,5	0,6	0,8	1,2	1,8

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (0,4 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Motor padrão

Montagem horizontal

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Fio condutor de ø 15 mm 20 mm

Série LJ1H20



Como pedir

LJ1H20

S2

NC

500

F

R

2

A1

• Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

S2	Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6	Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Tipo de motor

• **Curso (mm)**
Consulte o curso padrão.

Tipo de cabo

S	Cabo padrão
R	Cabo robótico (cabo flexível)

• **Comprimento do cabo**

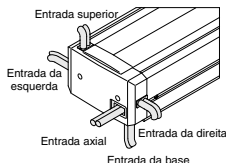
2	2 m
5	5 m
A	10 m

• **Conector de E/S**

Nada	Nenhum
H	Com conector de ES

Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V



Direção da entrada do cabo

Direção da entrada do cabo

F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Especificações

Curso padrão (mm)		500	600	700	800	900	1000
Desempenho	Peso do corpo (kg)	12,6	13,7	14,5	15,3	17,2	18,6
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	30					
	Velocidade máxima (mm/s) ^{Nota)}	1000	1000	930	740	600	500
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W)					
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes ø15 mm, fio condutor de 20 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
Driver	Modelo	LECS□□□□(Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

Nota) A velocidade é limitada pela carga de transferência. Consulte as velocidades máximas para cada carga de transferência na página 801.

Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	71
Rolagem	83
Guinada	75

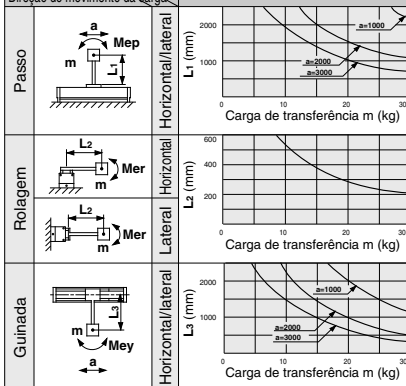
m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)

Me : Momento dinâmico

L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível

Orientação de montagem, Modelo
Direção do movimento de carga



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida.

Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo.

Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

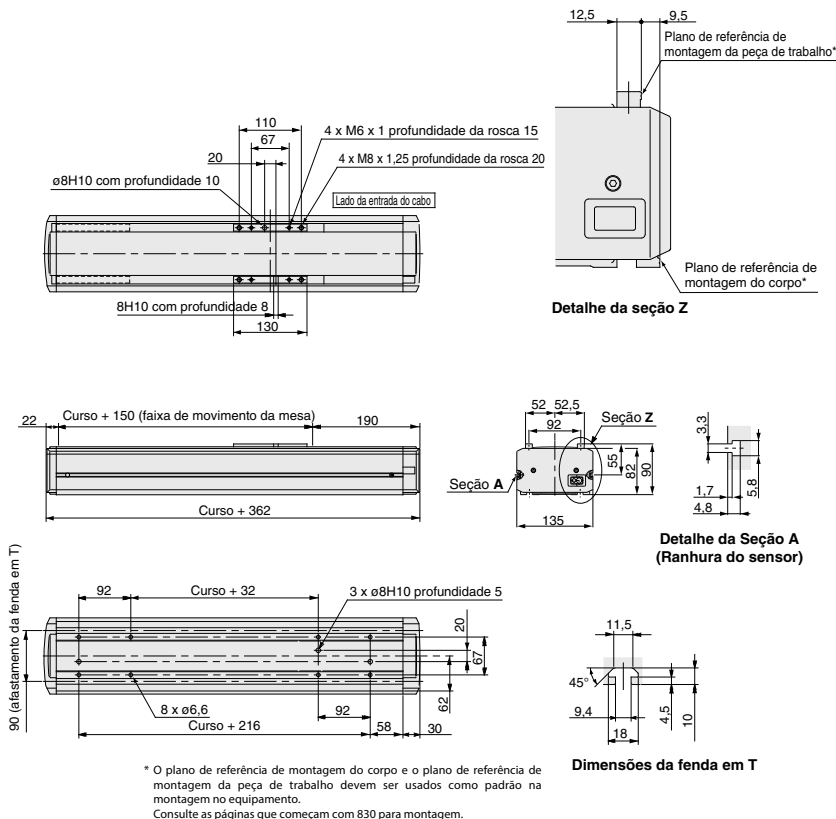
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	Não requerido.
B1	LEC-MR-RB-032
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

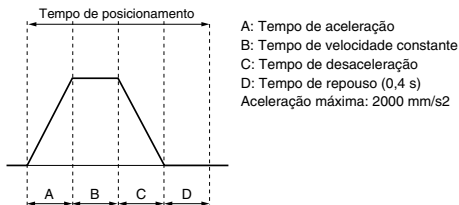
Dimensões/LJ1H20 □ NC



Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	500	1000	
Velocidade (mm/s)	10	0,6	1,5	10,5	50,5	100,5	
	100	0,5	0,6	1,5	5,5	10,5	
	500	0,5	0,6	0,9	1,7	2,7	
	1000	0,5	0,6	0,9	1,4	1,9	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



Velocidades máximas para cada carga de transferência

Modelo	Unidade (mm/s)			
	Carga de transferência (kg)			
	15	20	25	30
LJ1H20 □ NC-500-□	1000	700	500	500
LJ1H20 □ NC-600-□	1000	700	500	500
LJ1H20 □ NC-700-□	930	600	500	500
LJ1H20 □ NC-800-□	740	600	500	500
LJ1H20 □ NC-900-□	600	500	500	500
LJ1H20 □ NC-1000-□	500	500	500	500

Motor padrão

Montagem horizontal

Saída do motor

200 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
o 25 mm/Fio condutor de 25 mm

Série LJ1H30



Como pedir

LJ1H30 S3 PD-300-F R 2 A1

Tipo de motor
S3 Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W
S7 Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W

Curso (mm)
 Consulte o curso padrão.

Direção da entrada do cabo
F Axial
R Direita
L Esquerda
T Topo
B Base

Tipo de cabo
S Cabo padrão
R Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo
2 2 m
5 5 m
A 10 m

Conector de E/S
Nada Nenhum
H Com conector de ES

Sensor magnético
Nada Sem sensor
1 NPN, contato A 1 pc.
2 NPN, contato B 2 pcs.
3 NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4 PNP, contato A 1 pc.
5 PNP, contato B 2 pcs.
6 PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver
Nada Sem driver
A1 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

Desempenho	Curso padrão (mm)	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
	Peso do corpo (kg)	16,0	18,0	20,0	22,0	24,0	28,5	33,0	37,0	43,0
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)								
	Carga de trabalho (kg)	60								
	Velocidade máxima (mm/s) Nota	1000								700
Peças principais	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02								
	Motor	Servomotor de CA (200 W)								
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto								
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo ø25 mm, fio condutor de 25 mm								
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez								
Driver	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento								
	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)								

Nota) A velocidade é limitada pela carga de transferência. Consulte as velocidades máximas para cada carga de transferência na página 803.

Momento admissível (N·m)

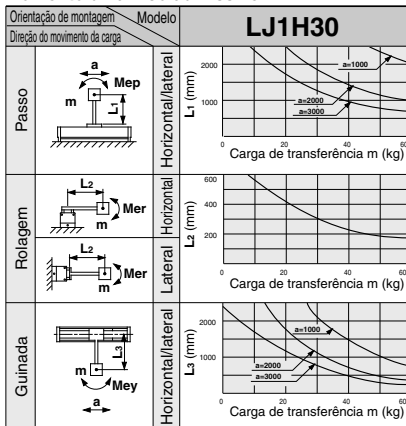
Momento estático admissível

Passo	117
Rolagem	137
Guinada	123

m : Carga de transferência (kg)
 a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)

Me : Momento dinâmico
 L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

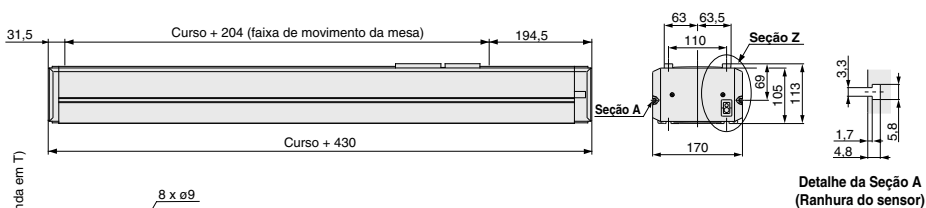
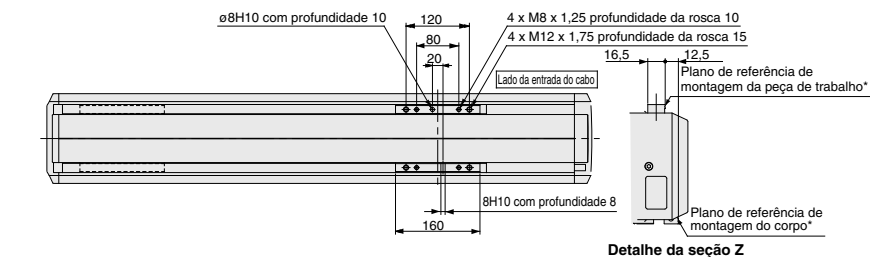
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	Não requerido.
B1	LEC-MR-RB-032
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Dimensões/LJ1H30 □ PD



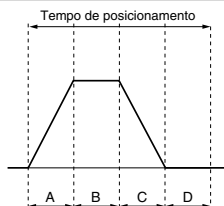
* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento.
Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Dimensões da fenda em T

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	750	1500	
Velocidade (mm/s)	10	1,1	2,0	11,0	76,0	151,0	
	100	1,1	1,2	2,1	8,6	16,1	
	500	1,1	1,2	1,4	2,7	4,2	
	1000	1,1	1,2	1,4	2,1	2,9	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (1,0 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Velocidades máximas para cada carga de transferência

Modelo	Carga de transferência (kg)						Unidade (mm/s)
	10	20	30	40	50	60	
LJ1H30 □ PD-200-1000-□	1000	1000	1000	1000	900	800	
LJ1H30 □ PD-1200-□	700	700	700	700	700	700	
LJ1H30 □ PD-1500-□	500	500	500	500	500	500	
LJ1H30 □ PD-200-1000-□	1000	900	800	700	650	600	
LJ1H30 □ PD-1200-□	700	700	700	700	650	600	
LJ1H30 □ PD-1500-□	500	500	500	500	500	500	

* Consulte a SMC se estiver fora das condições acima.

