単軸電動アクチュエータ

LJ1H Series

高剛性直動ガイド

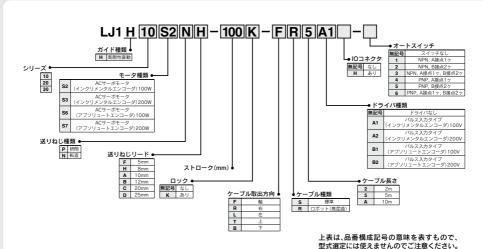




シリーズ	モータ種類	ガイド種類	取付姿勢	型式	送りねじ 研削ボールねじ	Jード mm 転造ボールねじ	ページ
				LJ1H10	12	12	P.790~
	標準 高剛性 LJ1H 標準 直動ガイト			LJ1H20	10 20	10 20	P.794~
1 14 11		高剛性 直動ガイド		LJ1H30	25	25	P.802~
LJIN				LJ1H10	8 12	8 12	P.806~
		垂直	LJ1H20	5 10	5 10	P.814~	
			LJ1H30	10	10	P.822~	

■オプション P.826
■構造図 P.827~
■取付方法 P.830~
■たわみデータ P.833

品番構成



LJ1 LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LC6

LZ□

LC3F2 D-□

モータ 標準 水平取付仕様



高剛性 直動

研削ボールねじ ø12mm/y−к12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	
	本体質量	kg	5.2	6.0	6.8	7.5	8.3	
	使用温度範囲	$^{\circ}$		5~4	0(結露なき	こと)		
性能	可搬質量	般質量 kg 1 0						
	最大速度	mm/s	600					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02					
	モータ				-ボモータ(1			
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ	研削ボールねじ ø12mm リード12mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付					
ドライバ	型式			LECS]□-□(詳細	P.885)		

許容モーメント(N·m)

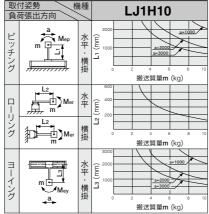
静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量(kg) ワークの加速度 (mm/s²)

Me: 動的モーメント L:ワーク重心までのオーバ・ ハング量(mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

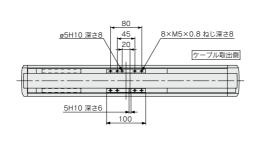
最大負荷の場合

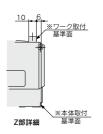
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

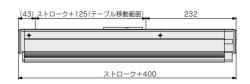
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H10** Series

外形寸法図/LJ1H10□PB



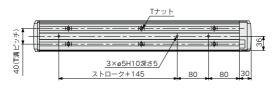








A部詳細図 (スイッチ溝)



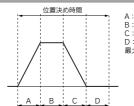


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

			位置	決め時間(sec)	
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※運転条件によって多少異なります。



A:加速時間

B:等速時間 C:減速時間

D:整定時間(0.3sec) 最大加速度は3000mm/s²

SMC

791

LJ1 LG1

LTF

LXF

LXP

LXS

LC6□

LC3F2

n 🗆

D-□ E-MY

モータ 標準 水平取付仕様



高剛性 直動

転造ボールねじ ø12mm/y−к12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法



仕様

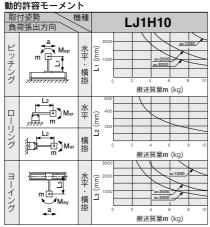
	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	
	本体質量	kg	5.2	6.0	6.8	7.5	8.3	
	使用温度範囲	$^{\circ}$		5~4	-0(結露なき	こと)		
性能	可搬質量	可搬質量 kg 10						
	最大速度	mm/s	600					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05					
モータ			ACサーボモータ(100W)					
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ	転造ボールねじ ø12mm リード12mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付					
ドライバ	型式			LECS	□-□(詳細	P.885)		

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

m :搬送質量(kg) a : ワークの加速度 (mm/s²) Me: 動的モーメント ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

ØSMC

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

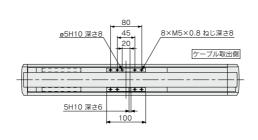
最大負荷の場合

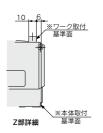
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

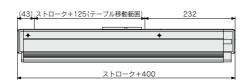
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H10** Series

外形寸法図/LJ1H10□NB



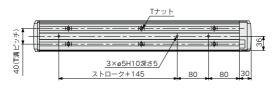








A部詳細図 (スイッチ溝)



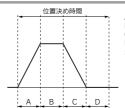


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

			位置	決め時間(sec)	
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※運転条件によって多少異なります。



Α	:	加速時間

B:等速時間 C:減速時間

D:整定時間(0.3sec) 最大加速度は3000mm/s²

793

LJ1 LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LC6

LZ

LC3F2

D-

モータ 標準 水平取付仕様



高剛性 直動

研削ボールねじ ø15mm/y−к10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法



仕様

			400	000	000	400	F00		
標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600	
	本体質量	kg	7.7	8.9	10.1	11.2	12.6	13.7	
性能	使用温度範囲	${\mathbb C}$	5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg	30						
	最大速度	mm/s	500						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02						
	モータ		ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式					t	
主要部品	送りねじ		研削ボールねじ ø15mm リード10mm					m	
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N·m)

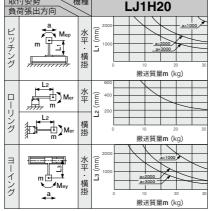
静的許容モーメント

97010 C	,.,	_
ピッチング	71	٦
ローリング	83	
ヨーイング	75	٦

- m : 搬送質量(kg)
- クの加速度 (mm/s²) Me:動的モーメント
- : ワーク重心までのオーバ· ハング量(mm)

取付姿勢 機種 負荷張出方向

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

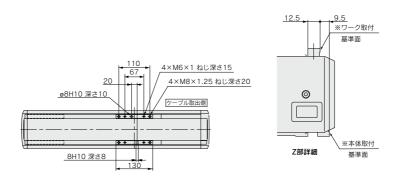
最大負荷の場合

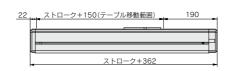
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

