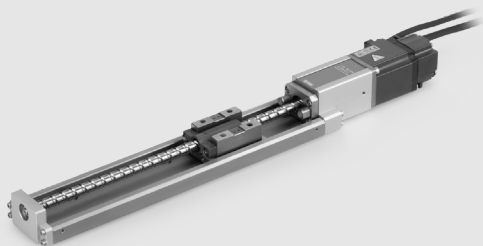


# Atuador elétrico com guia integrado

## Série LTF



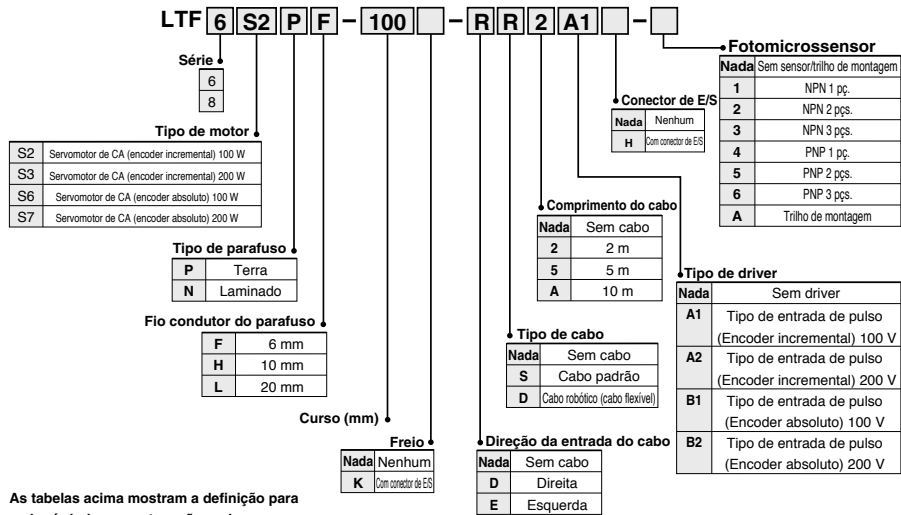
| Série | Tipo de motor | Tipo de guia                     | Orientação de montagem | Modelo | Passo do Fuso (mm)                            |                              | Página       |
|-------|---------------|----------------------------------|------------------------|--------|-----------------------------------------------|------------------------------|--------------|
|       |               |                                  |                        |        | Fuso de esferas recirculantes com aterramento | Fuso de esferas recirculante |              |
| LTF   | Motor padrão  | Guia linear do tipo de estrutura | Horizontal             | LTF6   | 6 10                                          | 6 10                         | Página 848 a |
|       |               |                                  |                        | LTF8   | 10 20                                         | 10 20                        | Página 856 a |
|       |               |                                  | Vertical               | LTF6   | 6 10                                          | 6 10                         | Página 864 a |
|       |               |                                  |                        | LTF8   | 10 20                                         | 10 20                        | Página 872 a |

■ Construção ————— Página 880

■ Montagem ————— Página 881

■ Dados de deflexão ————— Página 882

### Designações de referência



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

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

# Motor padrão

## Montagem horizontal

### Série LTF6

Saída do motor

100 W

Fuso de esferas recirculantes com aterramento

Passo do Fuso (mm) de  $\phi 10$  mm/6 mm



## Como pedir

LTF6 S2 PF - 300 - R R 2 A1 -

### Tipo de motor

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

### Curso (mm)

Consulte o curso padrão.

### Tipo de cabo

|      |                               |
|------|-------------------------------|
| Nada | Sem cabo                      |
| S    | Cabo padrão                   |
| R    | Cabo robótico (cabo flexível) |

### Comprimento do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| 2    | 2 m      |
| 5    | 5 m      |
| A    | 10 m     |

### Direção da entrada do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| D    | Direita  |
| E    | Esquerda |

### Conector de E/S

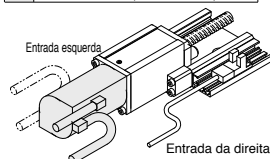
|      |                     |
|------|---------------------|
| Nada | Nenhum              |
| H    | Com conector de E/S |

### 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    |

### Fotomicrosensor

| Nada | Sem sensor/trilha de montagem |
|------|-------------------------------|
| 1    | NPN 1 pg.                     |
| 2    | NPN 2 pps.                    |
| 3    | NPN 3 pps.                    |
| 4    | PNP 1 pg.                     |
| 5    | PNP 2 pps.                    |
| 6    | PNP 3 pps.                    |
| A    | Trilha de montagem            |



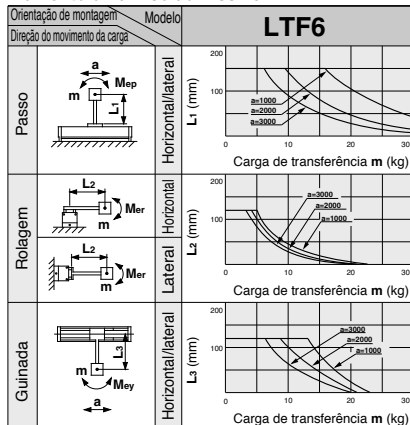
Direção da entrada do motor/sensor

## Especificações

|                  | Curso padrão (mm)                     | 100                                                                               | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
|                  | Peso do corpo (kg)                    | 2,2                                                                               | 2,7 | 3,2 | 3,7 | 4,2 | 4,7 |
|                  | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                                          |     |     |     |     |     |
| Desempenho       | Carga de trabalho (kg)                | 30                                                                                |     |     |     |     |     |
|                  | Velocidade máxima (mm/s)              | 300                                                                               |     |     |     |     | 230 |
|                  | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,02                                                                             |     |     |     |     |     |
|                  | Motor                                 | Servomotor de CA (100 W)                                                          |     |     |     |     |     |
| Peças principais | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                                 |     |     |     |     |     |
|                  | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculantes com aterramento com fio condutor $\phi 10$ mm, 6 mm |     |     |     |     |     |
|                  | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                                  |     |     |     |     |     |
|                  | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                                   |     |     |     |     |     |
| Sensor           | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.)             |     |     |     |     |     |
| Driver           | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                             |     |     |     |     |     |

## Momento admissível (N-m)

### Momento dinâmico admissível



Consulte a página 882 para 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.

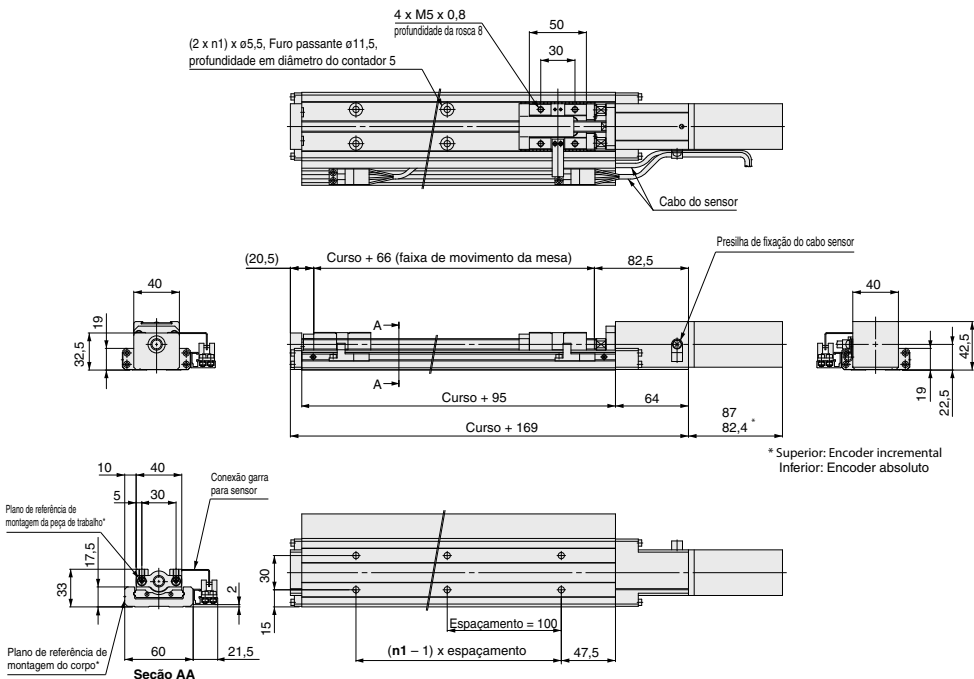
#### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

## Dimensões/LTF6□PF



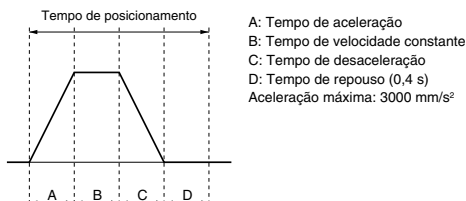
| Modelo        | Curso | n1 |
|---------------|-------|----|
| LTF6□PF-100-□ | 100   | 2  |
| LTF6□PF-200-□ | 200   | 3  |
| LTF6□PF-300-□ | 300   | 4  |
| LTF6□PF-400-□ | 400   | 5  |
| LTF6□PF-500-□ | 500   | 6  |
| LTF6□PF-600-□ | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a 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                         | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |
|                                  | 100 | 0,5                         | 0,6 | 1,5  | 3,5  | 6,5  |
|                                  | 150 | 0,5                         | 0,6 | 1,2  | 2,5  | 4,5  |
|                                  | 300 | 0,5                         | 0,6 | 0,9  | 1,6  | 2,6  |

\* 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

# Série LTF6

Saída do motor

**100** W

Fuso de esferas  
recirculantes com aterramento  
Passo do Fuso (mm) de  
ø 10 mm/10 mm



### Como pedir

**LTF6 S2 PH - 300 - R R 2 A1**

#### Tipo de motor

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S2</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W |
| <b>S6</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W    |

#### Curso (mm)

Consulte o curso padrão.

#### Tipo de cabo

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo                      |
| <b>S</b>    | Cabo padrão                   |
| <b>R</b>    | Cabo robótico (cabo flexível) |

#### Comprimento do cabo

|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>2</b>    | 2 m      |
| <b>5</b>    | 5 m      |
| <b>A</b>    | 10 m     |

#### Direção da entrada do cabo

|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>D</b>    | Direita  |
| <b>E</b>    | Esquerda |

#### Conector de E/S

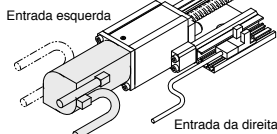
|             |                     |
|-------------|---------------------|
| <b>Nada</b> | Nenhum              |
| <b>H</b>    | Com conector de E/S |

#### Tipo de driver

|             |                                                      |
|-------------|------------------------------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem driver                                           |
| <b>A1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V |
| <b>A2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V |
| <b>B1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V    |
| <b>B2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V    |

#### Fotomicrosensor

| <b>Nada</b> | Sem sensor/trilha de montagem |
|-------------|-------------------------------|
| <b>1</b>    | NPN 1 pç.                     |
| <b>2</b>    | NPN 2 pçs.                    |
| <b>3</b>    | NPN 3 pçs.                    |
| <b>4</b>    | PNP 1 pç.                     |
| <b>5</b>    | PNP 2 pçs.                    |
| <b>6</b>    | PNP 3 pçs.                    |
| <b>A</b>    | Trilha de montagem            |



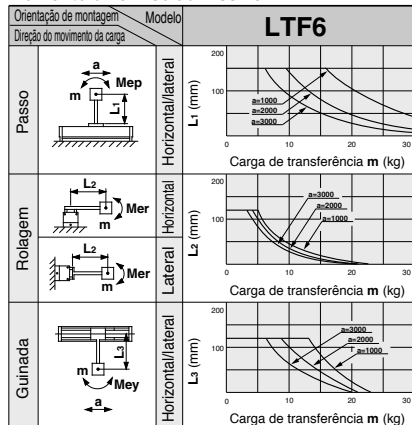
Direção da entrada do motor/sensor

### Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 2,2                                                                   | 2,7 | 3,2 | 3,7 | 4,2 | 4,7 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 15                                                                    |     |     |     |     |     |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 500                                                                   |     |     |     |     | 390 |
|                   | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,02                                                                 |     |     |     |     |     |
| Peças principais  | Motor                                 | Servomotor de CA (100 W)                                              |     |     |     |     |     |
|                   | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                     |     |     |     |     |     |
|                   | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculantes com fio condutor de ø10 mm, 10 mm       |     |     |     |     |     |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                 |     |     |     |     |     |

### Momento admissível (N-m)

#### 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.

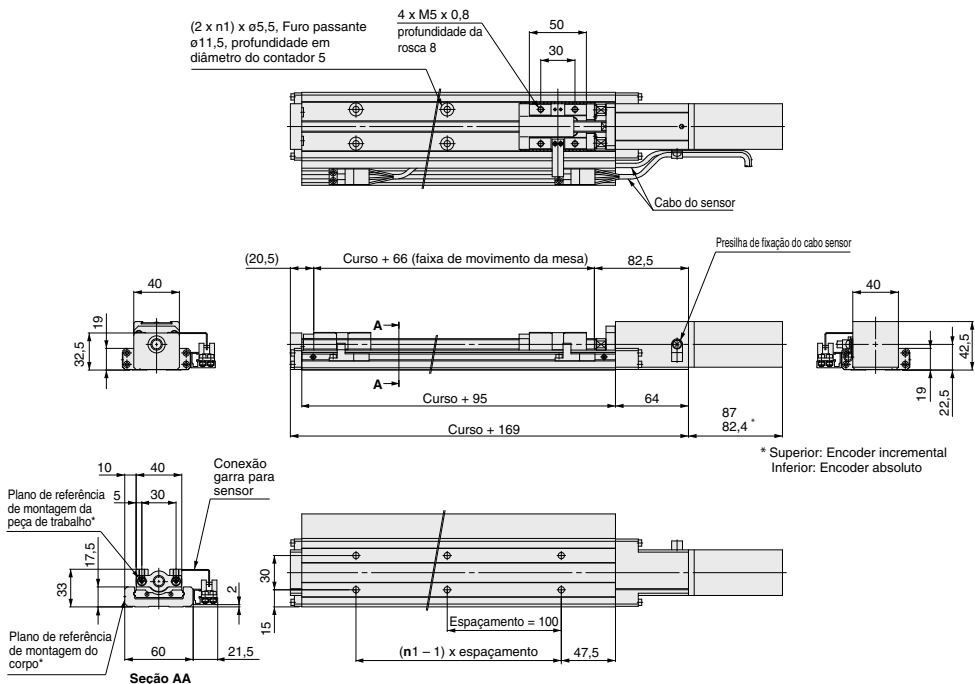
#### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | Não requer                     |
| <b>A2</b>      | Não requer                     |
| <b>B1</b>      | Não requer                     |
| <b>B2</b>      | Não requer                     |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | Não requer                     |
| <b>A2</b>      | Não requer                     |
| <b>B1</b>      | Não requer                     |
| <b>B2</b>      | Não requer                     |

## Dimensões/LTF6□PH



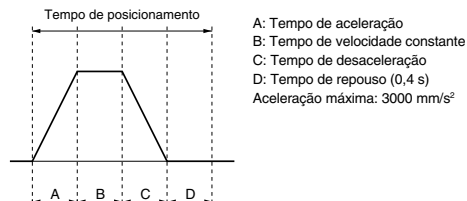
| Modelo        | Curso | n1 |
|---------------|-------|----|
| LTF6□PH-100-□ | 100   | 2  |
| LTF6□PH-200-□ | 200   | 3  |
| LTF6□PH-300-□ | 300   | 4  |
| LTF6□PH-400-□ | 400   | 5  |
| LTF6□PH-500-□ | 500   | 6  |
| LTF6□PH-600-□ | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a 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                         | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |
|                                  | 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.