Motor padrão

Montagem horizontal

Saída do motor
200 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes
ø25 mm/Fio condutor de 25 mm

Série LJ1H30



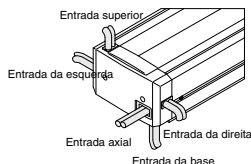
Como pedir

LJ1H30 S3 ND-300-F R 2 A1

S3	Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W
S7	Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W

Tipo de motor

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.



Direção da entrada do cabo

Direção da entrada do cabo	
F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Tipo de cabo	
S	Cabo padrão
R	Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo	
2	2 m
5	5 m
A	10 m

Conector de E/S	
Nada	Nenhum
H	Com conector de ES

	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver

	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

	Curso padrão (mm)	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
Desempenho	Peso do corpo (kg)	16,0	18,0	20,0	22,0	24,0	28,5	33,0	37,0	43,0
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)								
	Carga de trabalho (kg)	60								
	Velocidade máxima (mm/s) [Nota]	1000								700
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05								
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (200 W)								
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto								
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes ø25 mm, fio condutor de 25 mm								
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez								
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento								
Driver	Modelo	LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)								

[Nota] A velocidade é limitada pela carga de transferência. Consulte as velocidades máximas para cada carga de transferência na página 805.

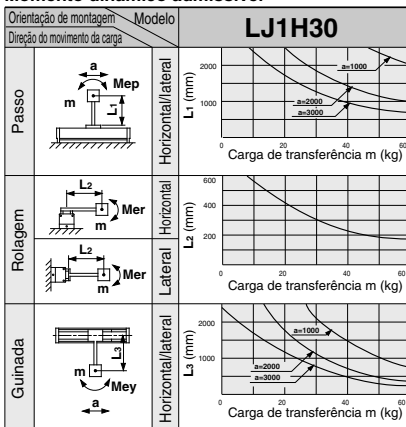
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	117
Rolagem	137
Guinada	123

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	Não requerido.
B1	LEC-MR-RB-032
B2	Não requerido.

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
ø12 mm/Fio condutor de 8 mm

Série LJ1H10



Como pedir

LJ1H10 S2 PH-300 K-F R 2 A1

Tipo de motor
S2 Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6 Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Direção da entrada do cabo
F Axial
R Direita
L Esquerda
T Topo
B Base

Tipo de cabo
S Cabo padrão
R Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo
2 2 m
5 5 m
A 10 m

Conector de E/S
Nada Nenhum
H Com conector de ES

Sensor magnético
Nada Sem sensor
1 NPN, contato A 1 pc.
2 NPN, contato B 2 pcs.
3 NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4 PNP, contato A 1 pc.
5 PNP, contato B 2 pcs.
6 PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver
Nada Sem driver
A1 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Diagrama de montagem:
Entrada superior
Entrada da esquerda
Entrada axial
Entrada da direita
Entrada da base
Direção da entrada do cabo

Especificações

	Curso padrão (mm)	100	200	300	400	500
	Peso do corpo (kg)	5,5	6,3	7,1	7,8	8,6
Desempenho	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10				
	Velocidade máxima (mm/s)	400				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02				
	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava				
Peças principais	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo ø12 mm, fio condutor de 8 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento				
Driver	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)				

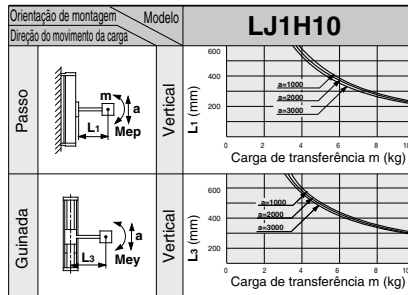
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	10,2
Guinada	10,2

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

(Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

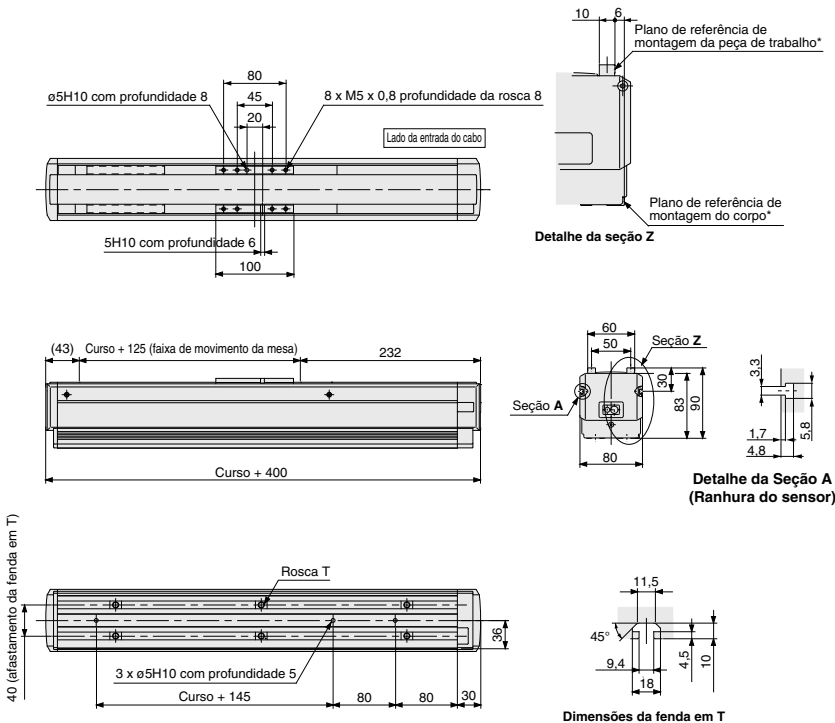
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Dimensões/LJ1H10□PH

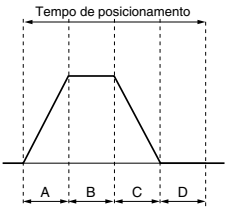


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento.
Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	250	500	
Velocidade (mm/s)	10	0,4	1,3	10,3	25,3	50,3	
	100	0,4	0,5	1,4	2,9	5,4	
	200	0,4	0,5	0,9	1,7	2,9	
	400	0,4	0,5	0,7	1,1	1,7	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (0,3 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
ø 12 mm/Fio condutor de 12 mm

Série LJ1H10



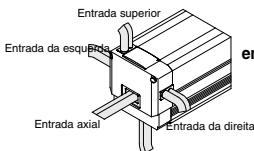
Como pedir

LJ1H10 S2 PB - 300 K - F R 2 A1

S2	Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6	Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Tipo de motor

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.



Direção da entrada do cabo

Direção da
entrada do cabo

F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Tipo de cabo

S	Cabo padrão
R	Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

2	2 m
5	5 m
A	10 m

Conector de E/S

Nada	Nenhum
H	Com conector de ES

Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

	Curso padrão (mm)	100	200	300	400	500
Desempenho	Peso do corpo (kg)	5,5	6,3	7,1	7,8	8,6
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	5				
	Velocidade máxima (mm/s)	600				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02				
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava				
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo ø12 mm, fio condutor de 12 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento				
Driver	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)				

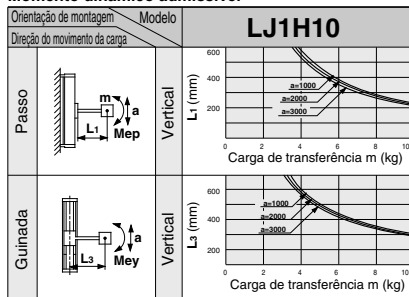
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	10,2
Guinada	10,2