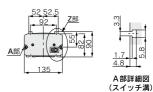
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

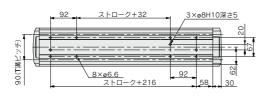
モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H20** Series

外形寸法図/LJ1H20□PA











※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)						
位置決め	距離(mm)	1	10	100	300	600		
(mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4		
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5		
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9		
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8		

※運転条件によって多少異なります。

	位置決	め時間	-	A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 C:減速時間(最大加速度は3
Α	В	С	D	
			位置決め時間 A B C	

LZ□

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6□

LC3F2

D-□ E-MY

0.4sec) 3000mm/s²

SMC

モータ 標準 水平取付仕様

高剛性 直動 100_w

研削ボールねじ ø15mm/y−⊦20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク	mm	500	600	700	800	900	1000	
	本体質量	kg	12.6	13.7	14.5	15.3	17.2	18.6	
	使用温度範囲	$^{\circ}$	5~40(結露なきこと)						
性能	可搬質量	kg	30						
最	最大速度注)	mm/s	1000	1000	930	740	600	500	
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02						
	モータ		ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ		研削ボールねじ ø15mm リード20mm						
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						

注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.797の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

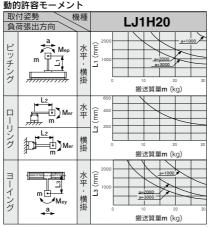
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

搬送質量(kg) ワークの加速度 (mm/s²) Me: 動的モーメント

: ワーク重心までのオーバー ハング量 (mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

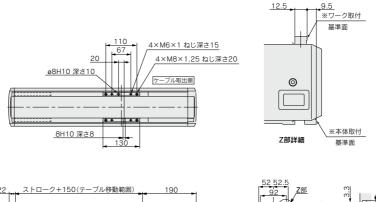
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

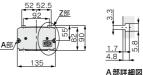
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

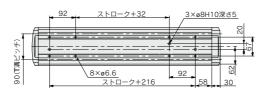
モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H20** Series

外形寸法図/LJ1H20□PC











※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

			位置決め時間(sec)					
位置決め	距離(mm)	1 10 100 500 1000						
	10	0.6	1.5	10.5	50.5	100.5		
速度	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5		
(mm/s)	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7		
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9		

[※]運転条件によって多少異なります。

位置決め時間 A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間 (0.4sec) 最大加速度は2000mm/s²

搬送質量毎の最大速度

				単位(mm/s)		
TII	搬送質量(kg)					
型式	15	20	25	30		
LJ1H20□PC-500-□	1000	700	500	500		
LJ1H20□PC-600-□	1000	700	500	500		
LJ1H20□PC-700-□	930	600	500	500		
LJ1H20□PC-800-□	740	600	500	500		
LJ1H20□PC-900-□	600	500	500	500		
LJ1H20□PC-1000-□	500	500	500	500		

797

LJ1 LG1

(スイッチ溝)

LTF

LECS |

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

モータ 標準 水平取付仕様



高剛性 直動

転造ボールねじ ø15mm/y−к10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法



仕様

	I = 1 = 1								
	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	
性能	本体質量	kg	7.7	8.9	10.1	11.2	12.6	13.7	
	使用温度範囲	${\mathbb C}$	5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg	30						
	最大速度	mm/s	500						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05						
	モータ		ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式					ť	
主要部品	送りねじ		転造ボールねじ ø15mm リード10mm					m	
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

- m :搬送質量(kq) - クの加速度(mm/s²)
- Me:動的モーメント L : ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)

耳	双付姿勢機可張出方向	種			LJ1H20
ヒッチング	a	/ 水平·横掛	L1 (mm)	1000	_a=1000 _a=2000 _a=3000 _a=3000 _a=3000 _a=3000
	Mer m	水平	-2 (mm)	400	
ーリング	Mer Mer	横掛	7	0	10 20 30 搬送質量 m (kg)
ヨーイング	Mey a	水平·横掛	mm)	1000	a=1000 a=2000 a=3000 b=3000 m 搬送質量m (kg)

たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

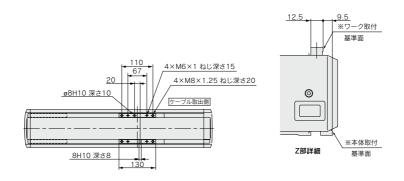
最大負荷の場合

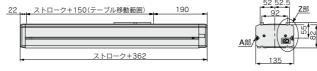
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

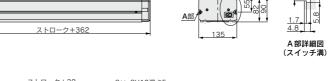
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

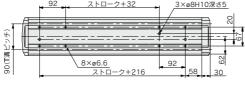
モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H20** Series

外形寸法図/LJ1H20□NA









※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

11.5	
9.4 18 0	
T溝寸法	

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
速度 (mm/s)	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
速度	10 100 250	0.5 0.5	1.4 0.6 0.6	10.4 1.5 0.9	30.4 3.5 1.7	60.4 6.5 2.9

※運転条件によって多少異なります。

位置決め時間	A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間(0.4sec) 最大加速度は3000mm/s ²

LJ1 LG1

LTF

LECS LXF

LXP

LXS LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

モータ 標準 水平取付仕様

100_w

高剛性 直動

転造ボールねじ ø15mm/y−к20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク	mm	500	600	700	800	900	1000	
性能	本体質量	kg	12.6	13.7	14.5	15.3	17.2	18.6	
	使用温度範囲	$^{\circ}$		5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg			3	0			
	最大速度注)	mm/s	1000	1000	930	740	600	500	
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05						
	モータ		ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式					t	
主要部品	送りねじ		転造ボールねじ ø15mm リード20mm				m		
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						
	- International Association and Association an								

注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.801の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モ

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m :搬送質量(kg) a : ワークの加速度 (mm/s²) Me: 動的モーメント

: ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)