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

# Motor padrão

## Montagem horizontal

# Série LTF6

Saída do motor

100 W

Fuso de esferas ecirculante

Passo do Fuso (mm) de  
ø10 mm/6 mm



## Como pedir

LTF6 S2 NF - 300 - R 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 motor

|      |                               |
|------|-------------------------------|
| Nada | Sem cabo                      |
| S    | Cabo padrão                   |
| R    | Cabo robótico (cabo flexível) |

### Comprimento do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| 2    | 2 m      |
| 5    | 5 m      |
| A    | 10 m     |

### Conector de E/S

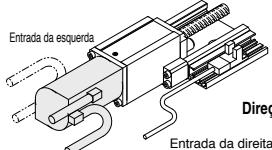
|      |                    |
|------|--------------------|
| Nada | Nenhum             |
| H    | Com conector de ES |

### 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    |

### Fotomicrosensor

|      |                             |
|------|-----------------------------|
| Nada | Sem sensor/foto de montagem |
| 1    | NPN 1 pç.                   |
| 2    | NPN 2 pçs.                  |
| 3    | NPN 3 pçs.                  |
| 4    | PNP 1 pç.                   |
| 5    | PNP 2 pçs.                  |
| 6    | PNP 3 pçs.                  |
| A    | Trilho de montagem          |



Direção da entrada do motor/sensor

### Direção da entrada do cabo

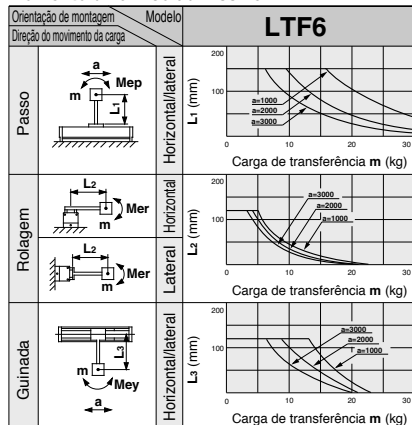
|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| D    | Direita  |
| E    | Esquerda |

## Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 2,2                                                                   | 2,7 | 3,2 | 3,7 | 4,2 | 4,7 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 30                                                                    |     |     |     |     |     |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 300                                                                   |     |     |     |     | 230 |
|                   | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,05                                                                 |     |     |     |     |     |
| Peças principais  | Motor                                 | Servomotor de CA (100 W)                                              |     |     |     |     |     |
|                   | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                     |     |     |     |     |     |
|                   | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculante com fio condutor de ø10 mm, 6 mm         |     |     |     |     |     |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                  |     |     |     |     |     |

## Momento admissível (N-m)

### Momento dinâmico admissível



Consulte a página 882 para 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.

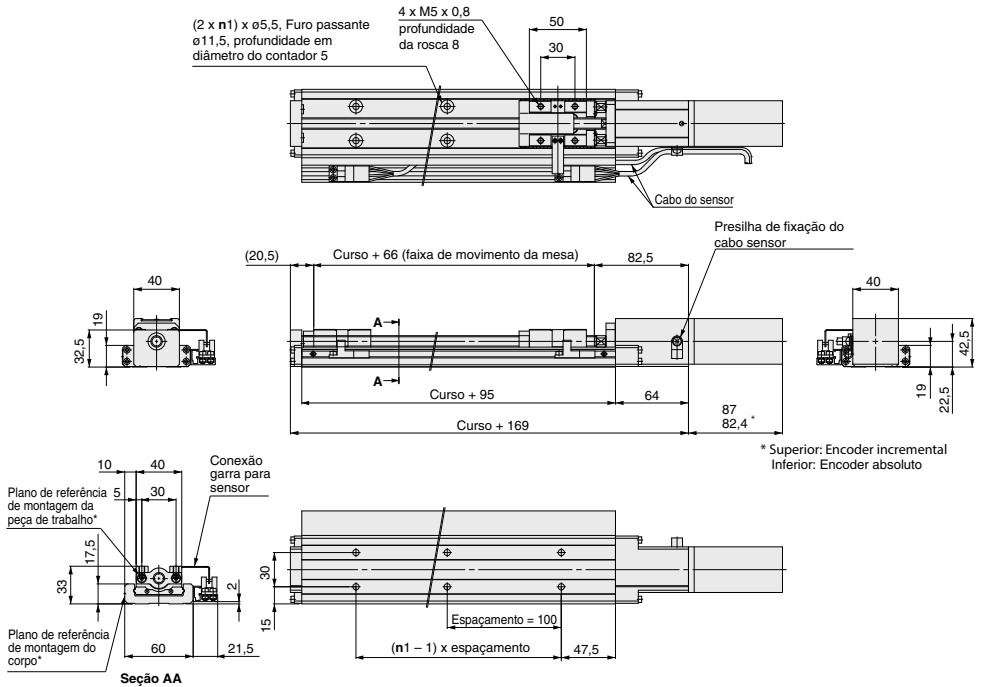
#### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

## Dimensões/LTF6□NF



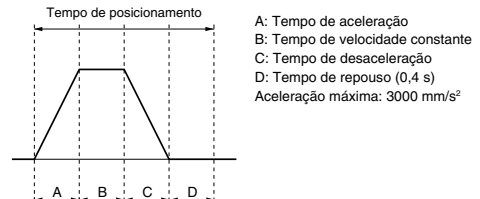
| Modelo        | Curso | n1 |
|---------------|-------|----|
| LTF6□NF-100-□ | 100   | 2  |
| LTF6□NF-200-□ | 200   | 3  |
| LTF6□NF-300-□ | 300   | 4  |
| LTF6□NF-400-□ | 400   | 5  |
| LTF6□NF-500-□ | 500   | 6  |
| LTF6□NF-600-□ | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a 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                         | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |
|                                  | 100 | 0,5                         | 0,6 | 1,5  | 3,5  | 6,5  |
|                                  | 150 | 0,5                         | 0,6 | 1,2  | 2,5  | 4,5  |
|                                  | 300 | 0,5                         | 0,6 | 0,9  | 1,6  | 2,6  |

\* 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

# Série LTF6

Saída do motor

100 W

Fuso de esferas recirculante

Passo do Fuso (mm) de  
ø 10 mm/10 mm



## Como pedir

LTF6 S2 NH - 300 - R 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

|      |                               |
|------|-------------------------------|
| Nada | Sem cabo                      |
| S    | Cabo padrão                   |
| R    | Cabo robótico (cabo flexível) |

### Direção da entrada do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| D    | Direita  |
| E    | Esquerda |

### Comprimento do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| 2    | 2 m      |
| 5    | 5 m      |
| A    | 10 m     |

### Conector de E/S

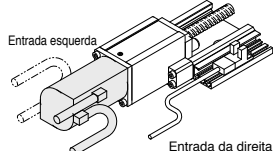
|      |                    |
|------|--------------------|
| Nada | Nenhum             |
| H    | Com conector de ES |

### 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    |

### Fotomicrosensor

| Nada | Sem sensor/tipo de montagem |
|------|-----------------------------|
| 1    | NPN 1 pç.                   |
| 2    | NPN 2 pps.                  |
| 3    | NPN 3 pps.                  |
| 4    | PNP 1 pç.                   |
| 5    | PNP 2 pps.                  |
| 6    | PNP 3 pps.                  |
| A    | Tirino de montagem          |

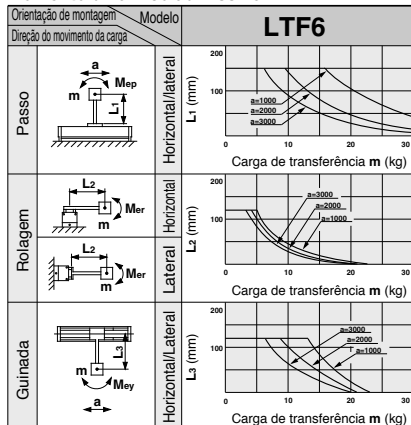


## Especificações

|                  | Curso padrão (mm)                     | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
| Desempenho       | Peso do corpo (kg)                    | 2,2                                                                   | 2,7 | 3,2 | 3,7 | 4,2 | 4,7 |
|                  | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |
|                  | Carga de trabalho (kg)                | 15                                                                    |     |     |     |     |     |
|                  | Velocidade máxima (mm/s)              | 500                                                                   |     |     |     |     | 390 |
|                  | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,05                                                                 |     |     |     |     |     |
| Peças principais | Motor                                 | Servomotor de CA (100 W)                                              |     |     |     |     |     |
|                  | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                     |     |     |     |     |     |
|                  | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculante com fio condutor de ø 10 mm, 10 mm       |     |     |     |     |     |
|                  | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |
|                  | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |
| Sensor           | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |
| Driver           | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                 |     |     |     |     |     |

## Momento admissível (N-m)

### Momento dinâmico admissível



Consulte a página 882 para 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

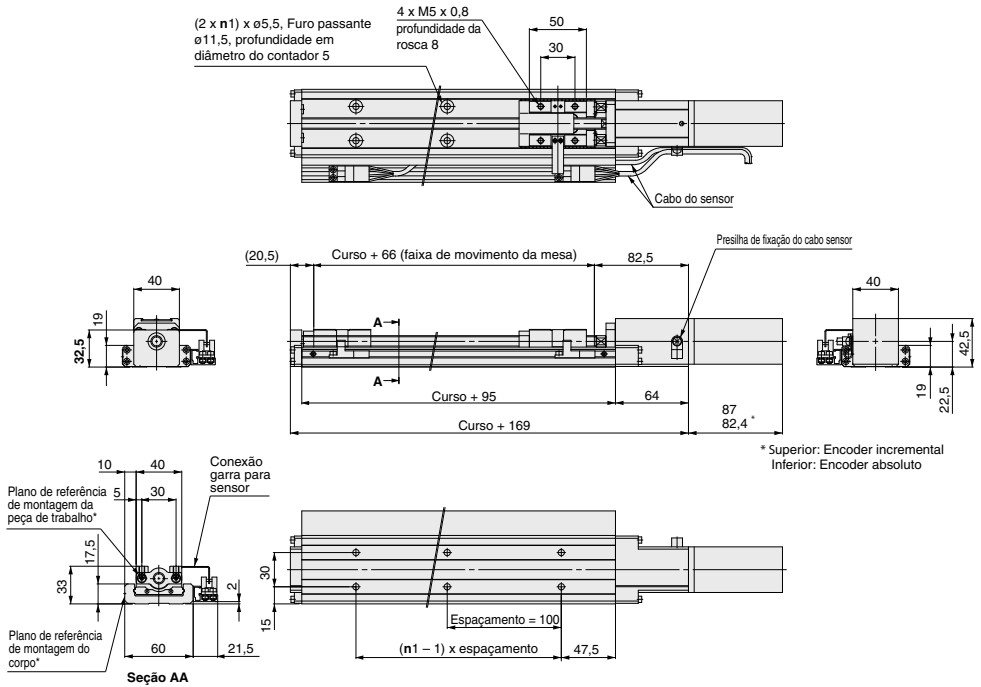
| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |



## Dimensões/LTF6□NH



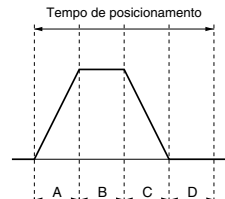
| Modelo        | Curso | n1 |
|---------------|-------|----|
| LTF6□NH-100-□ | 100   | 2  |
| LTF6□NH-200-□ | 200   | 3  |
| LTF6□NH-300-□ | 300   | 4  |
| LTF6□NH-400-□ | 400   | 5  |
| LTF6□NH-500-□ | 500   | 6  |
| LTF6□NH-600-□ | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a 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                         | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |
|                                  | 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.