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

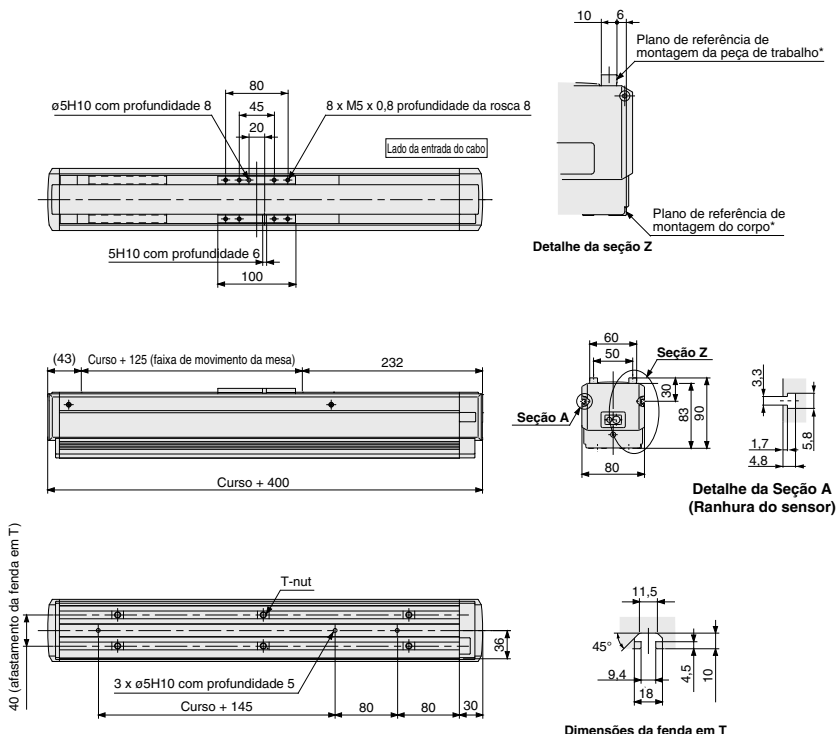
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Dimensões/LJ1H10 □ PB

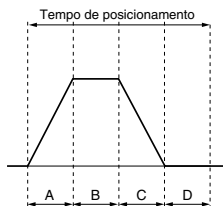


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento.
Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)				
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	250	500
Velocidade (mm/s)	10	0,4	1,3	10,3	25,3	50,3
	100	0,4	0,5	1,4	2,9	5,4
	300	0,4	0,5	0,8	1,3	2,1
	600	0,4	0,5	0,7	1,0	1,4

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (0,3 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes
ø12 mm/Fio condutor de 8 mm

Série LJ1H10

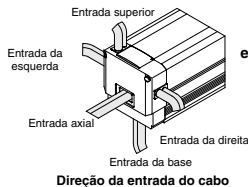


Como pedir

LJ1H10 S2 NH - 300 K - F R 2 A1

Tipo de motor

S2	Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6	Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W



Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Direção da entrada do cabo

F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Tipo de cabo

S	Cabo padrão
R	Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

2	2 m
5	5 m
A	10 m

Conector de E/S

Nada	Nenhuma
H	Com conector de E/S

Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

	Curso padrão (mm)	100	200	300	400	500
Desempenho	Peso do corpo (kg)	5,5	6,3	7,1	7,8	8,6
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10				
	Velocidade máxima (mm/s)	400				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05				
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava				
	Encoder	Sistema incremental/Tipo absoluto				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes ø12 mm, fio condutor de 8 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento				
Driver	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)				

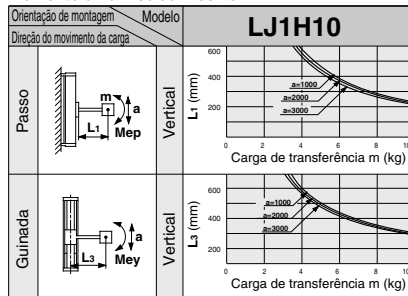
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	10,2
Guinada	10,2

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

(Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo.

Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

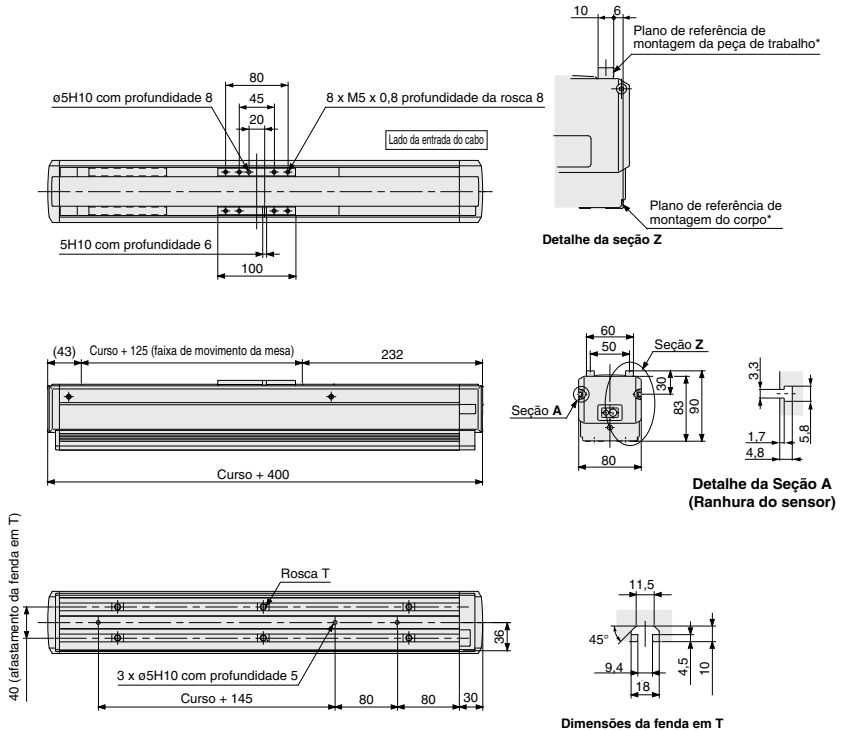
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Dimensões/LJ1H10 □ NH

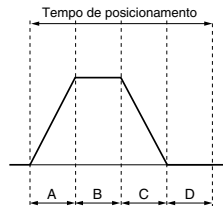


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento. Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)				
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	250	500
Velocidade (mm/s)	10	0,4	1,3	10,3	25,3	50,3
	100	0,4	0,5	1,4	2,9	5,4
	200	0,4	0,5	0,9	1,7	2,9
	400	0,4	0,5	0,7	1,1	1,7

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (0,3 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Motor padrão

Montagem vertical

Série LJ1H10

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes

ø 12 mm/Fio condutor de 12 mm

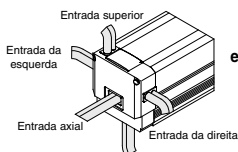


Como pedir

LJ1H10 S2 NB - 300 K - F R 2 A1

Tipo de motor

S2	Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6	Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W



Direção da entrada do cabo

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Direção da entrada do cabo

F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Tipo de cabo

S	Cabo padrão
R	Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

2	2 m
5	5 m
A	10 m

Conector de E/S

Nada	Nenhum
H	Com conector de ES

Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

	Curso padrão (mm)	100	200	300	400	500
Desempenho	Peso do corpo (kg)	5,5	6,3	7,1	7,8	8,6
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	5				
	Velocidade máxima (mm/s)	600				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05				
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava				
	Encoder	Sistema incremental/Tipo absoluto				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes ø12 mm, fio condutor de 12 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento				
Driver	Modelo	LECS□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)				

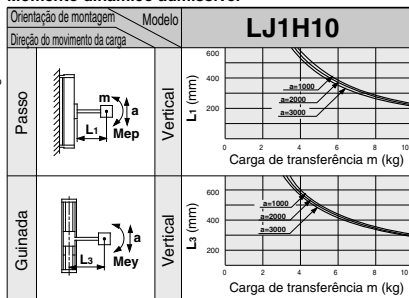
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	10,2
Guinada	10,2

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

(Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

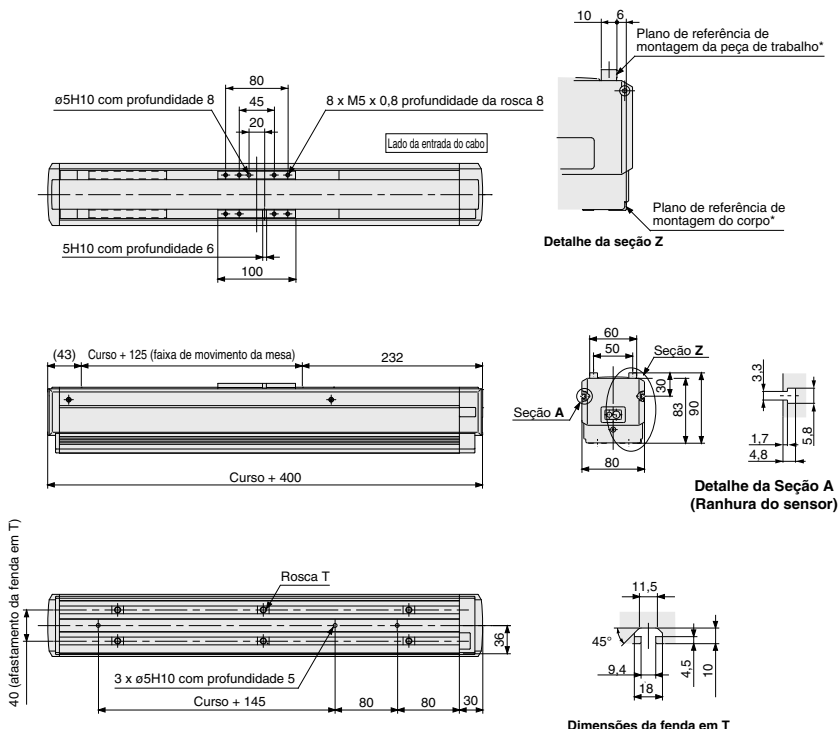
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	Não requerido.
A2	Não requerido.
B1	Não requerido.
B2	Não requerido.