到巾	動的許容モーメント					
-	取付姿勢 機種 負荷張出方向			LJ1H20		
ピッチング	Mep m 5	水平·横掛	L1 (mm)	_a=1000 _a=3000 _a=3000 _a=3000 _a=3000 _a=3000		
	L2 Mer	水平	(mm) 200			
ローリング	L2 Mer	横掛	ا د د	10 20 30 搬送質量 m (kg)		
ヨーイング	Mey	水平·横掛	(mm) 1000	a=1000 a=2000 b=3000 10 20 30 搬送質量m (kg)		

たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

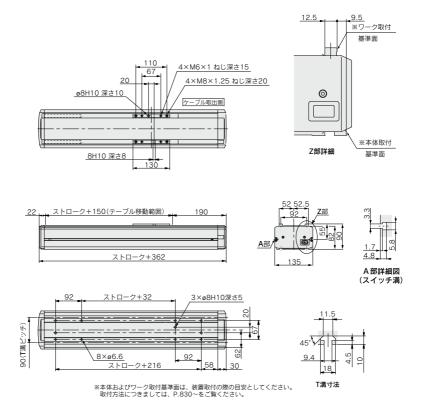
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H20** Series

外形寸法図/LJ1H20□NC



位置決め時間の目安

			位置決め時間(sec)						
位置決め	距離(mm)	1	10	100	500	1000			
10 速度 100	0.6	1.5	10.5	50.5	100.5				
	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5			
(mm/s)	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7			
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9			
147 VSB +- 47 (/)		J. 60 Acres 1	_			•			



	位置決	め時間	•	A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間(0.4sec) 最大加速度は2000mm/s ²
A	В	С	D	

搬送質量毎の最大速度

				単位(mm/s)
TII		搬送貨	質量(kg)	
型式	15	20	25	30
LJ1H20□NC-500-□	1000	700	500	500
LJ1H20□NC-600-□	1000	700	500	500
LJ1H20□NC-700-□	930	600	500	500
LJ1H20□NC-800-□	740	600	500	500
LJ1H20□NC-900-□	600	500	500	500
LJ1H20□NC-1000-□	500	500	500	500

801

LJ1 LG1

LTF

LECS |

LXP

LXS

LC6□

LZC LC3F2

20012

D-□

モータ 標準 水平取付仕様

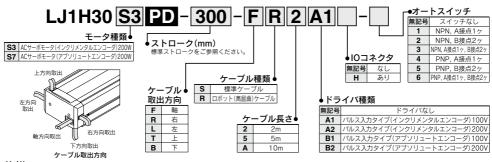


高剛性 直動

研削ボールねじ ø25mm/y−ド25mm

LJ1H30 Series

型式表示方法



仕様

標準ストローク	mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
本体質量	kg	16.0	18.0	20.0	22.0	24.0	28.5	33.0	37.0	43.0
使用温度範囲	$^{\circ}$		5~40(結露なきこと)							
可搬質量	kg		60							
最大速度 ^{注)}	mm/s		1000 700 500							500
繰返し位置決め精度	mm		±0.02							
モータ					ACサー	ボモータ(200W)			
エンコーダ				インク	フリメンタ	ル/アブ	ソリュート	>方式		
送りねじ				研削ホ				25mm		
ガイド		高剛性直動ガイド								
モータ/ねじ間結合			カップリング付							
型式		LECS□□-□(詳細P.885)								
	使用温度範囲 可搬質量 最大速度注) 繰返し位置決め精度 モータ エンコーダ 送りねじ ガイド モータ/ねじ間結合	本体質量 kg 使用温度範囲 C 可搬質量 kg 最大速度注) mm/s 繰返し位置決め精度 T モータ エンコーダ 送りねじ ガイド モータ/ねじ間結合	本体質量 kg 16.0 使用温度範囲 C 可搬質量 kg 最大速度注) mm/s 繰返し位置決め精度 mm モータ エンコーダ 送りねじ ガイド モータ/ねじ間結合	本体質量	本体質量 kg 16.0 18.0 20.0 使用温度範囲 C 可搬質量 kg 最大速度注) mm/s 繰返し位置決め精度 mm エータ イングライングライングライングライングライングライングライングライングライングラ	本体質量 kg 16.0 18.0 20.0 22.0 使用温度範囲 で 5~40 可機質量 kg	本体質量 kg	本体質量 kg	本体質量 kg	本体質量 kg

注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.803の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

61.6701 C	, , ,
ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m :搬送質量(kg)

a : ワークの加速度 (mm/s²) Me: 動的モーメント

ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)

動的許容モーメント 取付姿勢 機種 **LJ1H30** 負荷張出方 - a=1000 水平・ (mm) Ŧ 棤 ング 搬送質量m (kg) 水平 mm) ーリング ۲ 搬送質量m(ka) 水平・ \exists (mu 1 ొ 棤 搬送質量m (kg)

たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

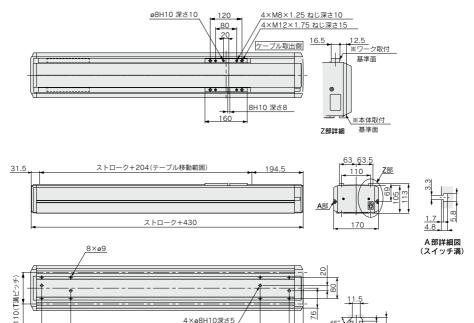
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H30** Series

外形寸法図/LJ1H30□PD



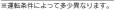
4×ø8H10深さ5

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

110

			位置決め時間(sec)						
位置決め	距離(mm)	1	10	100	750	1500			
	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0			
速度	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1			
(mm/s)	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2			
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9			



位置決め時間	A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間(1.0sec) 最大加速度は3000mm/s ²
A B C D	-

92

T溝寸法

110

搬送質量毎の最大速度

						単位(mm/s)
型式			搬送質	量(kg)		
	10	20	30	40	50	60
LJ1H30□PD-200~1000-□	1000	1000	1000	1000	900	800
LJ1H30□PD-1200-□	700	700	700	700	700	700
LJ1H30□PD-1500-□	500	500	500	500	500	500
LJ1H30□PD-200~1000-□	1000	900	800	700	650	600
LJ1H30□PD-1200-□	700	700	700	700	650	600
LJ1H30□PD-1500-□	500	500	500	500	500	500