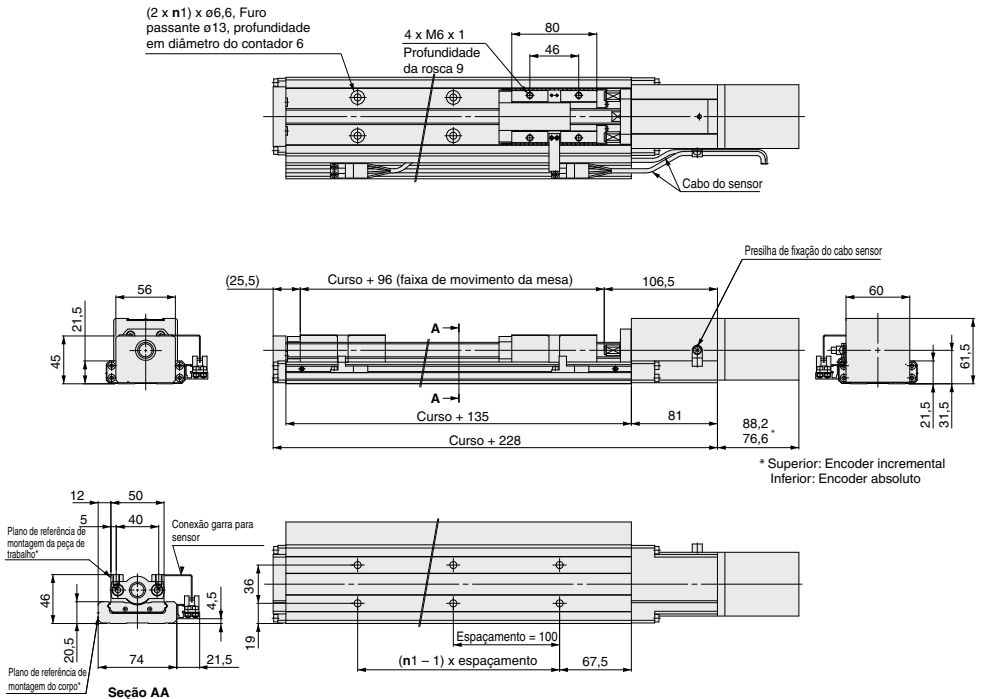
A: Tempo de aceleração  
B: Tempo de velocidade constante  
C: Tempo de desaceleração  
D: Tempo de repouso (0,4 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

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

CE



## Dimensões/LTF8□PH



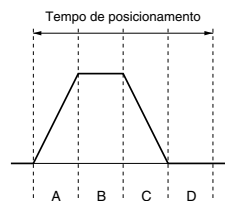
| Modelo         | Curso | n1 |
|----------------|-------|----|
| LTF8□PH- 100-□ | 100   | 2  |
| LTF8□PH- 200-□ | 200   | 3  |
| LTF8□PH- 300-□ | 300   | 4  |
| LTF8□PH- 400-□ | 400   | 5  |
| LTF8□PH- 500-□ | 500   | 6  |
| LTF8□PH- 600-□ | 600   | 7  |
| LTF8□PH- 700-□ | 700   | 8  |
| LTF8□PH- 800-□ | 800   | 9  |
| LTF8□PH- 900-□ | 900   | 10 |
| LTF8□PH-1000-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

## Guia do tempo de posicionamento

|                                  |     | Tempo de posicionamento (s) |     |      |      |       |
|----------------------------------|-----|-----------------------------|-----|------|------|-------|
| Distância do posicionamento (mm) |     | 1                           | 10  | 100  | 500  | 1000  |
| Velocidade (mm/s)                | 10  | 0,6                         | 1,6 | 10,6 | 50,6 | 100,6 |
|                                  | 100 | 0,6                         | 0,7 | 1,6  | 5,6  | 10,6  |
|                                  | 250 | 0,6                         | 0,7 | 1,0  | 2,6  | 4,6   |
|                                  | 500 | 0,6                         | 0,7 | 0,9  | 1,7  | 2,7   |

\* 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 (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

LJ1

LG1

**LTF**

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

# Motor padrão

## Montagem horizontal

# Série LTF8

Saída do motor  
**200 W**

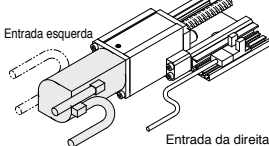
Fuso de esferas recirculantes  
com aterramento  
Ø Passo do Fuso (mm) de  
**15 mm/20 mm**



### Como pedir

**LTF8 S3 PL - 300 - R 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**  
**Nada** Sem cabo  
**S** Cabo padrão  
**R** Cabo robótico (cabo flexível)

**Direção da entrada do cabo**  
**Nada** Sem cabo  
**D** Direita  
**E** Esquerda

**Comprimento do cabo**  
**Nada** Sem cabo  
**2** 2 m  
**5** 5 m  
**A** 10 m

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

**Fotomicrosensor**  
**Nada** Sem sensor/trilha de montagem  
**1** NPN 1 pg.  
**2** NPN 2 pps.  
**3** NPN 3 pps.  
**4** PNP 1 pg.  
**5** PNP 2 pps.  
**6** PNP 3 pps.  
**A** Trilha de montagem

### Tipo de driver

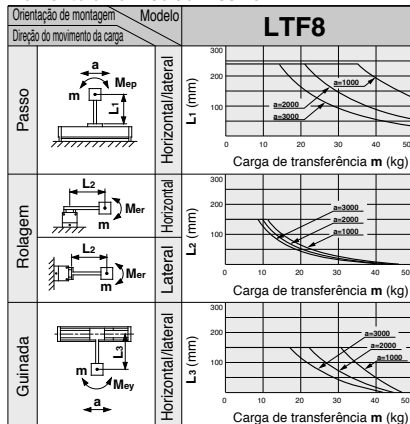
**Nada** Sem driver  
**A1** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V  
**A2** Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V  
**B1** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V  
**B2** Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V

### Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                             | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|-------------------|---------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 4,6                                                                             | 5,5 | 6,3 |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                                        |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 25                                                                              |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 1000                                                                            |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,02                                                                           |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
| Peças principais  | Motor                                 | Servomotor de CA (200 W)                                                        |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                               |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculantes com aterramento com fio condutor de Ø15 mm, 20 mm |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                                |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                                 |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.)           |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                           |     |     |     |     |     |     |     |     |      |

### Momento admissível (N·m)

#### Momento dinâmico admissível



Consulte a página 882 para 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.

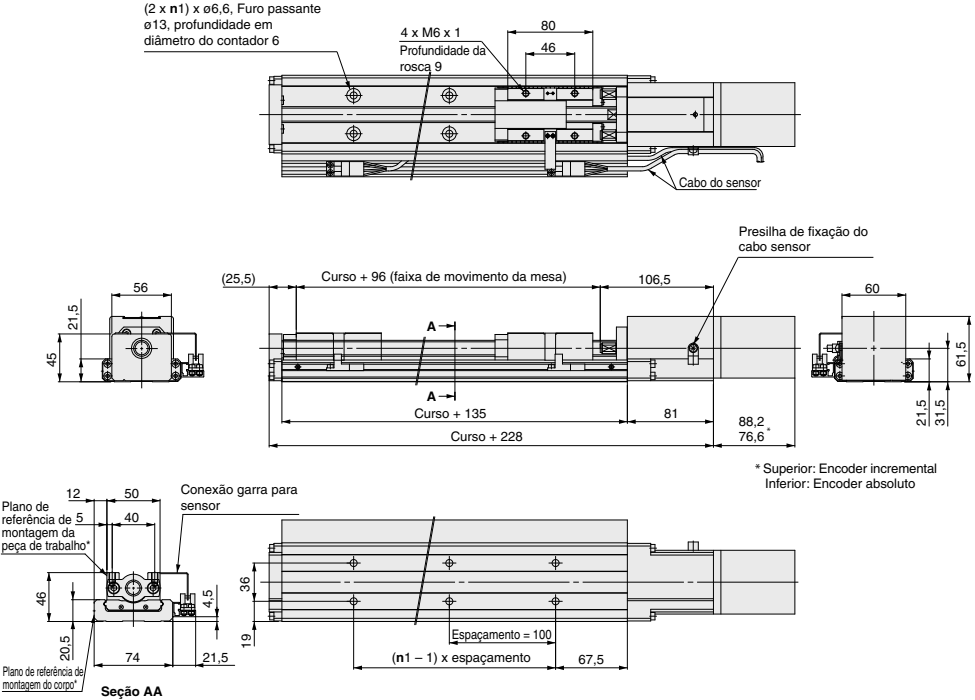
#### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

Dimensões/LTF8□PL



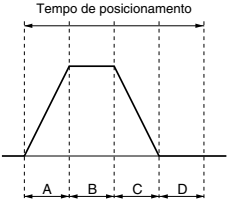
| Modelo         | Curso | n1 |
|----------------|-------|----|
| LTF8□PL- 100-□ | 100   | 2  |
| LTF8□PL- 200-□ | 200   | 3  |
| LTF8□PL- 300-□ | 300   | 4  |
| LTF8□PL- 400-□ | 400   | 5  |
| LTF8□PL- 500-□ | 500   | 6  |
| LTF8□PL- 600-□ | 600   | 7  |
| LTF8□PL- 700-□ | 700   | 8  |
| LTF8□PL- 800-□ | 800   | 9  |
| LTF8□PL- 900-□ | 900   | 10 |
| LTF8□PL-1000-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento

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

\* 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 (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

# Motor padrão

## Montagem horizontal

# Série LTF8

Saída do motor

200 W

Fuso de esferas recirculante

Passo do Fuso (mm) de  
ø15 mm/10 mm



## Como pedir

LTF8 S3 NH - 300 - R 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

|      |                               |
|------|-------------------------------|
| Nada | Sem cabo                      |
| S    | Cabo padrão                   |
| D    | Cabo robótico (cabo flexível) |

### Comprimento do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| 2    | 2 m      |
| 5    | 5 m      |
| A    | 10 m     |

### Direção da entrada do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| D    | Direita  |
| E    | Esquerda |

### Conector de E/S

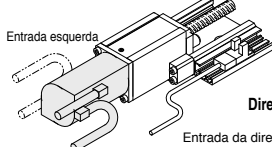
|      |                    |
|------|--------------------|
| Nada | Nenhum             |
| H    | Com conector de ES |

### 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    |

### Fotomicrosensor

| Nada | Sem sensor/trilha de montagem |
|------|-------------------------------|
| 1    | NPN 1 pç.                     |
| 2    | NPN 2 pçs.                    |
| 3    | NPN 3 pçs.                    |
| 4    | PNP 1 pç.                     |
| 5    | PNP 2 pçs.                    |
| 6    | PNP 3 pçs.                    |
| A    | Trilha de montagem            |



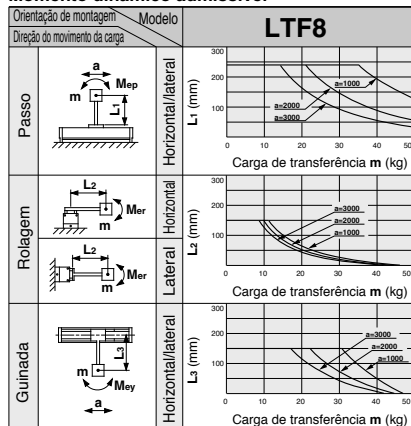
Direção da entrada do motor/sensor

## Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800  | 900  | 1000 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 4,6                                                                   | 5,5 | 6,3 | 7,1 | 8,0 | 8,8 | 9,6 | 10,5 | 11,3 | 12,1 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 50                                                                    |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 500                                                                   |     |     |     |     |     | 440 | 350  | 290  | 240  |
|                   | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,05                                                                 |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
| Peças principais  | Motor                                 | Servomotor de CA (200 W)                                              |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
|                   | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                     |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
|                   | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculante com fio condutor de ø15 mm, 10 mm        |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |     |      |      |      |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                 |     |     |     |     |     |     |      |      |      |

## Momento admissível (N·m)

### Momento dinâmico admissível



Consulte a página 882 para 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.

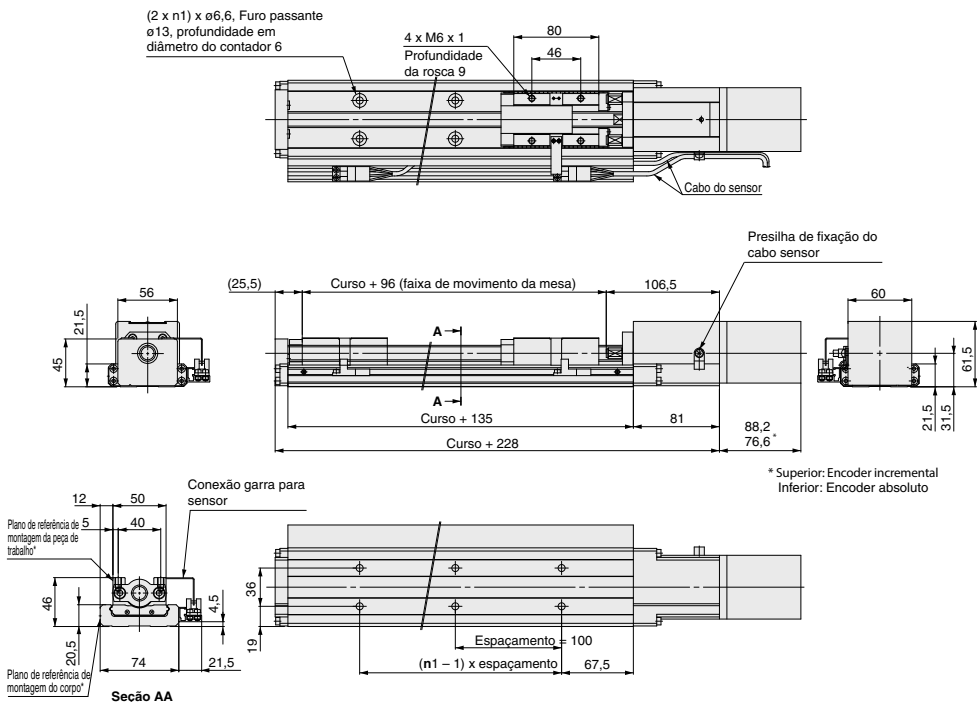
#### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

## Dimensões/LTF8□NH



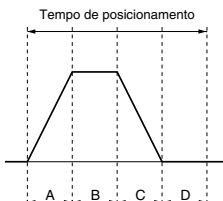
| Modelo         | Curso | n1 |
|----------------|-------|----|
| LTF8□NH- 100-□ | 100   | 2  |
| LTF8□NH- 200-□ | 200   | 3  |
| LTF8□NH- 300-□ | 300   | 4  |
| LTF8□NH- 400-□ | 400   | 5  |
| LTF8□NH- 500-□ | 500   | 6  |
| LTF8□NH- 600-□ | 600   | 7  |
| LTF8□NH- 700-□ | 700   | 8  |
| LTF8□NH- 800-□ | 800   | 9  |
| LTF8□NH- 900-□ | 900   | 10 |
| LTF8□NH-1000-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