Dimensões/LJ1H10 ☐ NB

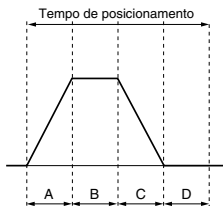


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento. Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	250	500	
Velocidade (mm/s)	10	0,4	1,3	10,3	25,3	50,3	
	100	0,4	0,5	1,4	2,9	5,4	
	300	0,4	0,5	0,8	1,3	2,1	
	600	0,4	0,5	0,7	1,0	1,4	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (0,3 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
ø 15 mm/Fio condutor de 5 mm

Série LJ1H20



Como pedir

LJ1H20 S2 PF - 300 K - F R 2 A1

Tipo de motor

- S2** Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
- S6** Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)

Consulte o curso padrão.

Tipo de cabo

- S** Cabo padrão
- R** Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

- 2** 2 m
- 5** 5 m
- A** 10 m

Conector de E/S

- Nada** Nenhum
- H** Com conector de ES

Tipo de driver

- Nada** Sem driver
- A1** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
- A2** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
- B1** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
- B2** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Sensor magnético

- Nada** Sem sensor
- 1** NPN, contato A 1 pc.
- 2** NPN, contato B 2 pcs.
- 3** NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
- 4** PNP, contato A 1 pc.
- 5** PNP, contato B 2 pcs.
- 6** PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Direção da entrada do cabo

- F** Axial
- R** Direita
- L** Esquerda
- T** Topo
- B** Base

Direção da entrada do cabo

Entrada superior
Entrada da esquerda
Entrada axial
Entrada da direita
Entrada da base

Especificações

Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500	600
Desempenho	Peso do corpo (kg)	8,0	9,2	10,4	11,5	12,9	14,0
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	15					
	Velocidade máxima (mm/s)	250					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava					
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo ø15 mm, fio condutor de 5 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
Driver	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

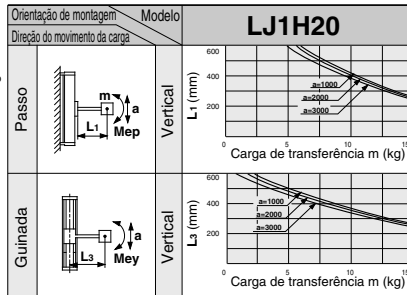
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível Momento dinâmico admissível

Passo	71
Guinada	75

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)

Me: Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

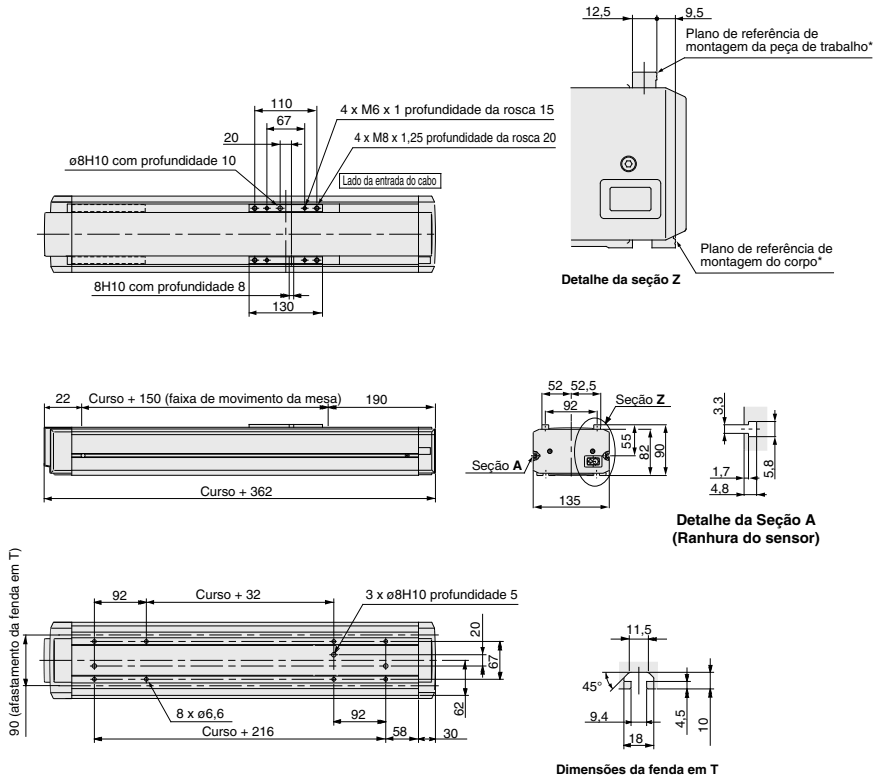
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Dimensões/LJ1H20 □ PF

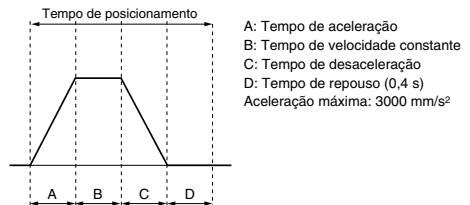


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento. Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)				
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	300	600
Velocidade (mm/s)	10	0,5	1,4	10,4	30,4	60,4
	100	0,5	0,6	1,5	3,5	6,5
	125	0,5	0,6	1,3	2,9	5,3
	250	0,5	0,6	0,9	1,7	2,9

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



Motor padrão

Montagem vertical

Série LJ1H20

Saída do motor

100 W

Guia de ação

direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo

ø 15 mm/Fio condutor 10 mm



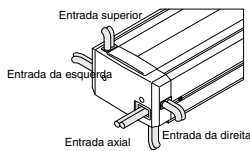
Como pedir

LJ1H20 S2 PA - 300 K - F R 2 A1

Tipo de motor

S2	Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6	Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.



Direção da entrada do cabo

Direção da entrada do cabo

F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Tipo de cabo

S	Cabo padrão
R	Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

2	2 m
5	5 m
A	10 m

Conector de E/S

Nada	Nenhum
H	Com conector de ES

•Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

•Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

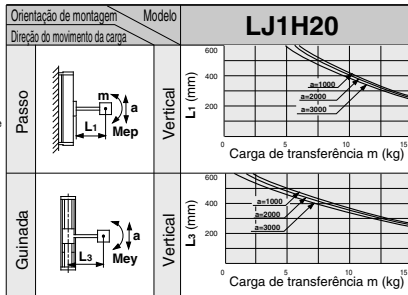
Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500	600
Desempenho	Peso do corpo (kg)	8,0	9,2	10,4	11,5	12,9	14,0
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	8					
	Velocidade máxima (mm/s)	500					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava					
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de solo ø15 mm, fio condutor de 10 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
Driver	Modelo	LECS□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível Momento dinâmico admissível

Passo	71
Guinada	75

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

(Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

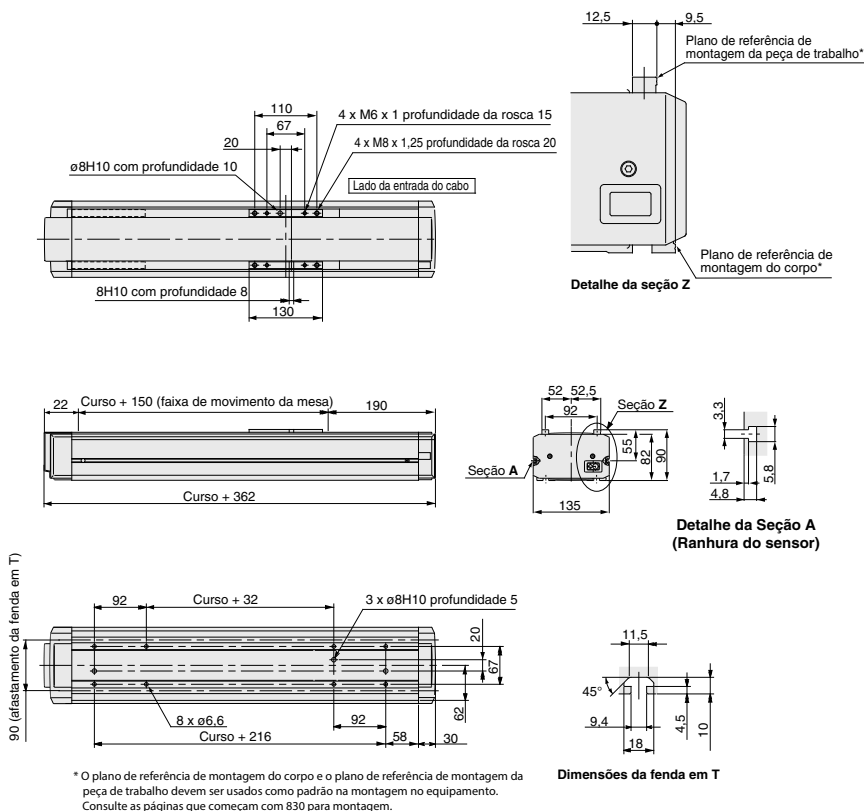
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

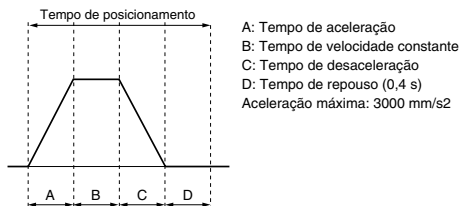
Dimensões/LJ1H20 □ PA



Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)				
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	300	600
Velocidade (mm/s)	10	0,5	1,4	10,4	30,4	60,4
	100	0,5	0,6	1,5	3,5	6,5
	250	0,5	0,6	0,9	1,7	2,9
	500	0,5	0,6	0,8	1,2	1,8

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor

100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes
ø 15 mm/Fio condutor de 5 mm

Série LJ1H20



Como pedir

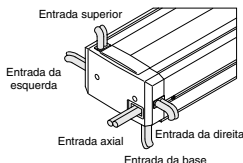
LJ1H20 S2 NF-300 K-F R 2 A1

Tipo de motor

S2	Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6	Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)

Consulte o curso padrão.