[※]上記の条件を超える場合にはご相談ください。

LJ1

LG1 LTF

LECS

LXF LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

モータ 標準 水平取付仕様 **L_J1H30**



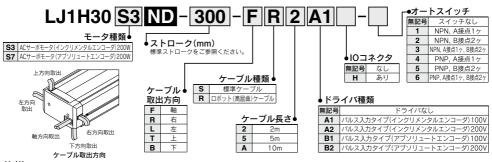
高剛性直動ガイド

転造ボールねじ ø**25**mm/リード**25**mm

LJ1H30 Series

 ϵ

型式表示方法



仕様

	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
	本体質量	kg	16.0	18.0	20.0	22.0	24.0	28.5	33.0	37.0	43.0
	使用温度範囲	$^{\circ}$		5~40(結露なきこと)							
性能	可搬質量	kg					60				
	最大速度注	mm/s		1000 700 500							500
	繰返し位置決め精度	mm		±0.05							
	モータ					ACサー	ボモータ(200W)			
	エンコーダ				インク	フリメンタ	ル/アブ	ソリュート	>方式		
主要部品	送りねじ				転造ホ	ールねじ	ø25mm	リード2	25mm		
	ガイド					高剛	性直動ガ	イド			
	モータ/ねじ間結合			カップリング付							
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)								

注) 搬送質量によって速度に制限があります。P.805の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量(kg) a : ワークの加速度(mm/s²) Me: 動的モーメント L : ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)

動的許容モーメント 取付姿勢 **LJ1H30** 負荷張出方 水平・ (mm) レッチ ت ング 横 掛 搬送質量m (kg) 水平 Œ ーリング ۲ 横掛 搬送質量m (kg) 水平・ \exists ლ 1 横 掛

たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

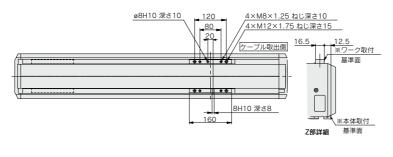
最大負荷の場合

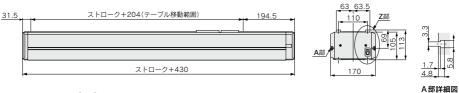
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

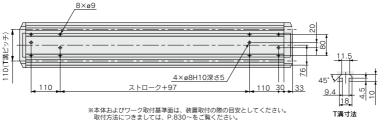
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

モータ標準/水平取付仕様 **LJ1H30** Series

外形寸法図/LJ1H30□ND

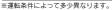






位置決め時間の目安

			位置決め時間(sec)					
位置決め	位置決め距離(mm)		1 10 100 750 1500					
	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0		
速度	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1		
(mm/s)	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2		
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9		



_		位置決	め時間	-	A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間(1.0sec) 最大加速度は3000mm/s ²
	Ι Δ	R		D	1 1 1

搬送質量毎の最大速度

						単位(mm/s)
4-07			搬送質	質量(kg)		
型式	10	20	30	40	50	60
LJ1H30□ND-200~1000-□	1000	1000	1000	1000	900	800
LJ1H30□ND-1200-□	700	700	700	700	700	700
LJ1H30□ND-1500-□	500	500	500	500	500	500
LJ1H30□ND-200~1000-□	1000	900	800	700	650	600
LJ1H30□ND-1200-□	700	700	700	700	650	600
LJ1H30□ND-1500-□	500	500	500	500	500	500

[※]上記の条件を超える場合にはご相談ください。

LJ1

LG1

LTF LECS

LXF

LXP

LXS

LC6□ LZ□ LC3F2

D- \square

(スイッチ溝)

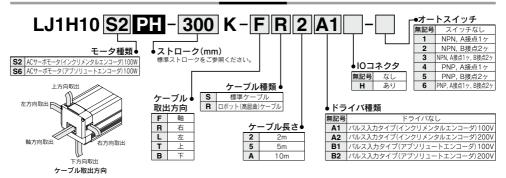


高剛性 直動 ガイド 研削ボールねじ ø**12**mm/リード**8**mm

LJ1H10 Series

((

型式表示方法



仕様

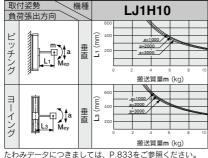
	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	
	本体質量	kg	5.5	6.3	7.1	7.8	8.6	
	使用温度範囲	C		5~4	10(結露なき	こと)		
性能	可搬質量	kg			10			
	最大速度 mm/s 400							
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02					
	モータ			ACサーボモ	- タ(100\	M)ロック付		
	エンコーダ		イ:	ンクリメン:	タル/アブン	/リュート方	式	
主要部品	送りねじ		研削ボールねじ ø12		ねじ ø12mm リード8mm			
ガイド			高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合		カップリング付					
ドライバ	型式			LECS[□-□(詳細	P.885)		

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2
m :搬送質量(kg)	

a:ワークの加速度(mm/s²) Me:動的モーメント L:ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)



たりのオータに Jさましては、P.033をこ参照ください。 注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

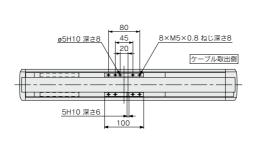
最大負荷の場合

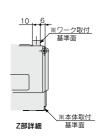
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

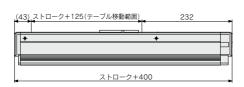
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 **LJ1H10** Series

外形寸法図/LJ1H10□PH



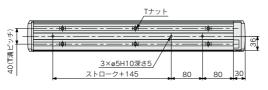








A部詳細図 (スイッチ溝)





※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め	距離(mm)	1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7