## Guia do tempo de posicionamento

|                                  |                   | Tempo de posicionamento (s) |     |     |      |      |       |
|----------------------------------|-------------------|-----------------------------|-----|-----|------|------|-------|
| Distância do posicionamento (mm) | Velocidade (mm/s) | 1                           | 10  | 100 | 500  | 1000 |       |
|                                  |                   | 10                          | 0,6 | 1,6 | 10,6 | 50,6 | 100,6 |
|                                  | 100               | 0,6                         | 0,7 | 1,6 | 5,6  | 10,6 |       |
|                                  | 250               | 0,6                         | 0,7 | 1,0 | 2,6  | 4,6  |       |
|                                  | 500               | 0,6                         | 0,7 | 0,9 | 1,7  | 2,7  |       |

\* 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 (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

# Motor padrão

## Montagem horizontal

# Série LTF8

Saída do motor

**200** W

Fuso de esferas recirculante

Passo do Fuso (mm) de  
ø 15 mm/ 20 mm



## Como pedir

**LTF8 S3 NL - 300 - R 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**

|      |                               |
|------|-------------------------------|
| Nada | Sem cabo                      |
| S    | Cabo padrão                   |
| R    | Cabo robótico (cabo flexível) |

**Comprimento do cabo**

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| 2    | 2 m      |
| 5    | 5 m      |
| A    | 10 m     |

**Direção da entrada do cabo**

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| D    | Direita  |
| E    | Esquerda |

**Conector de E/S**

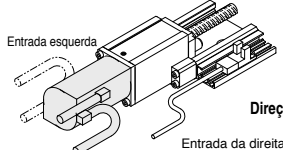
|      |                     |
|------|---------------------|
| Nada | Nenhum              |
| H    | Com conector de E/S |

**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    |

**Fotomicrosensor**

|      |                             |
|------|-----------------------------|
| Nada | Sem sensor/tipo de montagem |
| 1    | NPN 1 pç.                   |
| 2    | NPN 2 pçs.                  |
| 3    | NPN 3 pçs.                  |
| 4    | PNP 2 pçs.                  |
| 5    | PNP 3 pçs.                  |
| 6    | PNP 3 pçs.                  |
| A    | Trilho de montagem          |



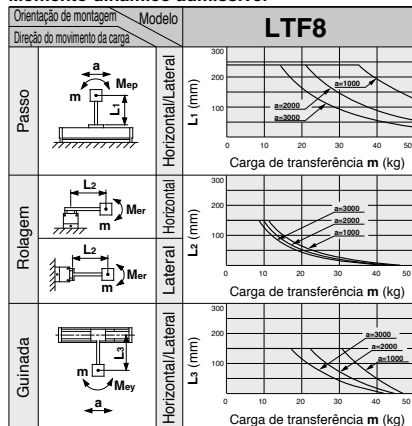
**Direção da entrada do motor/sensor**

## Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700 | 800 | 900 | 1000 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 4,6                                                                   | 5,5 | 6,3 |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 25                                                                    |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 1000                                                                  |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,05                                                                 |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
| Peças principais  | Motor                                 | Servomotor de CA (200 W)                                              |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                     |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculante com fio condutor de ø15 mm, 20 mm        |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |     |     |     |      |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                 |     |     |     |     |     |     |     |     |      |

## Momento admissível (N·m)

### Momento dinâmico admissível



$m$  : Carga de transferência (kg)  
 $a$  : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)  
 $M_e$  : Momento dinâmico admissível  
 $L$  : Projção até o centro de gravidade da peça de trabalho de trabalho (mm)

Consulte a página 882 para 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

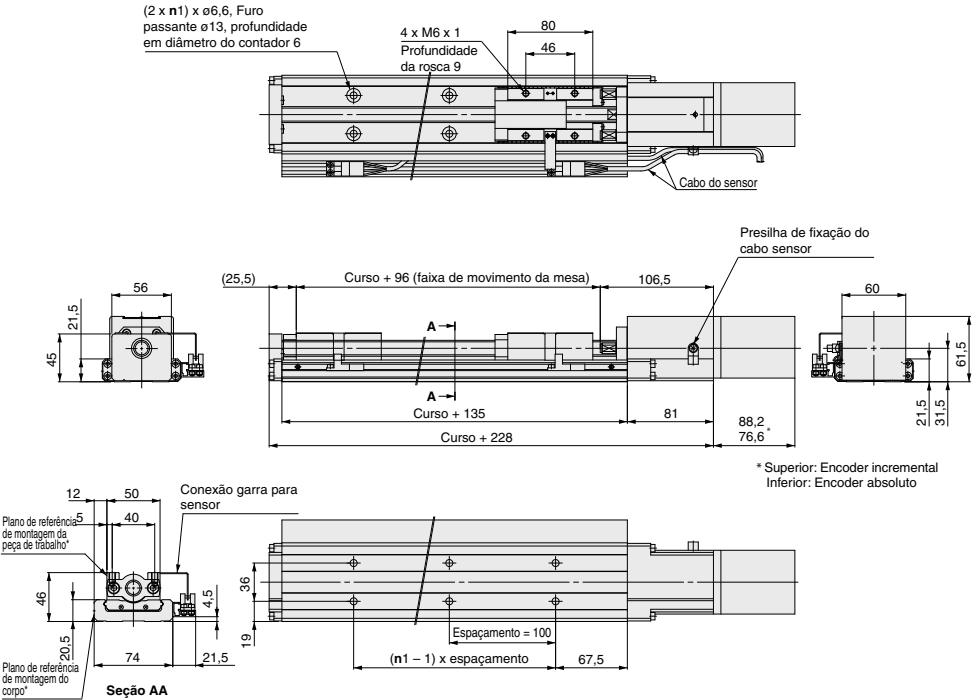
| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |



Dimensões/LTF8□NL



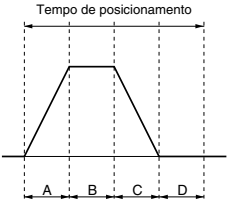
| Modelo         | Curso | n1 |
|----------------|-------|----|
| LTF8□NL- 100-□ | 100   | 2  |
| LTF8□NL- 200-□ | 200   | 3  |
| LTF8□NL- 300-□ | 300   | 4  |
| LTF8□NL- 400-□ | 400   | 5  |
| LTF8□NL- 500-□ | 500   | 6  |
| LTF8□NL- 600-□ | 600   | 7  |
| LTF8□NL- 700-□ | 700   | 8  |
| LTF8□NL- 800-□ | 800   | 9  |
| LTF8□NL- 900-□ | 900   | 10 |
| LTF8□NL-1000-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento

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

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

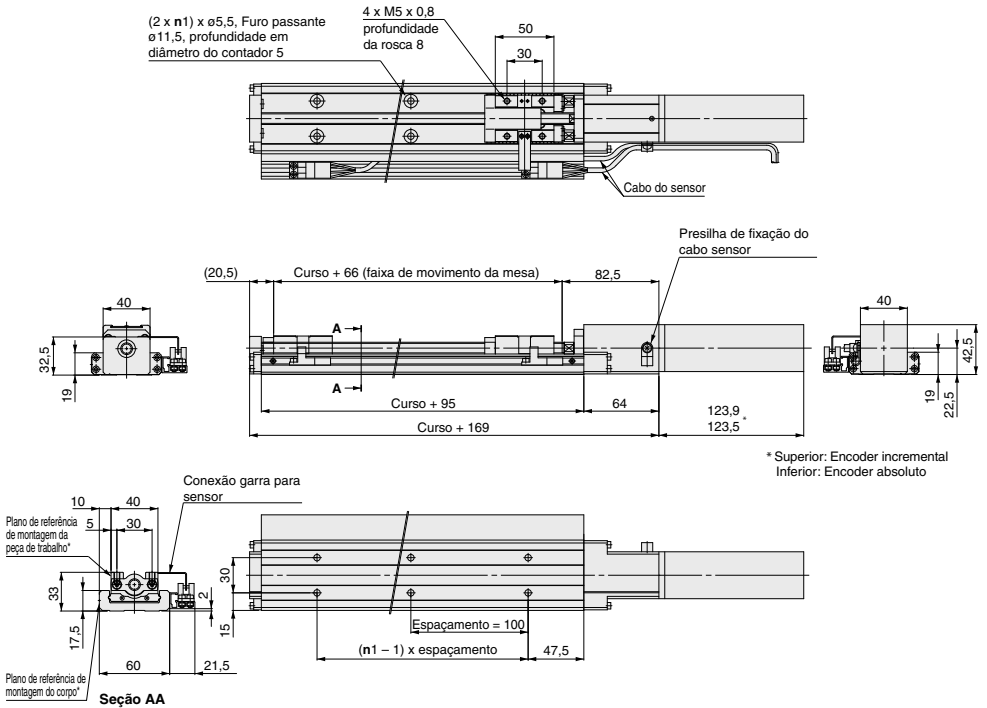


A: Tempo de aceleração  
B: Tempo de velocidade constante  
C: Tempo de desaceleração  
D: Tempo de repouso (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

CE



## Dimensões/LTF6□PF



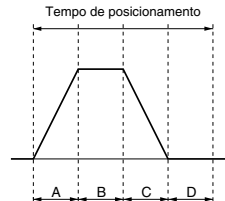
| Modelo         | Curso | n1 |
|----------------|-------|----|
| LTF6□PF-100K-□ | 100   | 2  |
| LTF6□PF-200K-□ | 200   | 3  |
| LTF6□PF-300K-□ | 300   | 4  |
| LTF6□PF-400K-□ | 400   | 5  |
| LTF6□PF-500K-□ | 500   | 6  |
| LTF6□PF-600K-□ | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

## Guia do tempo de posicionamento

| Distância do posicionamento (mm) | Tempo de posicionamento (s) |     |     |      |      |      |
|----------------------------------|-----------------------------|-----|-----|------|------|------|
|                                  | 1                           | 10  | 100 | 300  | 600  |      |
| Velocidade (mm/s)                | 10                          | 0,5 | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |
|                                  | 100                         | 0,5 | 0,6 | 1,5  | 3,5  | 6,5  |
|                                  | 150                         | 0,5 | 0,6 | 1,2  | 2,5  | 4,5  |
|                                  | 300                         | 0,5 | 0,6 | 0,9  | 1,6  | 2,6  |

\* 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/s<sup>2</sup>

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

# Motor padrão Montagem vertical Série LTF6

Saída do motor

100 W

Fuso de esferas recirculantes de aço

Passo do Fuso (mm) de  $\phi 10$  mm/10 mm



## Como pedir

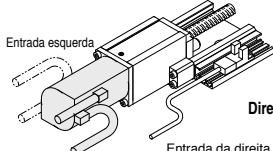
LTF6 **S2** **PH** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** -

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S2</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W |
| <b>S6</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W    |

**Tipo de motor**

**Curso (mm)**

Consulte o curso padrão.



Direção da entrada do motor/sensor

**Tipo de cabo**

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo                      |
| <b>S</b>    | Cabo padrão                   |
| <b>R</b>    | Cabo robótico (cabo flexível) |

**Comprimento do cabo**

|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>2</b>    | 2 m      |
| <b>5</b>    | 5 m      |
| <b>A</b>    | 10 m     |

**Conector de E/S**

|             |                     |
|-------------|---------------------|
| <b>Nada</b> | Nenhum              |
| <b>H</b>    | Com conector de E/S |

**Tipo de driver**

|             |                                                      |
|-------------|------------------------------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem driver                                           |
| <b>A1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V |
| <b>A2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V |
| <b>B1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V    |
| <b>B2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V    |

**Fotomicrosensor**

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem sensor/trilha de montagem |
| <b>1</b>    | NPN 1 p.p.                    |
| <b>2</b>    | NPN 2 p.p.s.                  |
| <b>3</b>    | NPN 3 p.p.s.                  |
| <b>4</b>    | PNP 1 p.p.                    |
| <b>5</b>    | PNP 2 p.p.s.                  |
| <b>6</b>    | PNP 3 p.p.s.                  |
| <b>A</b>    | Trilha de montagem            |

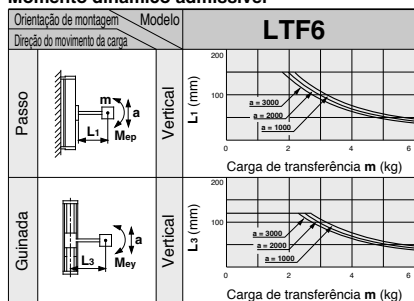
## Especificações

| Curso padrão (mm)       |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|-------------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
| <b>Desempenho</b>       | Peso do corpo (kg)                    | 2,4                                                                   | 2,9 | 3,4 | 3,9 | 4,4 | 4,9 |
|                         | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |
|                         | Carga de trabalho (kg)                | 3                                                                     |     |     |     |     |     |
|                         | Velocidade máxima (mm/s)              | 500                                                                   |     |     |     |     | 390 |
|                         | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,02                                                                 |     |     |     |     |     |
| <b>Peças principais</b> | Motor                                 | Servomotor de CA (100 W) com trava                                    |     |     |     |     |     |
|                         | Encoder                               | Sistema incremental/tipo absoluto                                     |     |     |     |     |     |
|                         | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculantes com fio condutor de $\phi 10$ mm, 10 mm |     |     |     |     |     |
|                         | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |
|                         | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |
| <b>Sensor</b>           | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX883 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |
| <b>Driver</b>           | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                 |     |     |     |     |     |

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

## Momento admissível (N·m)

### Momento dinâmico admissível



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

Consulte a página 882 para dados de deflexão.