Direção da entrada do cabo

Direção da entrada do cabo

F	Axial
R	Direita
L	Esquerda
T	Topo
B	Base

Tipo de cabo

S	Cabo padrão
R	Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

2	2 m
5	5 m
A	10 m

Conector de E/S

Nada	Nenhum
H	Com conector de ES

Sensor magnético

Nada	Sem sensor
1	NPN, contato A 1 pc.
2	NPN, contato B 2 pcs.
3	NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4	PNP, contato A 1 pc.
5	PNP, contato B 2 pcs.
6	PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver

Nada	Sem driver
A1	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2	Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2	Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500	600
Desempenho	Peso do corpo (kg)	8,0	9,2	10,4	11,5	12,9	14,0
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	15					
	Velocidade máxima (mm/s)	250					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava					
	Encoder	Sistema incremental/Tipo absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes ø 15 mm, fio condutor 5 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
Driver	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	71
Guinada	75

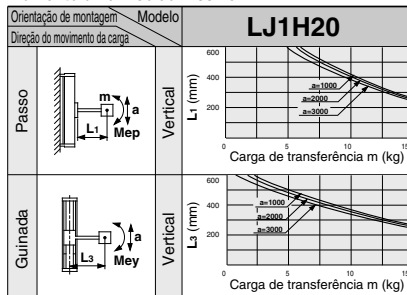
m : Carga de transferência (kg)

a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)

Me : Momento dinâmico

L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

(Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida.

Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo.

Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

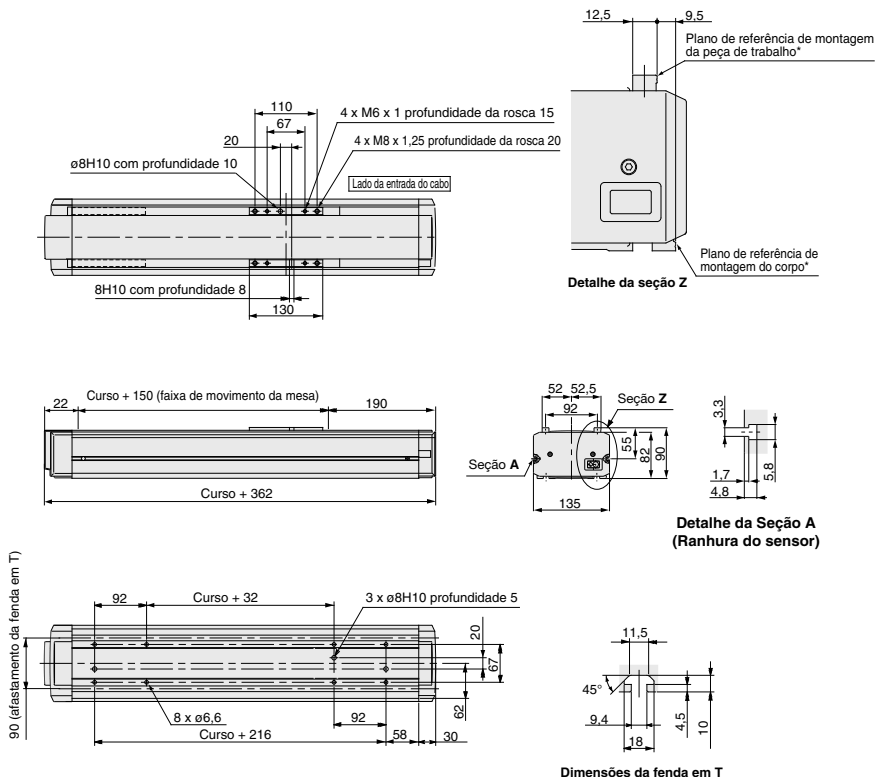
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Dimensões/LJ1H20 □ NF

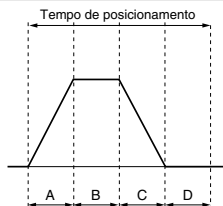


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento. Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)				
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	300	600
Velocidade (mm/s)	10	0,5	1,4	10,4	30,4	60,4
	100	0,5	0,6	1,5	3,5	6,5
	125	0,5	0,6	1,3	2,9	5,3
	250	0,5	0,6	0,9	1,7	2,9

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



A: Tempo de aceleração
 B: Tempo de velocidade constante
 C: Tempo de desaceleração
 D: Tempo de repouso (0,4 s)
 Aceleração máxima: 3000 mm/s²

LJ1
LG1
LTF
LECS □
LXF
LXP
LXS
LC6 □
LZ □
LC3F2
D- □
E-MY

Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor
100 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes
ø 15 mm/Fio condutor 10 mm

Série LJ1H20



Como pedir

LJ1H20 S2 NA-300 K-F R 2 A1

Tipo de motor
S2 Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W
S6 Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Direção da entrada do cabo
F Axial
R Direita
L Esquerda
T Topo
B Base

Tipo de cabo
S Cabo padrão
R Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo
2 2 m
5 5 m
A 10 m

Conector de E/S
Nada Nenhum
H Com conector de ES

Sensor magnético
Nada Sem sensor
1 NPN, contato A 1 pc.
2 NPN, contato B 2 pcs.
3 NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4 PNP, contato A 1 pc.
5 PNP, contato B 2 pcs.
6 PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Tipo de driver
Nada Sem driver
A1 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Direção da entrada do cabo
 Entrada superior
 Entrada da esquerda
 Entrada axial
 Entrada da direita
 Entrada da base

Especificações

Curso padrão (mm)		100	200	300	400	500	600
Desempenho	Peso do corpo (kg)	8,0	9,2	10,4	11,5	12,9	14,0
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	8					
	Velocidade máxima (mm/s)	500					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (100 W) com trava					
	Encoder	Sistema incremental/tipo absoluto					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de ø15 mm, fio condutor de 10 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento					
Driver	Modelo	LECS□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)					

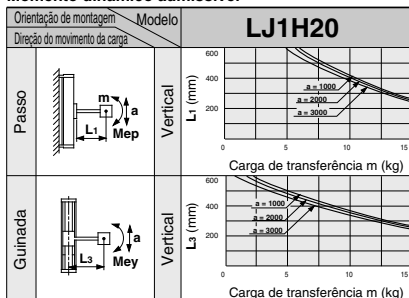
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	71
Guinada	75

m : Carga de transferência (kg)
 a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
 Me : Momento dinâmico
 L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

(Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

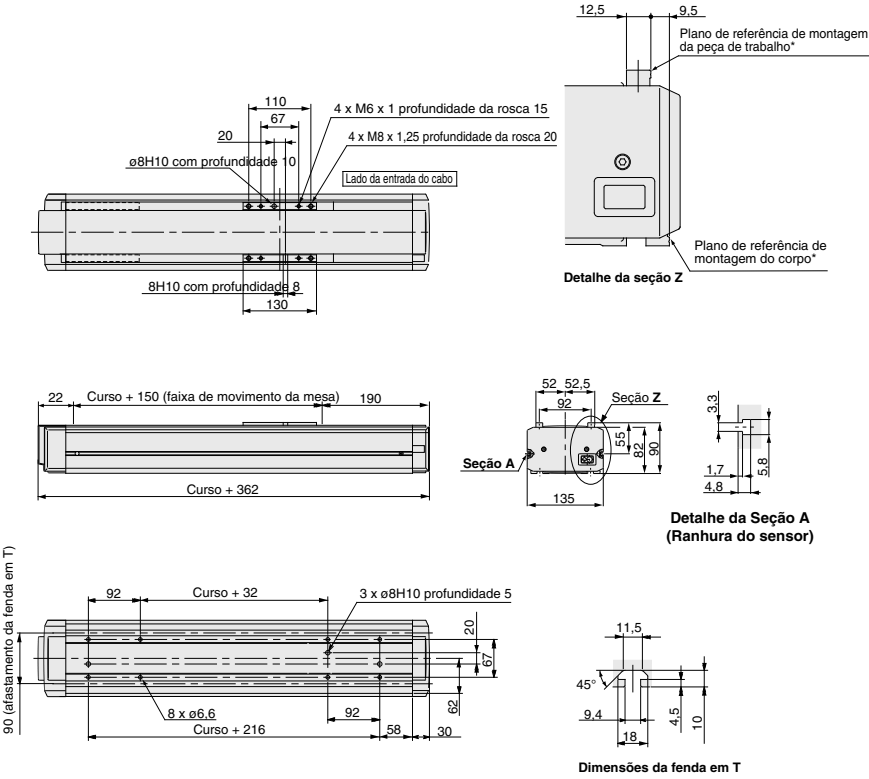
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

Dimensões/LJ1H20 □ NA

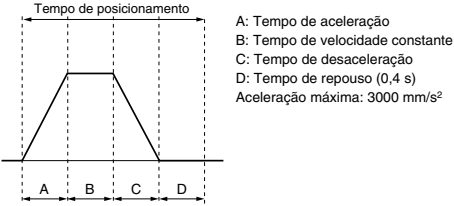


* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão na montagem no equipamento. Consulte as páginas que começam com 830 para montagem.

Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)				
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	300	600
Velocidade (mm/s)	10	0,5	1,4	10,4	30,4	60,4
	100	0,5	0,6	1,5	3,5	6,5
	250	0,5	0,6	0,9	1,7	2,9
	500	0,5	0,6	0,8	1,2	1,8

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor

200 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes de solo
ø20 mm/Fio condutor de 10 mm

Série LJ1H30



Como pedir

LJ1H30 S3 PA - 300 K - F R 2 A1

Tipo de motor

S3 Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W
S7 Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Tipo de cabo

S Cabo padrão
R Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

2 2 m
5 5 m
A 10 m

Conector de E/S

Nada Nenhuma
H Com conector de ES

Tipo de driver

Nada Sem driver

A1 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Sensor magnético

Nada Sem sensor
1 NPN, contato A 1 pc.
2 NPN, contato B 2 pcs.
3 NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4 PNP, contato A 1 pc.
5 PNP, contato B 2 pcs.
6 PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

Diagrama de montagem:

Entrada superior
Entrada da esquerda
Entrada axial
Entrada da direita
Entrada da base

Direção da entrada do cabo

F Axial
R Direita
L Esquerda
T Topo
B Base

Direção da entrada do cabo

Especificações

	Curso padrão (mm)	200	300	400	500	600
Desempenho	Peso do corpo (kg)	16,3	18,3	20,3	22,3	24,3
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	20				
	Velocidade máxima (mm/s)	500				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,02				
Peças principais	Motor	Servomotor de CA (200 W) com trava				
	Encoder	Sistema incremental/Tipo absoluto				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes ø20 mm, fio condutor 10 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Conexão do motor/parafuso	Com acoplamento				
Driver	Modelo	LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)				

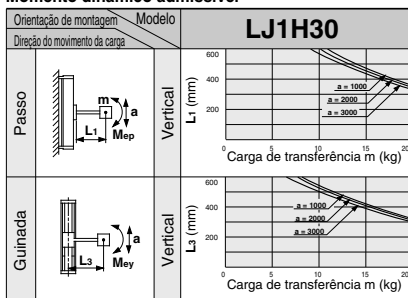
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	117
Guinada	123

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida.

Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo.

Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

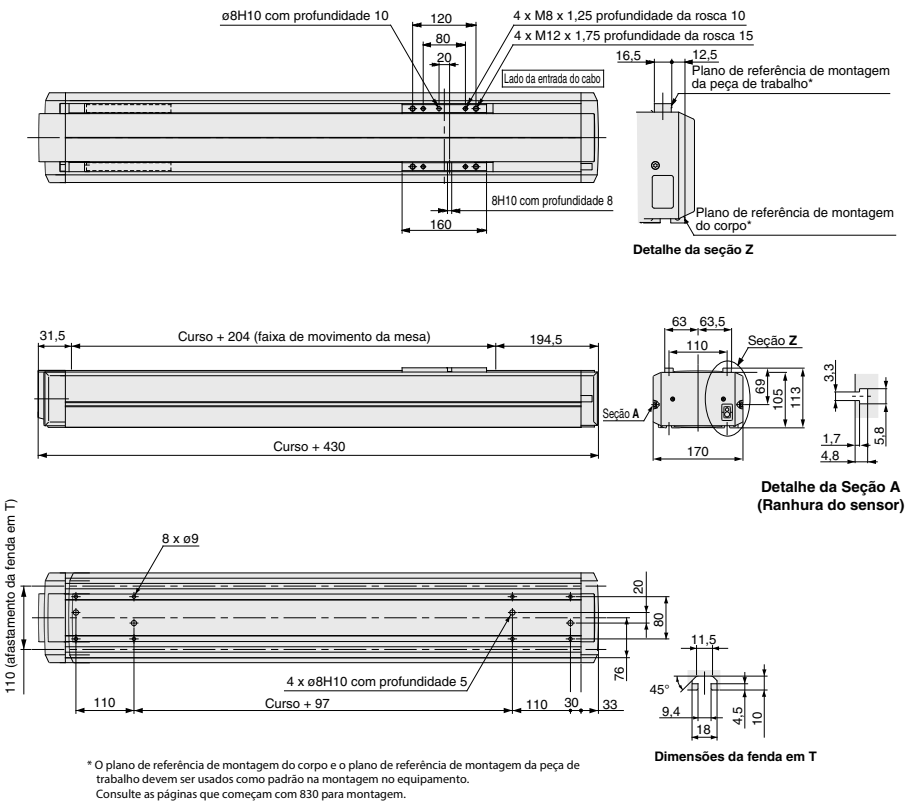
Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-12
A2	LEC-MR-RB-12
B1	LEC-MR-RB-12
B2	LEC-MR-RB-12

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

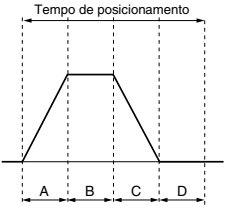
Dimensões/LJ1H30 □ PA



Guia do tempo de posicionamento

		Tempo de posicionamento (s)					
Distância do posicionamento (mm)		1	10	100	300	600	
Velocidade (mm/s)	10	1,1	2,0	11,0	31,0	61,0	
	100	1,1	1,2	2,1	4,1	7,1	
	250	1,1	1,2	1,5	2,3	3,5	
	500	1,1	1,2	1,4	1,8	2,4	

* Os valores irão variar ligeiramente dependendo das condições de operação.



- A: Tempo de aceleração
B: Tempo de velocidade constante
C: Tempo de desaceleração
D: Tempo de repouso (1,0 s)
Aceleração máxima: 3000 mm/s²

Motor padrão

Montagem vertical

Saída do motor

200 W

Guia de ação
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes

ø20 mm/Fio condutor de 10 mm

Série LJ1H30

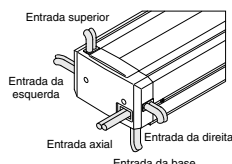


Como pedir

LJ1H30 S3 NA-300 K-F R 2 A1

Tipo de motor
S3 Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W
S7 Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.



Direção da entrada do cabo

Direção da entrada do cabo

Tipo de cabo
S Cabo padrão
R Cabo robótico (cabo flexível)

Comprimento do cabo

Comprimento do cabo
2 2 m
5 5 m
A 10 m

Conector de E/S

Conector de E/S
Nada Nenhuma
H Com conector de ES

•Sensor magnético

Sensor magnético
1 NPN, contato A 1 pc.
2 NPN, contato B 2 pcs.
3 NPN, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.
4 PNP, contato A 1 pc.
5 PNP, contato B 2 pcs.
6 PNP, contato A 1 pc., contato B 2 pcs.

•Tipo de driver

Tipo de driver
Nada Sem driver
A1 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V
A2 Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V
B1 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V
B2 Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

Especificações

Curso padrão (mm)	200	300	400	500	600
Peso do corpo (kg)	16,3	18,3	20,3	22,3	24,3
Desempenho	Faixa de temperatura de trabalho (°C) 5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg) 20				
	Velocidade máxima (mm/s) 500				
	Repetibilidade do posicionamento (mm) ±0,05				
Peças principais	Motor Servomotor de CA (200 W) com trava				
	Encoder Sistema incremental/Tipo absoluto				
	Parafuso Fuso de esferas recirculantes de ø20 mm, fio condutor de 10 mm				
	Guia Guia de ação direta de alta rigidez				
	Conexão do motor/parafuso Com acoplamento				
Driver	Modelo LECS□□-□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)				

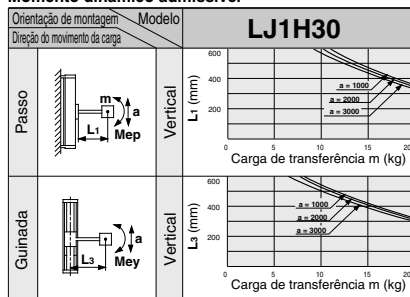
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	117
Guinada	123

m : Carga de transferência (kg)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico
L : Projeção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Momento dinâmico admissível



Consulte a página 833 para obter dados de deflexão.

(Nota) Ao usar este produto, a opção de regeneração poderá ser requerida.

Investigação da opção de regeneração

Dependendo das condições (velocidade, velocidade de adição-subtração, tempo de inatividade, carga, etc.), a opção de regeneração pode ser requerida. Os resultados da consideração em cada caso de carga máxima ou metade da carga para a especificação do produto estão descritos abaixo. Consulte a SMC ao considerar a necessidade da opção de regeneração.