※運転条件によって多少異なります。

	位置決	め時間		
/				
-7-				<u> </u>
A	В	С	D	
-	-			

A:加速時間

B: 等速時間 C: 減速時間 D: 整定時間(0.3sec) 最大加速度は3000mm/s²

SMC

807

LJ1 LG1

LTF

LECS LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

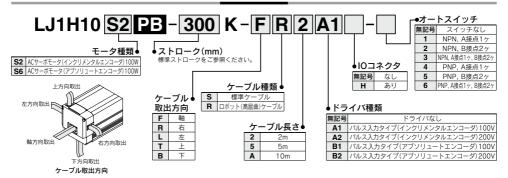


高剛性 直動

研削ボールねじ ø12mm/y−к12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法



仕様

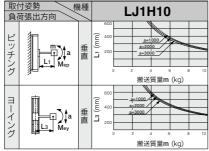
	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500		
性能	本体質量	kg	5.5	6.3	7.1	7.8	8.6		
	使用温度範囲	${\mathbb C}$	5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg			5				
	最大速度	mm/s	600						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02						
	モータ		ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ		研削ボールねじ ø12mm リード12mm						
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	10.2	
ヨーイング	10.2	

- m : 搬送質量(kg)
- a : ワークの加速度 (mm/s²) Me: 動的モーメント 3: 期的モーメント : ワーク重心までのオーバ-ハング量(mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。 注) 本製品をご使用の際、同生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

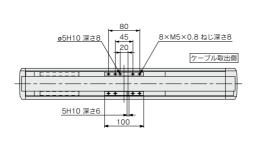
最大負荷の場合

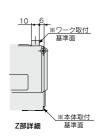
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

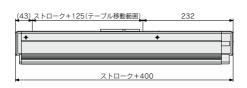
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

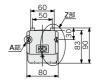
モータ標準/垂直取付仕様 **LJ1H10** Series

外形寸法図/LJ1H10□PB



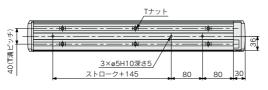








A部詳細図 (スイッチ溝)





※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め	距離(mm)	1	10	100	250	500	
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3	
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4	
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1	
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4	

※運転条件によって多少異なります。

	-	位置決	め時間	
	,			
-	7			
	A	В	С	D

Α	÷	加速時間

B:等速時間

C: 減速時間 D: 整定時間(0.3sec) 最大加速度は3000mm/s²

LJ1 LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

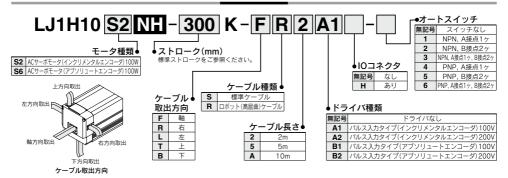


高剛性 直動

転造ボールねじ ø12mm/y-β8mm

LJ1H10 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500		
	本体質量	kg	5.5	6.3	7.1	7.8	8.6		
性能	使用温度範囲	\mathbb{C}	5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg	10						
	最大速度	mm/s	400						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05						
	モータ		ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ		転造ボールねじ ø12mm リード8mm						
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式 LECS 二-二(詳細P.8					P.885)			

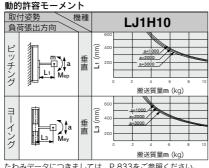
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ビッチング	10.2
ヨーイング	10.2

m :搬送質量(kg)

a : ワークの加速度 (mm/s²) Me: 動的モーメント ワーク重心までのオー ハング量(mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。 注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

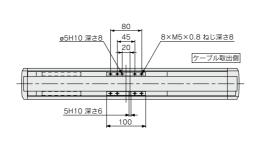
最大負荷の場合

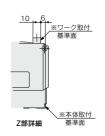
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

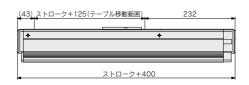
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 **LJ1H10** Series

外形寸法図/LJ1H10□NH











A部詳細図 (スイッチ溝)

LJ1

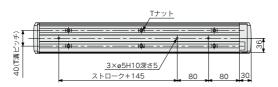
LG1

LTF LECS

LXF LXP

LXS

LC6□ LZ□ LC3F2





※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め距離(mm)		1	10	100	250	500	
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3	
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4	
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9	
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7	

※運転条件によって多少異なります。

		位置決	め時間		
	,	-			
_				_	_
	- A	В	C	D	

A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間(0.3sec) 最大加速度は3000mm/s²

D-□ E-MY

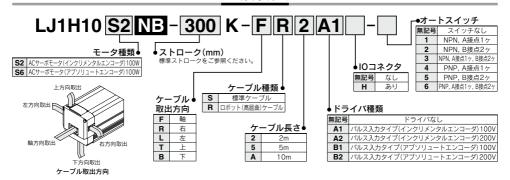


高剛性 直動

転造ボールねじ ø12mm/y−к12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500			
	本体質量	kg	5.5	6.3	7.1	7.8	8.6			
	使用温度範囲	\mathbb{C}		5~4	-0(結露なき	こと)				
性能	可搬質量	kg	5							
	最大速度	mm/s	600							
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05							
	モータ			ACサーボヨ	ンサーボモータ(100W)ロック付					
	エンコーダ		イン	ンクリメン:	リメンタル/アブソリュート方式					
主要部品	送りねじ		転進	ボールねじ	ø12mm	2mm リード12mm				
	ガイド		高剛性直動ガイド							
	モータ/ねじ間結合		カップリング付							
ドライバ	型式			LECS□□-□(詳細P.885)						

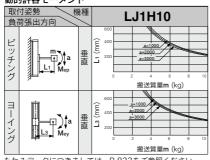
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量(kg) ークの加速度 (mm/s²) Me:動的モーメント L:ワーク重心までのオー ハング量(mm)

垂直 ・チング



-たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。 注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

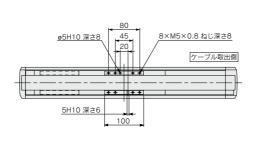
最大負荷の場合

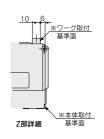
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

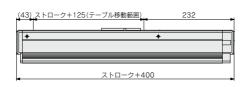
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