866

## 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.

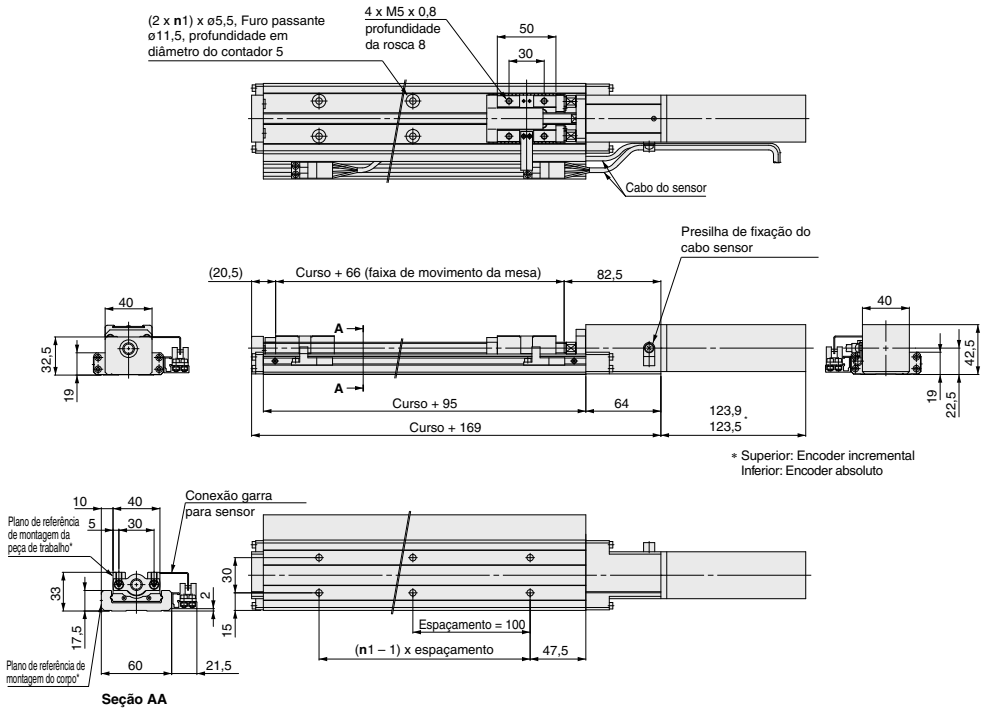
**Carga máxima**

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>A2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |

**Metade da carga**

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | Não requer                     |
| <b>A2</b>      | Não requer                     |
| <b>B1</b>      | Não requer                     |
| <b>B2</b>      | Não requer                     |

## Dimensões/LTF6□PH



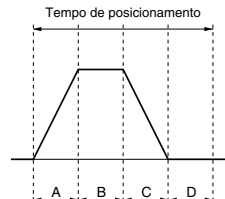
| Modelo         | Curso | n1 |
|----------------|-------|----|
| LTF6□PH-100K-□ | 100   | 2  |
| LTF6□PH-200K-□ | 200   | 3  |
| LTF6□PH-300K-□ | 300   | 4  |
| LTF6□PH-400K-□ | 400   | 5  |
| LTF6□PH-500K-□ | 500   | 6  |
| LTF6□PH-600K-□ | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a 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                         | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |  |
|                                  | 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/s<sup>2</sup>

LJ1

LG1

**LTF**

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

# Motor padrão

## Montagem vertical

# Série LTF6

Saída do motor

**100** W

Fuso de esferas recirculante

Passo do Fuso (mm) de  
ø10 mm/6 mm



## Como pedir

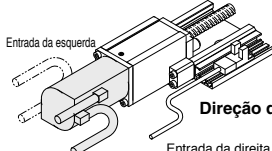
**LTF6 S2 NF - 300 K - R R 2 A1**

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S2</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W |
| <b>S6</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W    |

### Tipo de motor

### Curso (mm)

Consulte o curso padrão.



Direção da entrada do motor/sensor

### Tipo de cabo

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo                      |
| <b>S</b>    | Cabo padrão                   |
| <b>R</b>    | Cabo robótico (cabo flexível) |

### Comprimento do cabo

|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>2</b>    | 2 m      |
| <b>5</b>    | 5 m      |
| <b>A</b>    | 10 m     |

### Conector de E/S

|             |                     |
|-------------|---------------------|
| <b>Nada</b> | Nenhum              |
| <b>H</b>    | Com conector de E/S |

### Fotomicrosensor

| Nada     | Sem sensor/tipo de montagem |
|----------|-----------------------------|
| <b>1</b> | NPN 1 pg.                   |
| <b>2</b> | NPN 2 pps.                  |
| <b>3</b> | NPN 3 pps.                  |
| <b>4</b> | PNP 1 pg.                   |
| <b>5</b> | PNP 2 pps.                  |
| <b>6</b> | PNP 3 pps.                  |
| <b>A</b> | Trilho de montagem          |

### Tipo de driver

| Nada      | Sem driver                                           |
|-----------|------------------------------------------------------|
| <b>A1</b> | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V |
| <b>A2</b> | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V |
| <b>B1</b> | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V    |
| <b>B2</b> | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V    |

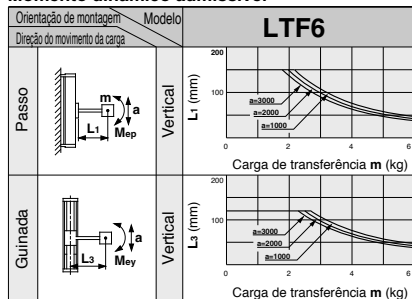
## Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 2,4                                                                   | 2,9 | 3,4 | 3,9 | 4,4 | 4,9 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 6                                                                     |     |     |     |     |     |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 300                                                                   |     |     |     |     | 230 |
|                   | 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 recirculante com fio condutor de ø10 mm, 6 mm         |     |     |     |     |     |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX883 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                 |     |     |     |     |     |

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

## Momento admissível (N-m)

### Momento dinâmico admissível



m : Carga de transferência (kg)  
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s<sup>2</sup>)  
Me : Momento dinâmico admissível  
L : Projção para centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

Consulte a página 882 para dados de deflexão.

868

## 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.

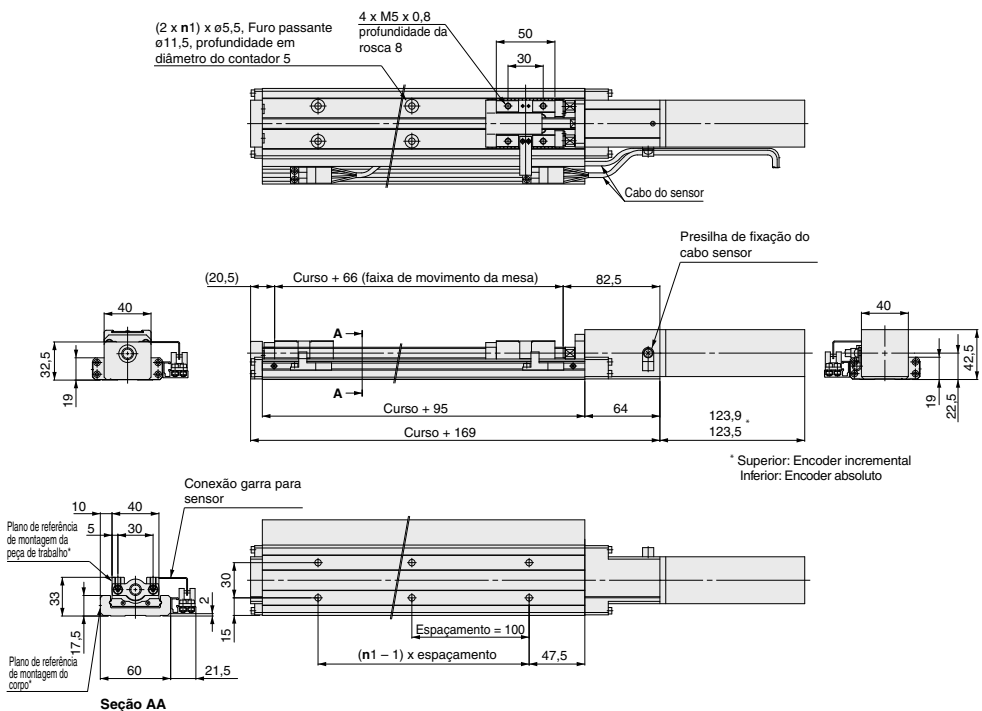
### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>A2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |

### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>A2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |

## Dimensões/LTF6□NF



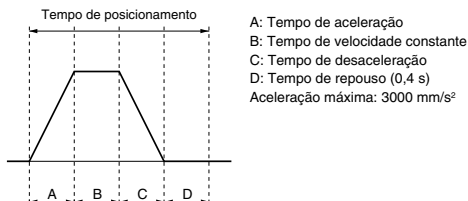
| Modelo         | Curso | n1 |
|----------------|-------|----|
| LTF6□NF-100K-□ | 100   | 2  |
| LTF6□NF-200K-□ | 200   | 3  |
| LTF6□NF-300K-□ | 300   | 4  |
| LTF6□NF-400K-□ | 400   | 5  |
| LTF6□NF-500K-□ | 500   | 6  |
| LTF6□NF-600K-□ | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a 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                         | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |  |
|                                  | 100 | 0,5                         | 0,6 | 1,5  | 3,5  | 6,5  |  |
|                                  | 150 | 0,5                         | 0,6 | 1,2  | 2,5  | 4,5  |  |
|                                  | 300 | 0,5                         | 0,6 | 0,9  | 1,6  | 2,6  |  |

\* 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 vertical Série LTF6

Saída do motor

100 W

Fuso de esferas recirculante

Passo do Fuso de  $\phi 10$  mm/10 mm



## Como pedir

LTF6 S2 NH - 300 K - R R 2 A1 -

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S2</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 100 W |
| <b>S6</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 100 W    |

### Tipo de motor

### Curso (mm)

Consulte o curso padrão.

### Tipo de cabo

|      |                               |
|------|-------------------------------|
| Nada | Sem cabo                      |
| S    | Cabo padrão                   |
| R    | Cabo robótico (cabo flexível) |

### Comprimento do cabo

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| 2    | 2 m      |
| 5    | 5 m      |
| A    | 10 m     |

### Conector de E/S

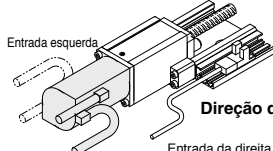
|      |                     |
|------|---------------------|
| Nada | Nenhum              |
| H    | Com conector de E/S |

### 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    |

### Fotomicrosensor

|      |                             |
|------|-----------------------------|
| Nada | Sem sensor/foto de montagem |
| 1    | NPN 1 pg.                   |
| 2    | NPN 2 pps.                  |
| 3    | NPN 3 pps.                  |
| 4    | PNP 1 pg.                   |
| 5    | PNP 2 pps.                  |
| 6    | PNP 3 pps.                  |
| A    | Trilho de montagem          |



Direção da entrada do motor/sensor

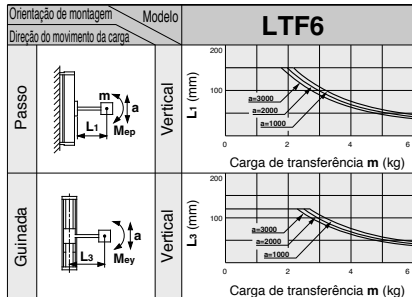
## Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 2,4                                                                   | 2,9 | 3,4 | 3,9 | 4,4 | 4,9 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 3                                                                     |     |     |     |     |     |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 500                                                                   |     |     |     |     | 390 |
|                   | 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 recirculante com fio condutor de $\phi 10$ mm, 10 mm  |     |     |     |     |     |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                  |     |     |     |     |     |

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

## Momento admissível (N·m)

### Momento dinâmico admissível



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

Consulte a página 882 para 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

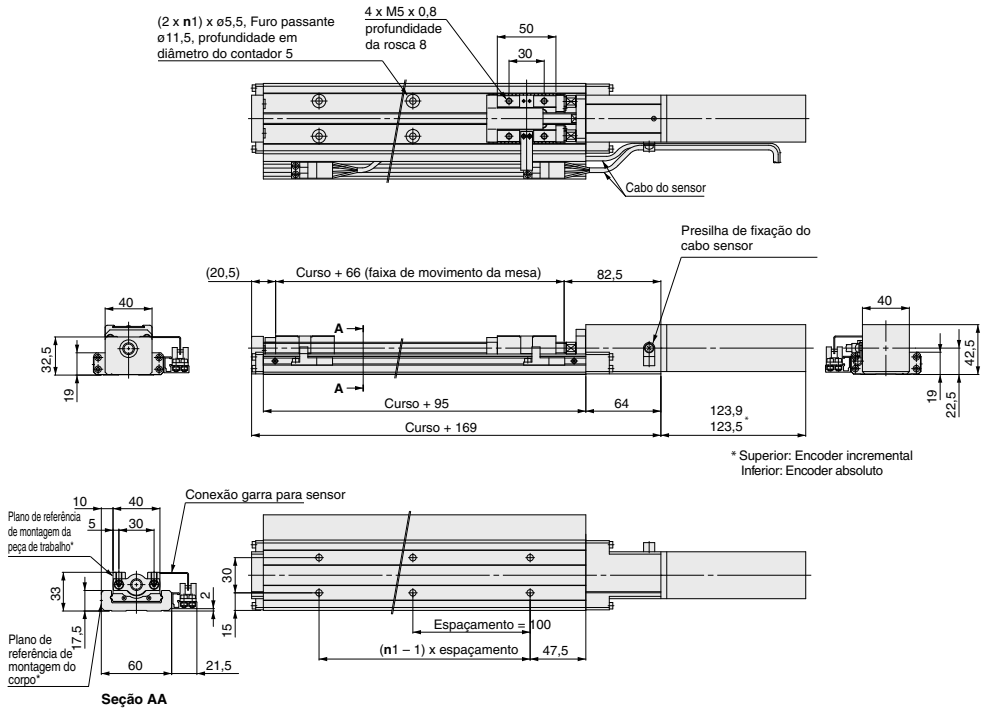
| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | LEC-MR-RB-032                  |
| A2             | LEC-MR-RB-032                  |
| B1             | LEC-MR-RB-032                  |
| B2             | LEC-MR-RB-032        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

### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| A1             | Não requer                     |
| A2             | Não requer                     |
| B1             | Não requer                     |
| B2             | Não requer                     |