Carga máxima

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-12
A2	LEC-MR-RB-12
B1	LEC-MR-RB-12
B2	LEC-MR-RB-12

Metade da carga

Tipo de driver	Modelo de opção de regeneração
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

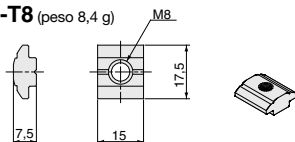
Série LJ1

Opções

Roscas em T para montagem de atuadores elétricos

Use as roscas em T para montagem da fenda em T de um atuador. Ao montar um atuador usando somente roscas em T, a quantidade de roscas indicada abaixo deve ser usada como um mínimo.

Modelo **LJ1-T8** (peso 8,4 g)



Quantidade de rosca T

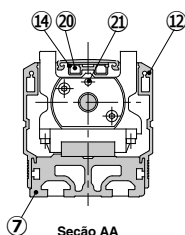
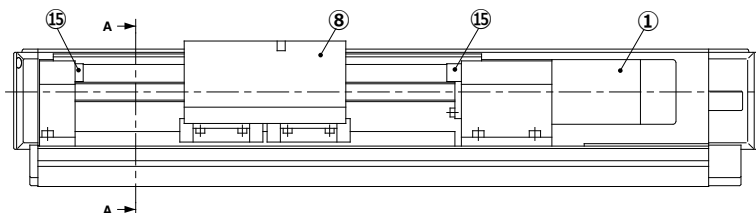
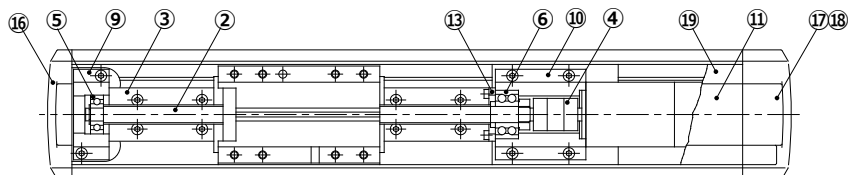
Modelo	Quantidade
LJ1H10	Curso de 200 mm ou menos: 6 peças
	Curso de 300 mm ou mais: 8 peças
LJ1H20	8 peças
LJ1H30	8 peças

* Somente a série LJ1H10 tem as roscas em T embutidas no corpo.

Série **LJ1H** Construção

Construção

LJ1H10



Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
1	Servomotor de CA	—	100 W
2	Parafuso	—	Fuso de esferas recirculantes
3	Guia de ação direta de alta rigidez	—	
4	Acoplamento	—	
5	Rolamento R	—	
6	Rolamento F	—	
7	Corpo A	Liga de alumínio	
8	Tabela	Liga de alumínio	
9	Alojamento A	Liga de alumínio	
10	Alojamento B	Liga de alumínio	
11	Tampa superior	Liga de alumínio	

Nº	Descrição	Material	Nota
12	Tampa lateral	Liga de alumínio	
13	Retentor do rolamento	Liga de alumínio	
14	Trilho do sensor	Liga de alumínio	
15	Amortecedor	IIR	
16	Tampa lateral A	PC	
17	Tampa lateral B	PC	
18	Tampa interna	PC	
19	Tampa do motor	PC	
20	Sensor magnético	—	
21	Anel magnético	—	

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

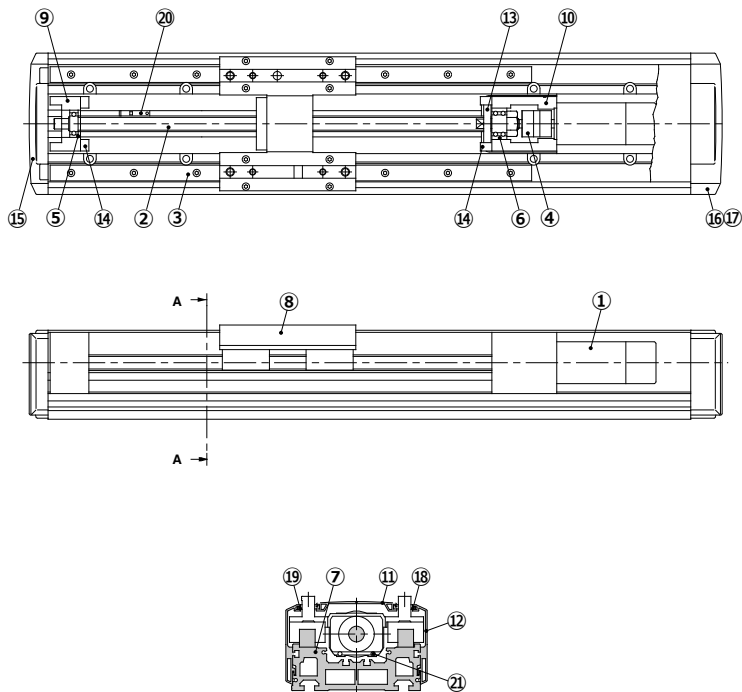
LC3F2

D-

E-MY

Construção

LJ1H20



Seção AA

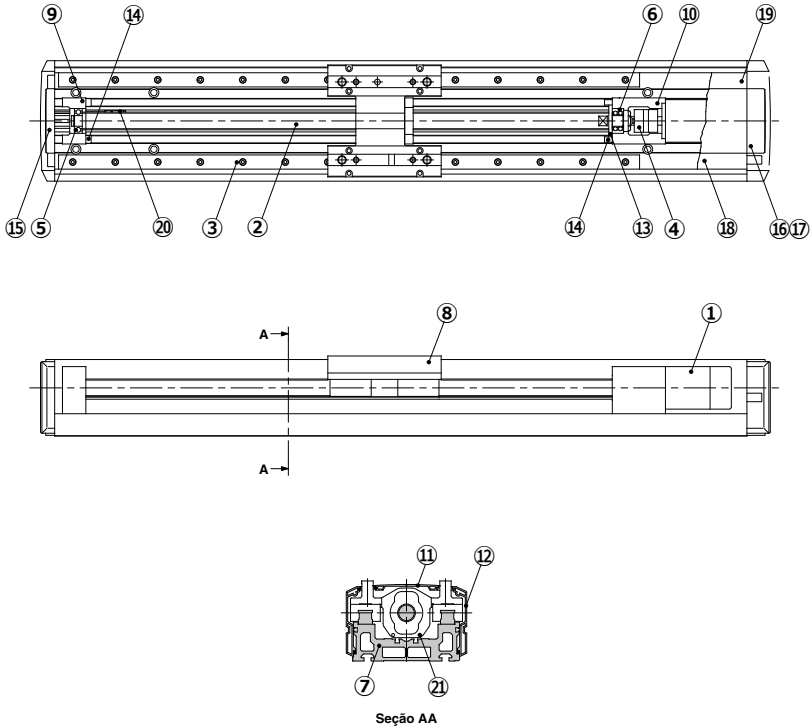
Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
1	Servomotor de CA	—	100 W
2	Parafuso	—	Fuso de esferas recirculantes
3	Guia de ação direta de alta rigidez	—	
4	Acoplamento	—	
5	Rolamento R	—	
6	Rolamento F	—	
7	Corpo A	Liga de alumínio	
8	Tabela	Liga de alumínio	
9	Alojamento A	Liga de alumínio	
10	Alojamento B	Liga de alumínio	
11	Tampa superior	Liga de alumínio	

Nº	Descrição	Material	Nota
12	Tampa lateral	Liga de alumínio	
13	Retentor do rolamento	Liga de alumínio	
14	Amortecedor	IIR	
15	Tampa lateral A	PC	
16	Tampa lateral B	PC	
17	Tampa interna	PC	
18	Tampa do motor R	PC	
19	Tampa do motor L	PC	
20	Sensor magnético	—	
21	Anel magnético	—	

Construção

LJ1H30



Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
1	Servomotor de CA	—	200 W
2	Parafuso	—	Fuço de esferas recirculantes
3	Guia de ação direta de alta rigidez	—	
4	Acoplamento	—	
5	Rolamento R	—	
6	Rolamento F	—	
7	Corpo A	Liga de alumínio	
8	Mesa	Liga de alumínio	
9	Alojamento A	Liga de alumínio	
10	Alojamento B	Liga de alumínio	
11	Tampa superior	Liga de alumínio	

Nº	Descrição	Material	Nota
12	Tampa lateral	Liga de alumínio	
13	Retentor do rolamento	Aço-carbono	Revestido com níquel
14	Amortecedor	IIR	
15	Tampa lateral A	PC	
16	Tampa lateral B	PC	
17	Tampa interna	PC	
18	Tampa do motor A	PC	
19	Tampa do motor B	PC	
20	Sensor magnético	—	
21	Anel magnético	—	