モータ標準/垂直取付仕様 **LJ1H10 Series**

外形寸法図/LJ1H10□NB



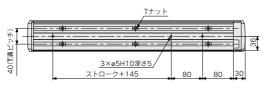








A部詳細図 (スイッチ溝)





※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め	距離(mm)	1	10	100	250	500	
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3	
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4	
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1	
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4	

※運転条件によって多少異なります。

		位置決	め時間		A . +:
	/		\	•	A: 加 B: 等 C: 数 D: 数
_					
	Α	В	С	D	

A:加速時間

B:等速時間 C:減速時間

D:整定時間(0.3sec) 最大加速度は3000mm/s²

(0.3sec)

LJ1 LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS LC6

LZ□

LC3F2

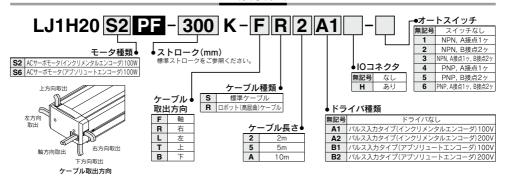
D-□



研削ボールねじ ø15_{mm}/y−к5_{mm}

LJ1H20 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク mm		100	200	300	400	500	600		
	本体質量	kg	8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0		
	使用温度範囲	°C		5	~40(結盟	露なきこと)			
性能	可搬質量	kg	kg 15							
最大速度 mm/s 250					250					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02							
	モータ			ACサー	ボモータ	(100W) 🗆	1ック付			
	エンコーダ		-	インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ		To To	研削ボールねじ ø15mm リード5mm						
	ガイド		高剛性直動ガイド							
	モータ/ねじ間結合				カップ!	ノング付				
ドライバ	型式			LEC	SUU-U	(詳細P.8	85)			

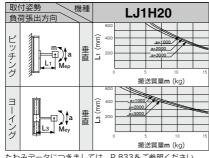
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

87 P 1 P C	ハント
ピッチング	71
ヨーイング	75

搬送質量(kg)

- クの加速度(mm/s²) Me: 動的モーメント : ワーク重心までのオ· ハング量(mm)



動的許容モーメント

たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。 注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

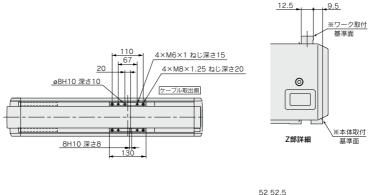
最大負荷の場合

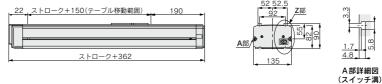
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

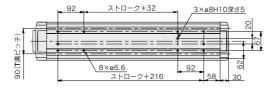
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□PF







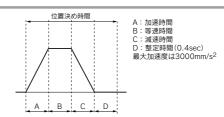


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め	距離(mm)	1 10 100 300 600					
速度	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4	
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5	
(mm/s)	125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3	
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9	

※運転条件によって多少異なります。



LJ1 LG1

LTF LECS

LXF

LXP LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-□



高剛性直動ガイド

研削ボールねじ ø**15**mm/リード**10**mm

LJ1H20 Series

 ϵ

型式表示方法



仕様

標準ストローク mm		100	200	300	400	500	600		
	本体質量	kg	8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0	
	使用温度範囲	$^{\circ}$		5	~40(結盟	客なきこと	:)		
性能	可搬質量	kg			8	3			
	最大速度	mm/s	500						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02						
	モータ		ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ		研削ボールねじ ø15mm リード10mm						
	ガイド				高剛性直				
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)							

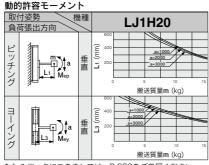
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

10. P. P. I II C	,
ピッチング	71
ヨーイング	75

m : 搬送質量(kg) a : ワークの加速度(mm/s²)

Me:動的モーメント L:ワーク重心までのオーバ ハング量(mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。 注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

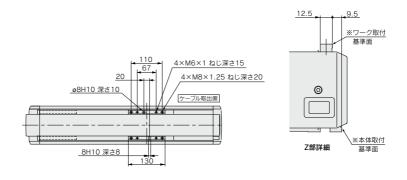
最大負荷の場合

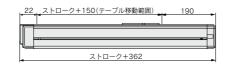
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

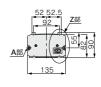
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 LJ1H20 Series

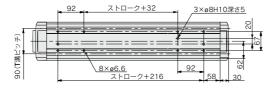
外形寸法図/LJ1H20□PA













※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)						
位置決め	距離(mm)	1	10	100	300	600		
速度	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4		
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5		
(mm/s)	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9		
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8		

※運転条件によって多少異なります。

	位置決	め時間	-	A:加速時間 B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間0.4sec) 最大加速度は3000mm/sz	
А	В	С	D		

LJ1 LG1

LTF LECS

LXF

LXP

LC6

LZ

LC3F2



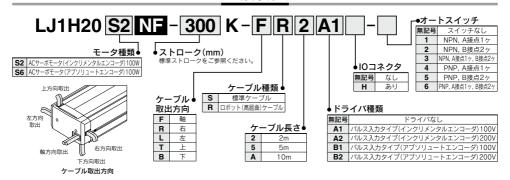
高剛性直動ガイド

転造ボールねじ ø**15**mm/リード**5**mm

LJ1H20 Series

 ϵ

型式表示方法



仕様

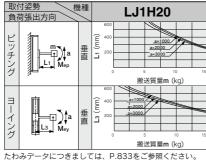
標準ストローク mm		100	200	300	400	500	600		
	本体質量	kg	8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0	
	使用温度範囲	${\mathbb C}$		5	~40(結盟	喜なきこと	:)		
性能	可搬質量	kg			1	5			
	最大速度	mm/s	250						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05						
	モータ		ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式						
主要部品	送りねじ		転造ボールねじ ø15mm リード5mm					n	
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

- m : 搬送質量(kg) a : ワークの加速度(mm/s²)
- Me: 動的モーメント L:ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)