## Dimensões/LTF6□NH



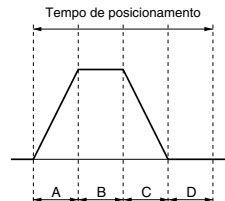
| Modelo                | Curso | n1 |
|-----------------------|-------|----|
| <b>LTF6□NH-100K-□</b> | 100   | 2  |
| <b>LTF6□NH-200K-□</b> | 200   | 3  |
| <b>LTF6□NH-300K-□</b> | 300   | 4  |
| <b>LTF6□NH-400K-□</b> | 400   | 5  |
| <b>LTF6□NH-500K-□</b> | 500   | 6  |
| <b>LTF6□NH-600K-□</b> | 600   | 7  |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a 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                         | 1,5 | 10,5 | 30,5 | 60,5 |  |
|                                  | 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/s<sup>2</sup>

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

# Motor padrão

## Montagem vertical

# Série LTF8

Saída do motor  
**200 W**

Fuso de esferas recirculantes  
com aterramento  
Passo do Fuso (mm) de  
ø15 mm/10 mm



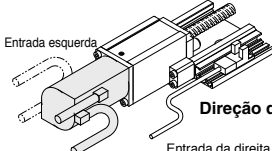
### Como pedir

**LTF8 S3 PH - 300 K - R R 2 A1**

**Tipo de motor**

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S3</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W |
| <b>S7</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W    |

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



**Tipo de cabo**

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo                      |
| <b>S</b>    | Cabo padrão                   |
| <b>D</b>    | Cabo robótico (cabo flexível) |

**Comprimento do cabo**

|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>2</b>    | 2 m      |
| <b>5</b>    | 5 m      |
| <b>A</b>    | 10 m     |

**Conector de E/S**

|             |                    |
|-------------|--------------------|
| <b>Nada</b> | Nenhum             |
| <b>H</b>    | Com conector de ES |

**Tipo de driver**

|             |                                                      |
|-------------|------------------------------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem driver                                           |
| <b>A1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V |
| <b>A2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V |
| <b>B1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V    |
| <b>B2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V    |

**Fotomicrosensor**

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem sensor/trilha de montagem |
| <b>1</b>    | NPN 1 pç.                     |
| <b>2</b>    | NPN 2 pçs.                    |
| <b>3</b>    | NPN 3 pçs.                    |
| <b>4</b>    | PNP 1 pç.                     |
| <b>5</b>    | PNP 2 pçs.                    |
| <b>6</b>    | PNP 3 pçs.                    |
| <b>A</b>    | Trilha de montagem            |

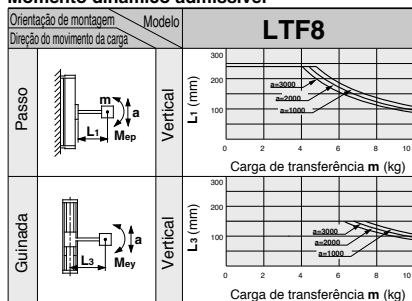
### Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                             | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700  | 800  | 900  | 1000 |
|-------------------|---------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 5,0                                                                             | 5,9 | 6,7 | 7,5 | 8,4 | 9,2 | 10,0 | 10,9 | 11,7 | 12,5 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                                        |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 10                                                                              |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 500                                                                             |     |     |     |     | 440 | 350  | 290  | 240  |      |
|                   | Repetibilidade do posicionamento (mm) | ±0,02                                                                           |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Peças principais  | Motor                                 | Servomotor CA (200 W) com trava                                                 |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Encoder                               | Sistema incremental/Tipo absoluto                                               |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Parafuso                              | Fuso de esferas recirculantes com aterramento com fio condutor de ø15 mm, 10 mm |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                                |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                                 |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.)           |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                            |     |     |     |     |     |      |      |      |      |

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

### Momento admissível (N-m)

#### Momento dinâmico admissível



Consulte a página 882 para 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.

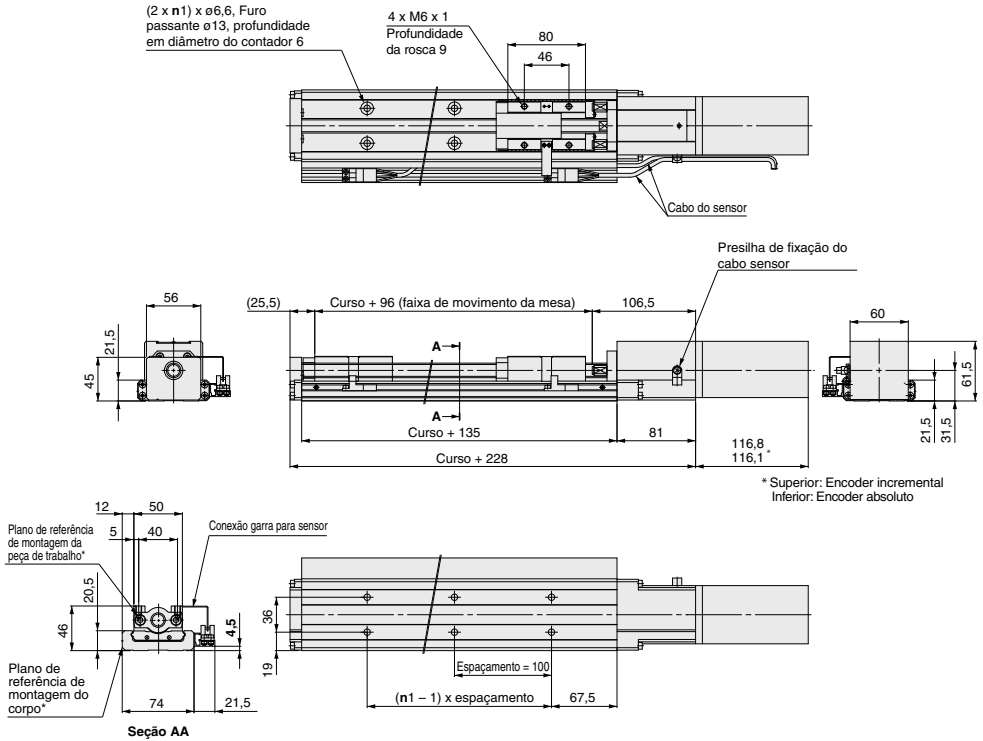
#### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>A2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>A2</b>      | Não requer                     |
| <b>B1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B2</b>      | Não requer                     |

## Dimensões/LTF8□PH



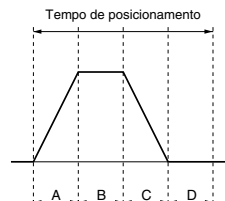
| Modelo          | Curso | n1 |
|-----------------|-------|----|
| LTF8□PH- 100K-□ | 100   | 2  |
| LTF8□PH- 200K-□ | 200   | 3  |
| LTF8□PH- 300K-□ | 300   | 4  |
| LTF8□PH- 400K-□ | 400   | 5  |
| LTF8□PH- 500K-□ | 500   | 6  |
| LTF8□PH- 600K-□ | 600   | 7  |
| LTF8□PH- 700K-□ | 700   | 8  |
| LTF8□PH- 800K-□ | 800   | 9  |
| LTF8□PH- 900K-□ | 900   | 10 |
| LTF8□PH-1000K-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

## Guia do tempo de posicionamento

|                                  |     | Tempo de posicionamento (s) |     |      |      |       |  |
|----------------------------------|-----|-----------------------------|-----|------|------|-------|--|
| Distância do posicionamento (mm) |     | 1                           | 10  | 100  | 500  | 1000  |  |
| Velocidade (mm/s)                | 10  | 0,6                         | 1,6 | 10,6 | 50,6 | 100,6 |  |
|                                  | 100 | 0,6                         | 0,7 | 1,6  | 5,6  | 10,6  |  |
|                                  | 250 | 0,6                         | 0,7 | 1,0  | 2,6  | 4,6   |  |
|                                  | 500 | 0,6                         | 0,7 | 0,9  | 1,7  | 2,7   |  |

\* 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 (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

# Motor padrão

## Montagem vertical

# Série LTF8

Saída do motor  
**200 W**

Fuso de esferas recirculantes  
com aterramento  
Passo do Fuso (mm) de  
ø15 mm/20 mm



### Como pedir

**LTF8 S3 PL - 300 K - R R 2 A1**

**Tipo de motor**

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S3</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W |
| <b>S7</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W    |

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

**Tipo de cabo**

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo                      |
| <b>S</b>    | Cabo padrão                   |
| <b>R</b>    | Cabo robótico (cabo flexível) |

**Comprimento do cabo**

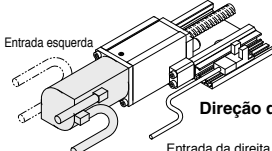
|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>2</b>    | 2 m      |
| <b>5</b>    | 5 m      |
| <b>A</b>    | 10 m     |

**Conector de E/S**

|             |                     |
|-------------|---------------------|
| <b>Nada</b> | Nenhum              |
| <b>H</b>    | Com conector de E/S |

**Fotomicrosensor**

| <b>Nada</b> | Sem sensor/trilha de montagem |
|-------------|-------------------------------|
| <b>1</b>    | NPN 1 pç.                     |
| <b>2</b>    | NPN 2 pçs.                    |
| <b>3</b>    | NPN 3 pçs.                    |
| <b>4</b>    | PNP 1 pç.                     |
| <b>5</b>    | PNP 2 pçs.                    |
| <b>6</b>    | PNP 3 pçs.                    |
| <b>A</b>    | Trilha de montagem            |



Direção da entrada do motor/sensor

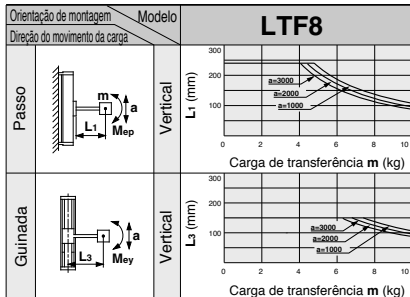
### Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                             | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700  | 800  | 900  | 1000 |
|-------------------|---------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 5,0                                                                             | 5,9 | 6,7 | 7,5 | 8,4 | 9,2 | 10,0 | 10,9 | 11,7 | 12,5 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                                        |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 5                                                                               |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 1000                                                                            |     |     |     |     |     | 890  | 710  | 580  | 480  |
|                   | 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 com aterramento com fio condutor de ø15 mm, 20 mm |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                                |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                                 |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.)           |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Driver            | Modelo                                | LECS □□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                           |     |     |     |     |     |      |      |      |      |

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

### Momento admissível (N·m)

#### Momento dinâmico admissível



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

Consulte a página 882 para dados de deflexão.

874

### 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.

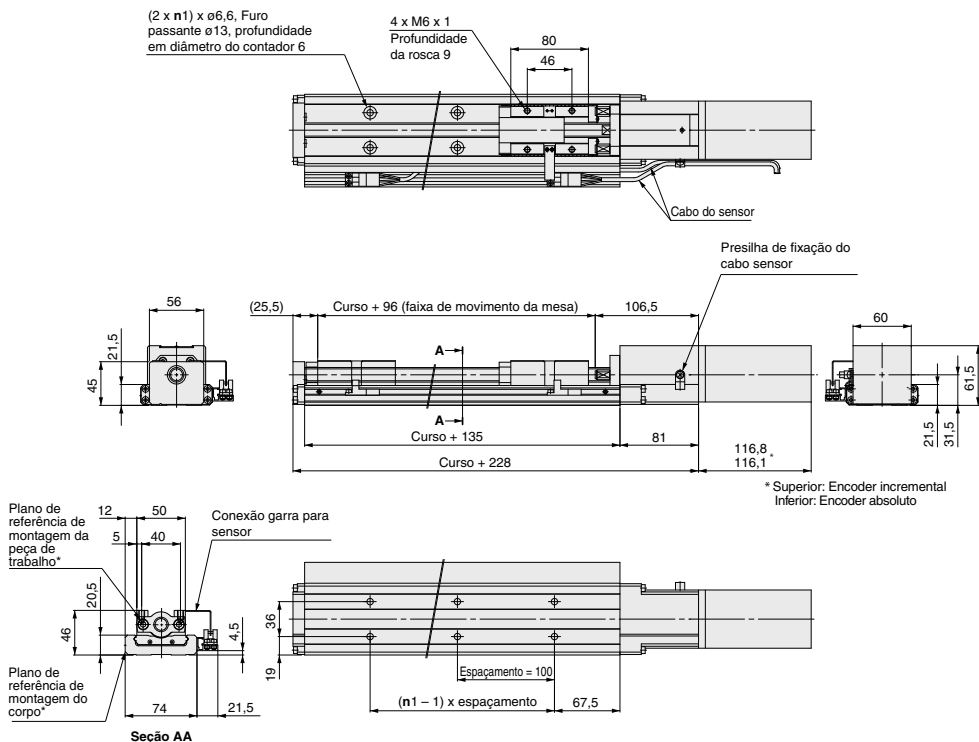
#### Carga máxima

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>A2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |

#### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | Não requer                     |
| <b>A2</b>      | Não requer                     |
| <b>B1</b>      | Não requer                     |
| <b>B2</b>      | Não requer                     |

## Dimensões/LTF8□PL



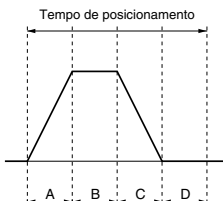
| Modelo          | Curso | n1 |
|-----------------|-------|----|
| LTF8□PL- 100K-□ | 100   | 2  |
| LTF8□PL- 200K-□ | 200   | 3  |
| LTF8□PL- 300K-□ | 300   | 4  |
| LTF8□PL- 400K-□ | 400   | 5  |
| LTF8□PL- 500K-□ | 500   | 6  |
| LTF8□PL- 600K-□ | 600   | 7  |
| LTF8□PL- 700K-□ | 700   | 8  |
| LTF8□PL- 800K-□ | 800   | 9  |
| LTF8□PL- 900K-□ | 900   | 10 |
| LTF8□PL-1000K-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

## Guia do tempo de posicionamento

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

\* 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 (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

# Motor padrão Montagem vertical Série LTF8

Saída do motor

**200** W

Fuso de esferas recirculante

Passo do Fuso (mm) de  
**ø15 mm/10 mm**



## Como pedir

**LTF8 S3 NH - 300 K - R R 2 A1**

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S3</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W |
| <b>S7</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W    |

**Tipo de motor**

**Curso (mm)**

Consulte o curso padrão.