LJ1

LG1

LTF

LECS ☐

LXF

LXP

LXS

LC6 ☐

LZ ☐

LC3F2

D- ☐

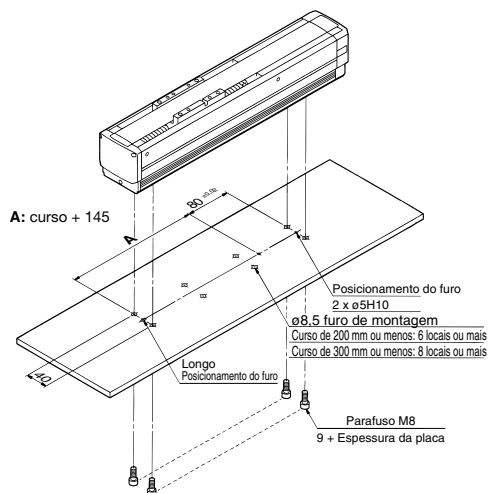
E-MY

Série LJ1

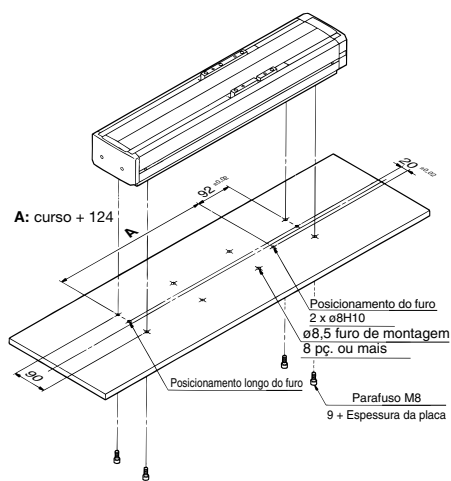
Montagem

Montagem na base da fenda em T

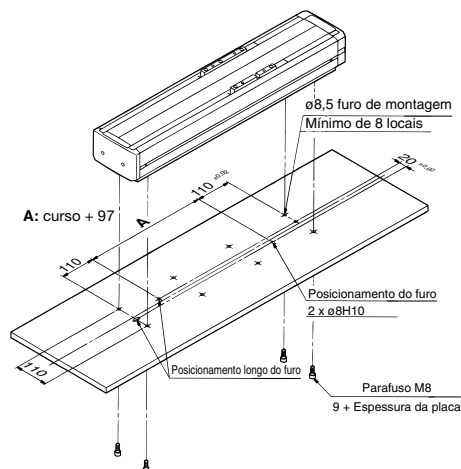
LJ1H10



LJ1H20



LJ1H30

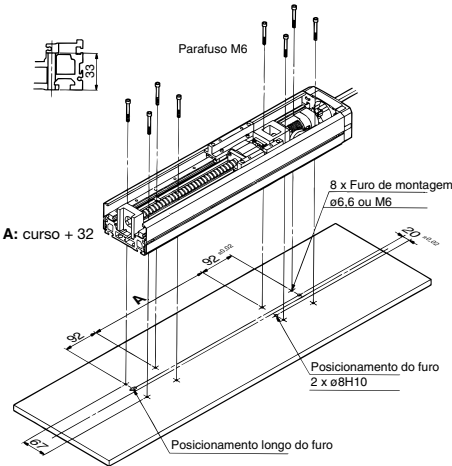


Nota 1) Embora as porcas em T (LJ1-T8) para montagem estejam incluídas com o corpo para LJ1H10, elas são opcionais para outros modelos. (Consulte a página 826.)

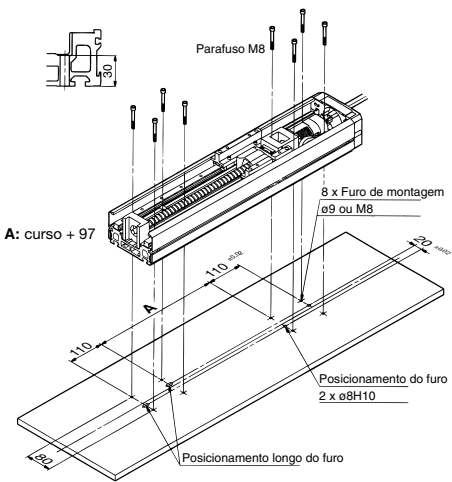
Nota 2) Para inserir as porcas em T, remova as tampas em ambas as extremidades do corpo e as insira nas fendas em T.

Montagem superior

LJ1H20



LJ1H30



LJ1

LG1

LTF

LECS ☐

LXF

LXP

LXS

LC6 ☐

LZ ☐

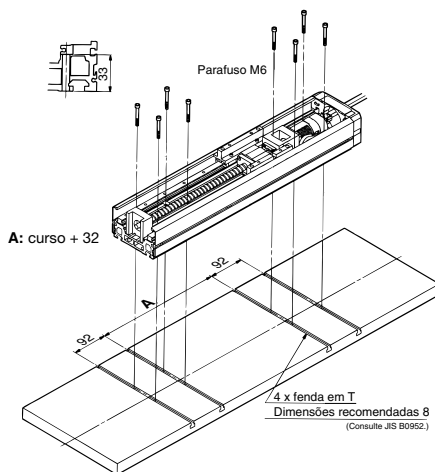
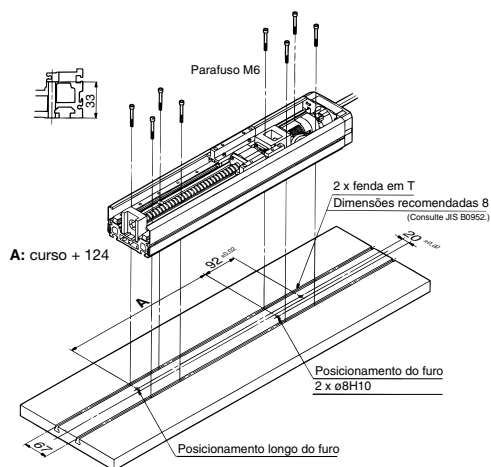
LC3F2

D- ☐

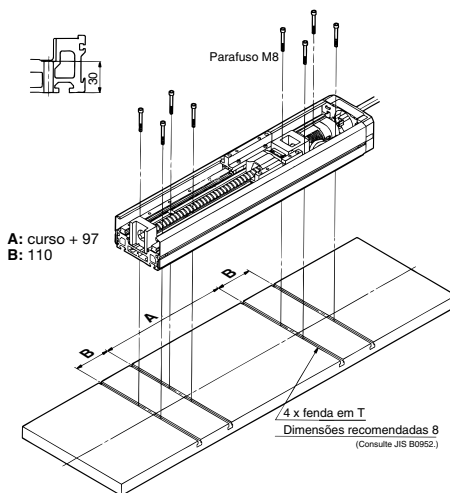
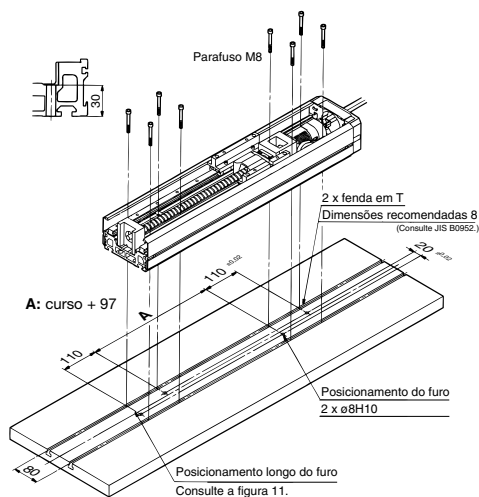
E-MY

Montagem superior (Usando fendas em T na estrutura de montagem)

LJ1H20



LJ1H30



Dados de deflexão/LJ1H

* Valores calculados com base no momento de inércia geométrica do corpo.

A carga e a quantidade de deflexão no ponto de carga W são mostrados nos gráficos abaixo para cada série.

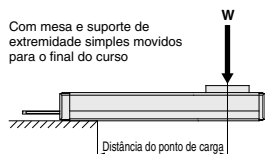


Figura 1. Horizontal

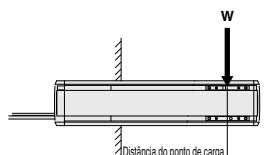
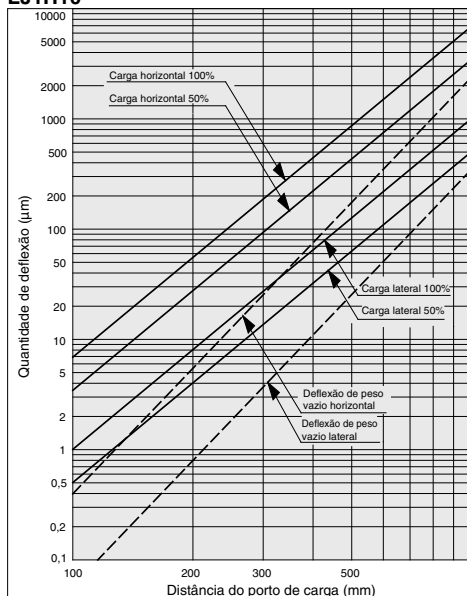
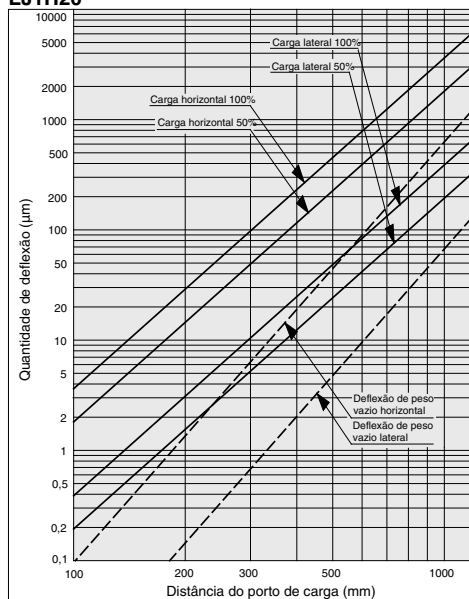


Figura 2. Lateral

LJ1H10



LJ1H20



LJ1H30