注)本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

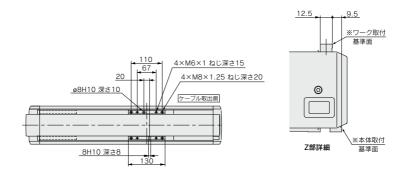
最大負荷の場合

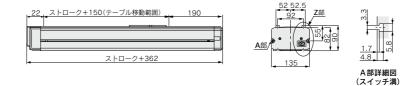
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

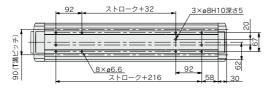
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□NF







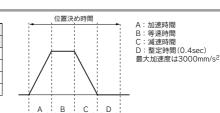


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)							
距離(mm)	1	10	100	300	600				
10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4				
100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5				
125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3				
250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9				
	10 100 125	10 0.5 100 0.5 125 0.5	拒離(mm) 1 10 10 0.5 1.4 100 0.5 0.6 125 0.5 0.6	距離(mm) 1 10 100 10 0.5 1.4 10.4 100 0.5 0.6 1.5 125 0.5 0.6 1.3	距離(mm) 1 10 100 300 10 0.5 1.4 10.4 30.4 100 0.5 0.6 1.5 3.5 125 0.5 0.6 1.3 2.9				

※運転条件によって多少異なります。



LJ1 LG1

LTF LECS

LXF

LXP

LC6

LZ□

LC3F2

D-□ E-MY

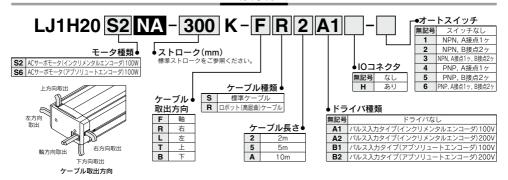


高剛性 直動

転造ボールねじ ø15mm/y−к10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法



仕様

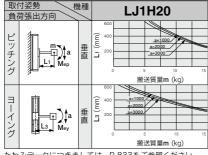
	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	
	本体質量	kg	8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0	
	使用温度範囲	${\mathbb C}$		5	~40(結累	喜なきこと	:)		
性能	可搬質量	kg			8	3			
	最大速度	mm/s	500						
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05						
	モータ		ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式					t	
主要部品	送りねじ		転造ボールねじ ø15mm リード10mm					m	
	ガイド		高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合		カップリング付						
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

- m : 搬送質量(kg) a : ワークの加速度(mm/s²) Me: 動的モーメント L : ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。

注) 本製品をご使用の際、同生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

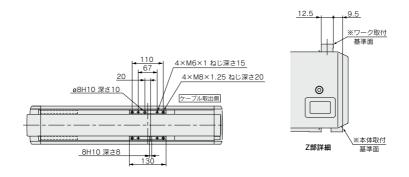
最大負荷の場合

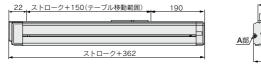
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 LJ1H20 Series

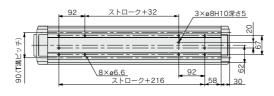
外形寸法図/LJ1H20□NA













※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
巨離(mm)	1 10 100 300 600					
10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4	
100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5	
250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9	
500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8	
	10 100 250	10 0.5 100 0.5 250 0.5	E離(mm) 1 10 10 0.5 1.4 100 0.5 0.6 250 0.5 0.6	E難(mm) 1 10 100 10 0.5 1.4 10.4 100 0.5 0.6 1.5 250 0.5 0.6 0.9	E離(mm) 1 10 100 300 10 0.5 1.4 10.4 30.4 100 0.5 0.6 1.5 3.5 250 0.5 0.6 0.9 1.7	

※運転条件によって多少異なります。

	位置決	め時間		A . +n>2
	1			A:加速 B:等速 C:減速 D:整定 最大加速
А	В	С	D	

速時間 速時間

速時間

定時間(0.4sec) 速度は3000mm/s²

SMC

821

LJ1 LG1

LTF

LECS

LXF LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□



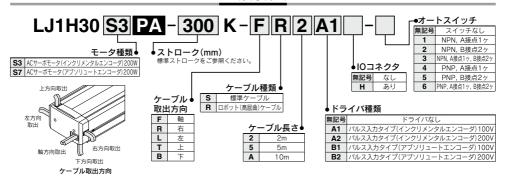
高剛性 直動 ガイド

研削ボールねじ ø**20**mm/リード**10**mm

LJ1H30 Series

 ϵ

型式表示方法



仕様

	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600
	本体質量	kg	16.3	18.3	20.3	22.3	24.3
	使用温度範囲	$^{\circ}$		5~4	0(結露なき	こと)	
性能	可搬質量	kg			20		
	最大速度	mm/s	500				
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02				
	モータ		ACサーボモータ(200W)ロック付				
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式				
主要部品	送りねじ		研削ボールねじ ø20mm リード10mm			mm	
	ガイド		高剛性直動ガイド				
	モータ/ねじ間結合		カップリング付				
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)				

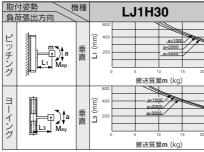
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント 動的許容モーメント

ピッチング 117 ヨーイング 123

m : 搬送質量(kg) a : ワークの加速度(mm/s²) Me: 動的モーメント L : ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)

n/s²)



たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。 注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

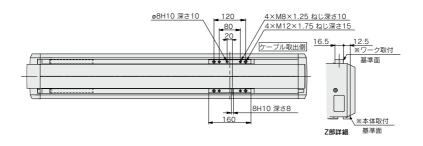
最大負荷の場合

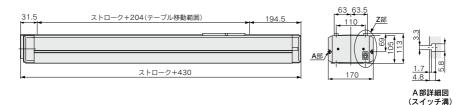
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-12
A2	LEC-MR-RB-12
B1	LEC-MR-RB-12
B2	LEC-MR-RB-12

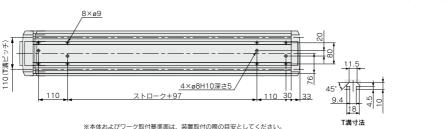
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 **LJ1H30** Series