**Tipo de cabo**

|      |                               |
|------|-------------------------------|
| Nada | Sem cabo                      |
| S    | Cabo padrão                   |
| R    | Cabo robótico (cabo flexível) |

**Comprimento do cabo**

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| 2    | 2 m      |
| 5    | 5 m      |
| A    | 10 m     |

**Conector de E/S**

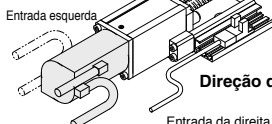
|      |                     |
|------|---------------------|
| Nada | Nenhum              |
| H    | Com conector de E/S |

**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    |

**Fotomicrosensor**

| Nada | Sem sensor/trilha de montagem |
|------|-------------------------------|
| 1    | NPN 1 pg.                     |
| 2    | NPN 2 pps.                    |
| 3    | NPN 3 pps.                    |
| 4    | PNP 1 pg.                     |
| 5    | PNP 2 pps.                    |
| 6    | PNP 3 pps.                    |
| A    | Trilha de montagem            |



**Direção da entrada do cabo**

|      |          |
|------|----------|
| Nada | Sem cabo |
| D    | Direita  |
| E    | Esquerda |

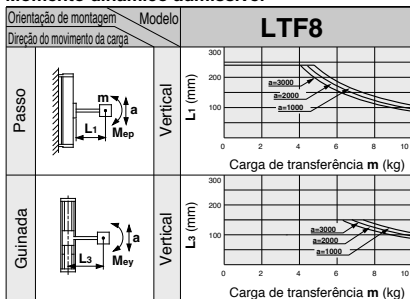
## Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700  | 800  | 900  | 1000 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 5,0                                                                   | 5,9 | 6,7 | 7,5 | 8,4 | 9,2 | 10,0 | 10,9 | 11,7 | 12,5 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 10                                                                    |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 500                                                                   |     |     |     |     | 440 | 350  | 290  | 240  |      |
|                   | 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 recirculante com fio condutor de ø15 mm, 10 mm        |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Driver            | Modelo                                | LECS□□□ (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                  |     |     |     |     |     |      |      |      |      |

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

## Momento admissível (N·m)

### Momento dinâmico admissível



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

Consulte a página 882 para dados de deflexão.

876

## 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.

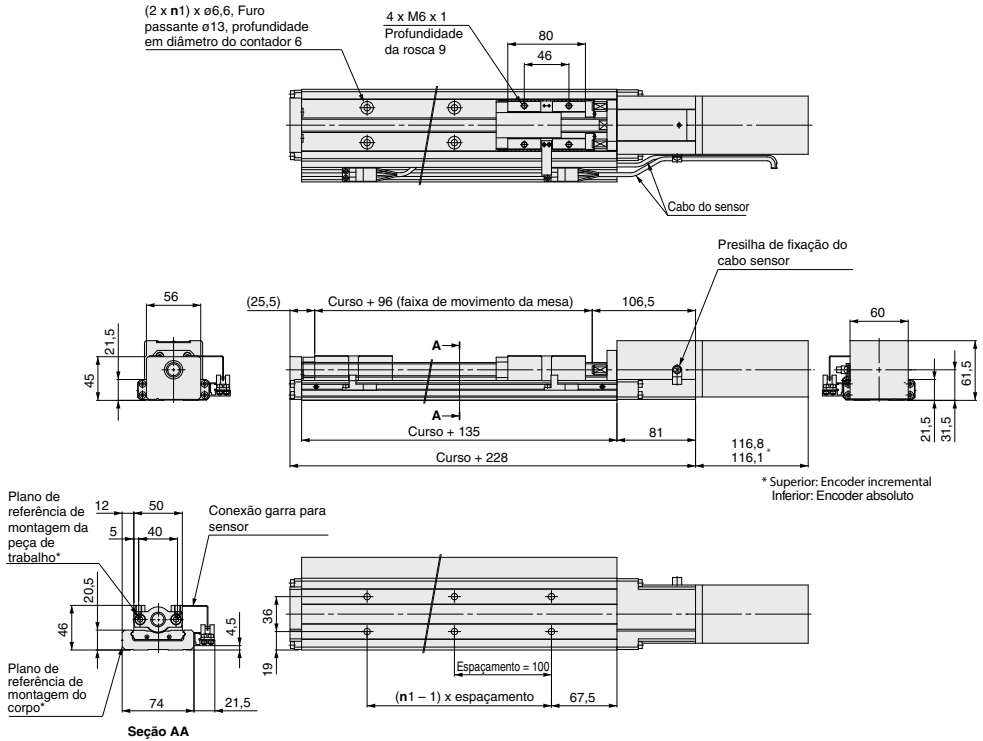
**Carga máxima**

| 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             | Não requer                     |
| B1             | LEC-MR-RB-032                  |
| B2             | Não requer                     |

## Dimensões/LTF8□NH



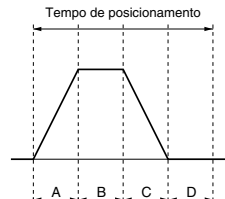
| Modelo          | Curso | n1 |
|-----------------|-------|----|
| LTF8□NH- 100K-□ | 100   | 2  |
| LTF8□NH- 200K-□ | 200   | 3  |
| LTF8□NH- 300K-□ | 300   | 4  |
| LTF8□NH- 400K-□ | 400   | 5  |
| LTF8□NH- 500K-□ | 500   | 6  |
| LTF8□NH- 600K-□ | 600   | 7  |
| LTF8□NH- 700K-□ | 700   | 8  |
| LTF8□NH- 800K-□ | 800   | 9  |
| LTF8□NH- 900K-□ | 900   | 10 |
| LTF8□NH-1000K-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

## Guia do tempo de posicionamento

|                                  |     | Tempo de posicionamento (s) |     |      |      |       |  |
|----------------------------------|-----|-----------------------------|-----|------|------|-------|--|
| Distância do posicionamento (mm) |     | 1                           | 10  | 100  | 500  | 1000  |  |
| Velocidade (mm/s)                | 10  | 0,6                         | 1,6 | 10,6 | 50,6 | 100,6 |  |
|                                  | 100 | 0,6                         | 0,7 | 1,6  | 5,6  | 10,6  |  |
|                                  | 250 | 0,6                         | 0,7 | 1,0  | 2,6  | 4,6   |  |
|                                  | 500 | 0,6                         | 0,7 | 0,9  | 1,7  | 2,7   |  |

\* 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 (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

# Motor padrão Montagem vertical Série LTF8

Saída do motor

**200** W

Fuso de esferas recirculante

Passo do Fuso /mm de  
ø15 mm/20 mm



## Como pedir

LTF8 **S3** **NL** - **300** K - **R** **R** **2** **A1** -

### Tipo de motor

|           |                                              |
|-----------|----------------------------------------------|
| <b>S3</b> | Servomotor de CA (encoder incremental) 200 W |
| <b>S7</b> | Servomotor de CA (encoder absoluto) 200 W    |

### Curso (mm)

Consulte o curso padrão.

### Tipo de cabo

|             |                               |
|-------------|-------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo                      |
| <b>S</b>    | Cabo padrão                   |
| <b>R</b>    | Cabo robótico (cabo flexível) |

### Direção da entrada do cabo

|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>D</b>    | Direita  |
| <b>E</b>    | Esquerda |

### Comprimento do cabo

|             |          |
|-------------|----------|
| <b>Nada</b> | Sem cabo |
| <b>2</b>    | 2 m      |
| <b>5</b>    | 5 m      |
| <b>A</b>    | 10 m     |

### Conector de E/S

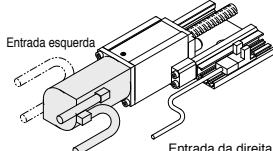
|             |                     |
|-------------|---------------------|
| <b>Nada</b> | Nenhum              |
| <b>H</b>    | Com conector de E/S |

### Tipo de driver

|             |                                                      |
|-------------|------------------------------------------------------|
| <b>Nada</b> | Sem driver                                           |
| <b>A1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 100 V |
| <b>A2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder incremental) 200 V |
| <b>B1</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 100 V    |
| <b>B2</b>   | Tipo de entrada de pulso (encoder absoluto) 200 V    |

### Fotomicrosensor

| <b>Nada</b> | Sem sensor/trilha de montagem |
|-------------|-------------------------------|
| <b>1</b>    | NPN 1 pç.                     |
| <b>2</b>    | NPN 2 pçs.                    |
| <b>3</b>    | NPN 3 pçs.                    |
| <b>4</b>    | PNP 1 pç.                     |
| <b>5</b>    | PNP 2 pçs.                    |
| <b>6</b>    | PNP 3 pçs.                    |
| <b>A</b>    | Trilha de montagem            |



Direção da entrada do motor/sensor

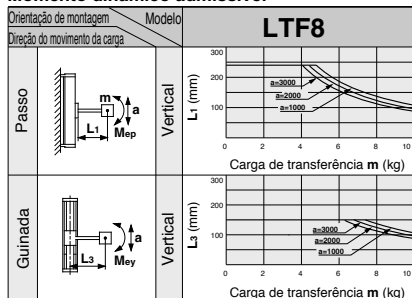
## Especificações

| Curso padrão (mm) |                                       | 100                                                                   | 200 | 300 | 400 | 500 | 600 | 700  | 800  | 900  | 1000 |
|-------------------|---------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|
| Desempenho        | Peso do corpo (kg)                    | 5,0                                                                   | 5,9 | 6,7 | 7,5 | 8,4 | 9,2 | 10,0 | 10,9 | 11,7 | 12,5 |
|                   | Faixa de temperatura de trabalho (°C) | 5 a 40 (Sem condensação)                                              |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Carga de trabalho (kg)                | 5                                                                     |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Velocidade máxima (mm/s)              | 1000                                                                  |     |     |     |     |     |      | 890  | 710  | 580  |
|                   | 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 recirculante com fio condutor de ø15 mm, 20 mm        |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Guia                                  | Guia linear do tipo de estrutura                                      |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
|                   | Conexão do motor/parafuso             | Com acoplamento                                                       |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Sensor            | Modelo                                | Fotomicrosensor EE-SX674 (Consulte a página 883 para obter detalhes.) |     |     |     |     |     |      |      |      |      |
| Driver            | Modelo                                | LECSmm-m (Consulte a página 885 para obter detalhes.)                 |     |     |     |     |     |      |      |      |      |

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

## Momento admissível (N-m)

### Momento dinâmico admissível



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

Consulte a página 882 para dados de deflexão.

878

## 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

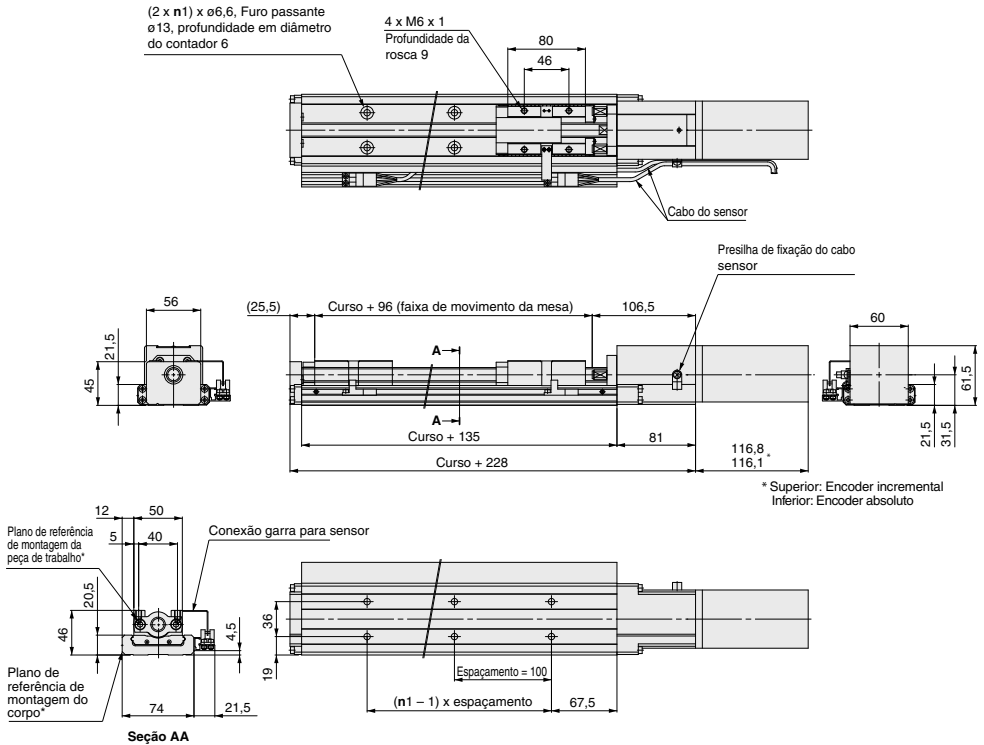
| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>A2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B1</b>      | LEC-MR-RB-032                  |
| <b>B2</b>      | LEC-MR-RB-032                  |

### Metade da carga

| Tipo de driver | Modelo de opção de regeneração |
|----------------|--------------------------------|
| <b>A1</b>      | Não requerido.                 |
| <b>A2</b>      | Não requerido.                 |
| <b>B1</b>      | Não requerido.                 |
| <b>B2</b>      | Não requerido.                 |



## Dimensões/LTF8□NL



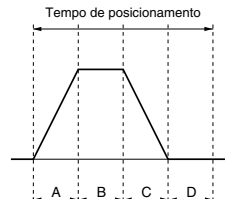
| Modelo          | Curso | n1 |
|-----------------|-------|----|
| LTF8□NL- 100K-□ | 100   | 2  |
| LTF8□NL- 200K-□ | 200   | 3  |
| LTF8□NL- 300K-□ | 300   | 4  |
| LTF8□NL- 400K-□ | 400   | 5  |
| LTF8□NL- 500K-□ | 500   | 6  |
| LTF8□NL- 600K-□ | 600   | 7  |
| LTF8□NL- 700K-□ | 700   | 8  |
| LTF8□NL- 800K-□ | 800   | 9  |
| LTF8□NL- 900K-□ | 900   | 10 |
| LTF8□NL-1000K-□ | 1000  | 11 |

\* O plano de referência de montagem do corpo e o plano de referência de montagem da peça de trabalho devem ser usados como padrão ao montar no equipamento.  
Consulte a página 881 para obter informações sobre a montagem.

## Guia do tempo de posicionamento

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

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



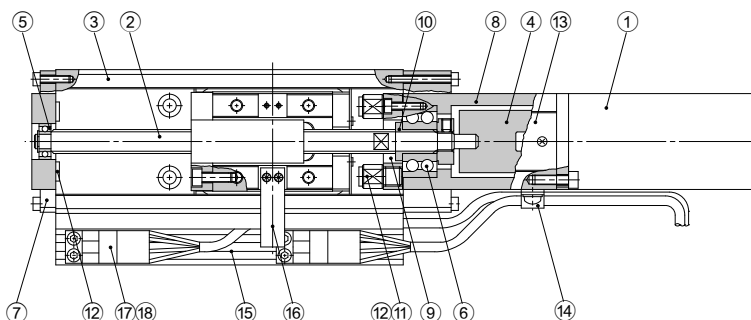
A: Tempo de aceleração  
B: Tempo de velocidade constante  
C: Tempo de desaceleração  
D: Tempo de repouso (0,5 s)  
Aceleração máxima: 3000 mm/s<sup>2</sup>

# Série LTF

## Construção

### Construção

### LTF6/LTF8



#### Lista de peças

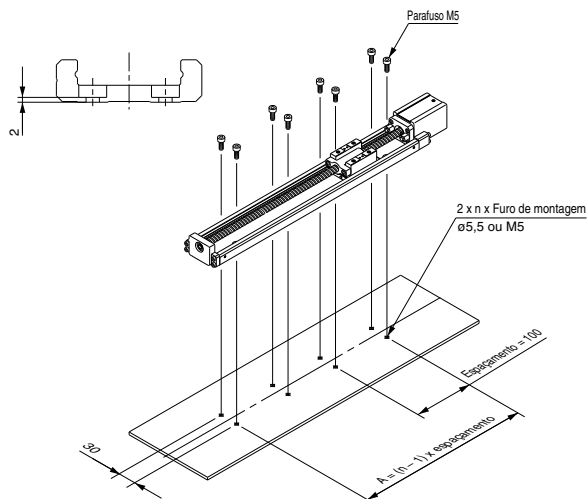
| Nº | Descrição                        | Material         | Nota                          |
|----|----------------------------------|------------------|-------------------------------|
| 1  | Servomotor CA                    | —                | 100/200 W                     |
| 2  | Parafuso                         | —                | Fuso de esferas recirculantes |
| 3  | Guia linear do tipo de estrutura | —                |                               |
| 4  | Acoplamento                      | —                |                               |
| 5  | Rolamento R                      | —                |                               |
| 6  | Rolamento F                      | —                |                               |
| 7  | Alojamento A                     | Liga de alumínio |                               |
| 8  | Alojamento B                     | Liga de alumínio |                               |
| 9  | Retentor do rolamento            | Aço-carbono      |                               |

| Nº | Descrição                 | Material         | Nota    |
|----|---------------------------|------------------|---------|
| 10 | Espaçador                 | Aço inoxidável   |         |
| 11 | Parafuso do amortecedor   | Aço-liga         |         |
| 12 | Amortecedor               | Resina           |         |
| 13 | Placa do alojamento       | Aço macio        |         |
| 14 | Presilha do cabo          | Resina           |         |
| 15 | Trilho do fotomicrosensor | Liga de alumínio |         |
| 16 | Conexão garra para sensor | Aço macio        | Cromado |
| 17 | Fotomicrosensor           |                  |         |
| 18 | Cabo conector do sensor   |                  |         |

# Série LTF Montagem

## Montagem superior

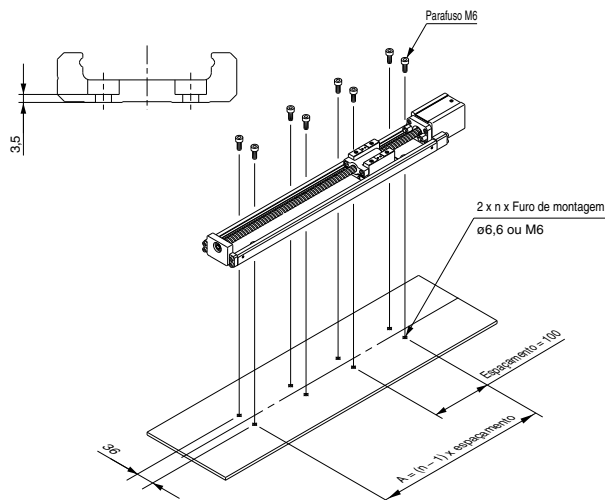
### LTF6



#### Quantidade de furos de montagem

| Curso | n | Quantidade |
|-------|---|------------|
| 100   | 2 | 4          |
| 200   | 3 | 6          |
| 300   | 4 | 8          |
| 400   | 5 | 10         |
| 500   | 6 | 12         |
| 600   | 7 | 14         |

### LTF8



#### Quantidade de furo de montagem

| Curso | n | Quantidade | Curso | n  | Quantidade |
|-------|---|------------|-------|----|------------|
| 100   | 2 | 4          | 600   | 7  | 14         |
| 200   | 3 | 6          | 700   | 8  | 16         |
| 300   | 4 | 8          | 800   | 9  | 18         |
| 400   | 5 | 10         | 900   | 10 | 20         |
| 500   | 6 | 12         | 1000  | 11 | 22         |

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

# Série LTF

## Dados de deflexão

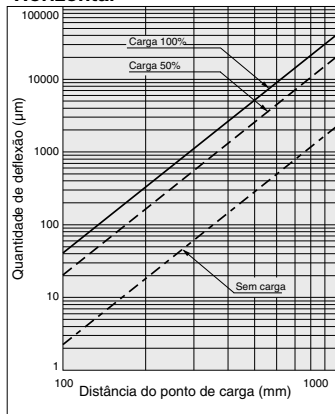
### Dados de deflexão

\* Valores calculados baseados no momento seccional secundário do corpo.

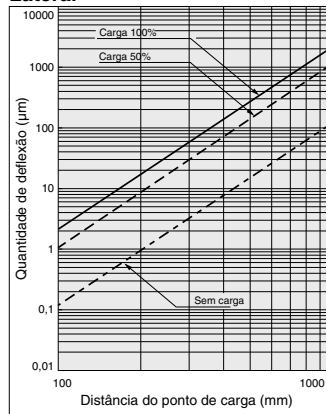
A carga e a quantidade de deflexão no ponto de carga W são mostrados nos gráficos abaixo para cada série.

### LTF6

#### Horizontal

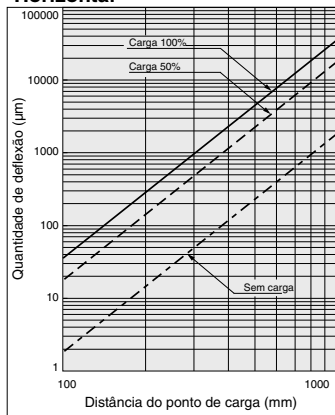


#### Lateral

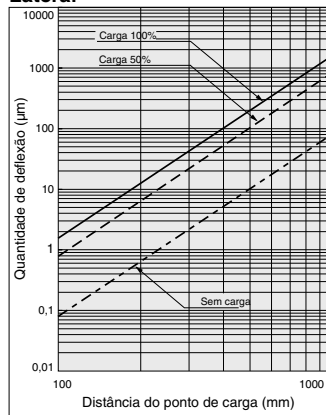


### LTF8

#### Horizontal



#### Lateral



Com mesa e suporte de extremidade simples movidos para o final do curso

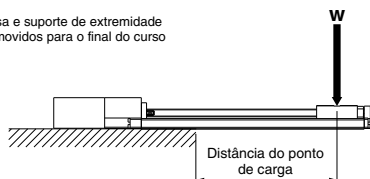


Figura 1. Horizontal

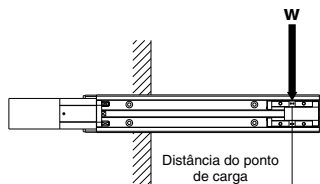


Figura 2. Lateral

# Série LTF/Sensores

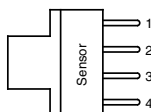
## Fotomicrosensor



Fotomicrosensor padrão para posição doméstica (OMRON Corporation)

### Classificação

|                                   |                                                                                |           |
|-----------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------|-----------|
| Tensão da fonte de alimentação    | 5 a 24 VCC $\pm 10\%$ , ondulação (p-p) 10% ou menos                           |           |
| Consumo de corrente               | 35 mA ou menos                                                                 |           |
| Saída de controle                 | Corrente de carga de 5 a 24 VCC (Ic) 100 mA, tensão residual de 0,8 V ou menos |           |
| Temperatura ambiente              | Corrente de carga (Ic) 40 mA, tensão residual de 0,4 V ou menos                |           |
| Umidade ambiente                  | Operação: $-25$ a $55$ °C (armazenado: $-30$ a $80$ °C)                        |           |
| Referência                        | Operação: 5% a 85% de UR (armazenado: 5% a 95% de UR)                          |           |
| Tipo de saída                     | EE-SX674                                                                       | EE-SX674P |
| Referência do conector com código | NPN                                                                            | PNP       |
| Standard                          | EE-1010                                                                        |           |
|                                   | Marcação CE                                                                    |           |



### Disposição do terminal

|   |        |              |
|---|--------|--------------|
| 1 | Marrom | Vcc (+)      |
| 2 | Branco | L*           |
| 3 | Preto  | SAÍDA        |
| 4 | Azul   | GND (OV) (-) |

\* Normalmente LIG quando a luz está bloqueada. No entanto, se o terminal L e o terminal (+) estiverem em curto, ficará LIG quando a luz entrar.

### Circuito de nível de saída

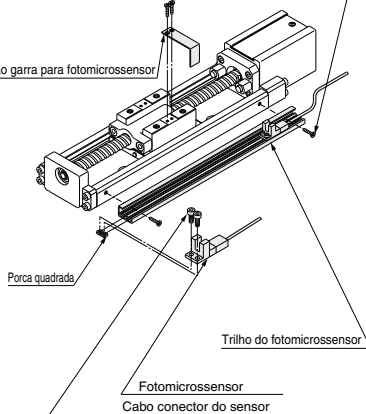
| Condição operacional do transistor de saída | LIG quando a luz entra                                                                                                                                                                                                                   | LIG quando a luz está bloqueada                                                                                                                                                                                                         |
|---------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>NPN</b>                                  |                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                         |
| <b>Circuito de saída</b>                    | <p>* Normalmente LIG quando a luz está bloqueada. No entanto, se o terminal L e o terminal (+) estiverem em curto, ficará LIG quando a luz entrar.</p>                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                         |
| <b>PNP</b>                                  |                                                                                                                                                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                         |
| <b>Cronograma</b>                           | <p>("L" e "+" em curto)</p> <p>Luz acesa</p> <p>Luz bloqueada</p> <p>Lâmpada indicadora acesa (vermelha)</p> <p>Apagada</p> <p>Transistor de saída</p> <p>DES L</p> <p>Operar</p> <p>Carga 1 (Relé)</p> <p>Retorno</p> <p>H</p> <p>L</p> | <p>("L" e "+" abertos)</p> <p>Luz acesa</p> <p>Luz bloqueada</p> <p>Lâmpada indicadora acesa (vermelha)</p> <p>Apagada</p> <p>Transistor de saída</p> <p>DES L</p> <p>Operar</p> <p>Carga 1 (Relé)</p> <p>Retorno</p> <p>H</p> <p>L</p> |

### Fotomicrosensor/Conexão garra para montagem do fotomicrosensor

Parafuso de máquina escareada Phillips (Classe 1) (M2,6 x 5)  
Torque de aperto:  $0,16 \pm 0,01$  N·m

Parafuso de máquina escareada Phillips (Classe 1) (M2 x 4)  
Torque de aperto:  $0,07 \pm 0,01$  N·m

Conexão garra para fotomicrosensor



LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Certifique-se de usar os parafusos de montagem fixados. Monte o fotomicrosensor de acordo com a imagem à direita.

Monte a conexão garra do fotomicrosensor de acordo com a imagem à direita.

Observe o torque de aperto prescrito. Use um adesivo especial para os parafusos de travamento.



# Sensores de proximidade e Precauções com fotomicrosensores

Leia antes do manuseio.

Consulte as páginas principais para ver as precauções sobre as respectivas séries.

## Fotomicrosensores e sensores de proximidade para a posição doméstica

### Uso incorreto

#### ⚠ Cuidado

**1. Não operar acima da faixa de tensão nominal.**

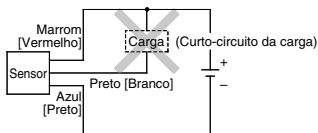
Se você aplicar uma tensão maior do que a faixa de tensão nominal, o equipamento poderá ser danificado.

**2. Evite cabeamento incorreto, como polaridade da fonte de alimentação.**

Caso contrário, o equipamento poderá ser danificado.

**3. Não faça o curto circuito da carga. (Não esta belea conexão com a fonte de alimentação.)**

Caso contrário, o equipamento poderá ser danificado.



### Outros

#### ⚠ Cuidado

**1. As linhas de alimentação e de alta tensão não devem ficar na mesma tubulação ou duto que o cabeamento do fotomicrosensor, pois o sistema poderá apresentar mau funcionamento ou ficar danificado devido à indução. É necessário separar o cabeamento ou a tubulação individual para evitar esse tipo de problema.**

**2. Se você estiver trabalhando com uma pequena carga de indução, como relé, estabeleça a conexão dos fios conforme mostrado na figura abaixo. (Nesse caso, certifique-se de conectar um diodo de supressão de tensão reversa.)**