外形寸法図/LJ1H30□PA







SMC

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。 取付方法につきましては、P.830~をご覧ください。

位置決め時間の目安

			位置決め時間(sec)					
位置決め	距離(mm)	1	1 10 100 300 600					
	10	1.1	2.0	11.0	31.0	61.0		
速度	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1		
(mm/s)	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5		
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4		

※運転条件によって多少異なります。

位置決	め時間	n A:加速時間
		B:等速時間 C:減速時間 D:整定時間(1.0sec) 最大加速度は3000mm/s ²

LJ1 LG1

LTF LECS

LXF

LXP LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□ E-MY

823



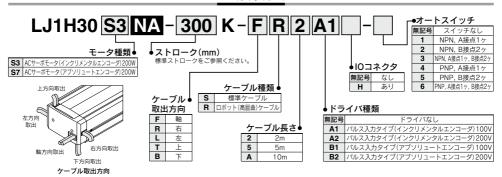
高剛性直動ガイド

転造ボールねじ ø**20**mm/リード**10**mm

LJ1H30 Series

eries (E

型式表示方法



仕様

標準ストローク mm		200	300	400	500	600	
	本体質量	kg	16.3 18.3 20.3 22.3 24				
	使用温度範囲	${\mathbb C}$		5~4	0(結露なき	こと)	
性能	可搬質量	kg			20		
	最大速度	mm/s	500				
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05				
	モータ		ACサーボモータ(200W)ロック付				
	エンコーダ		インクリメンタル/アブソリュート方式				
主要部品	送りねじ		転造ボールねじ ø20mm リード10mm				mm
	ガイド		高剛性直動ガイド				
	モータ/ねじ間結合		カップリング付				
ドライバ	型式		LECS□□-□(詳細P.885)				

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ヨーイング	123

- m :搬送質量(kg) a :ワークの加速度(mm/s²) Ma:動的エーメント
- Me:動的モーメント L:ワーク重心までのオーバー ハング量(mm)

動的許容モーメント 取付姿勢 √機種 **LJ1H30** 負荷張出方向 ピッ (mm) 垂直 L1 Mep チング 5 a=3000 搬送質量m (kg) a=10 イン 搬送質量m (kg)

たわみデータにつきましては、P.833をご参照ください。 注) 本製品をご使用の際、回生オプションが必要となる場合があります。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、 回生オプションが必要になる場合があります。 一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の 場合の検討結果を示します。

回生オプションの要否について検討される際は、 当社にご相談ください。

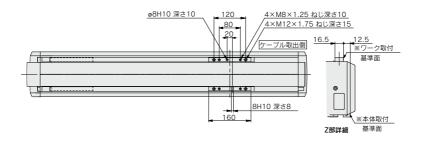
最大負荷の場合

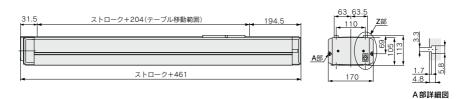
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-12
A2	LEC-MR-RB-12
B1	LEC-MR-RB-12
B2	LEC-MR-RB-12

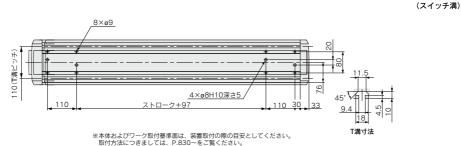
ドライバ種類	回生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

モータ標準/垂直取付仕様 **LJ1H30** Series

外形寸法図/LJ1H30□NA







位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
位置決め	距離(mm)	1 10 100 300 600				
	10	0.5	2.0	11.0	31.0	61.0
速度	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1
(mm/s)	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4

※運転条件によって多少異なります。

位置決	め時間	 A:加速時間
		A: 加速時間 C: 減速時間 C: 減速時間 D: 整定時間(1.0sec) 最大加速度は3000mm/s ²

LJ1 LG1

LTF LECS

LXF

LXP

LXS LC6

LZ□

LC3F2

D-□ E-MY

IJ1 Series オプション

電動アクチュエータ取付用Tナット

Tナットは、アクチュエータのT満を利用して取付ける場合に使用します。 Tナットのみで取付ける場合は下記数量以上で取付けてください。

型式**LJ1-T8**(質量8.4g)





Tナット使用数量

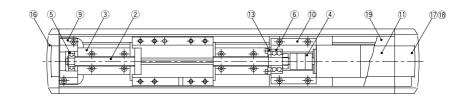
型式	数量
LJ1H10	200mmストローク以下の場合 6ヶ
LJIHIU	300mmストローク以上の場合 8ヶ
LJ1H20	85
LJ1H30	85

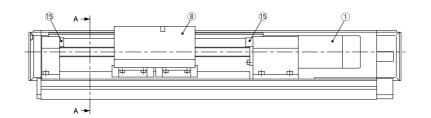
※LJ1H10シリーズのみ本体にTナットが内蔵されています。

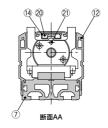
LJ1H Series 構造図

構造図

LJ1H10







構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	_	100W
2	送りねじ	_	ボールねじ
3	高剛性直動ガイド	_	
4	カップリング	_	
5	ベアリングR	_	
6	ベアリングF	_	
7	ボディA	アルミニウム合金	
8	テーブル	アルミニウム合金	
9	ハウジングA	アルミニウム合金	
10	ハウジングB	アルミニウム合金	
11	トップカバー	アルミニウム合金	

番号	部品名	材質	備考
12	サイドカバー	アルミニウム合金	
13	ベアリングオサエ	アルミニウム合金	
14	センサレール	アルミニウム合金	
15	ダンパ	IIR	
16	エンドカバー A	PC	
17	エンドカバー B	PC	
18	インナカバー	PC	
19	モータカバー	PC	
20	オートスイッチ	_	
21	磁石	_	

LJ1 LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP LXS

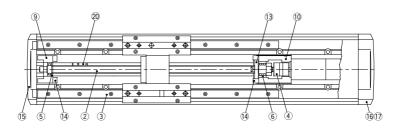
LC6

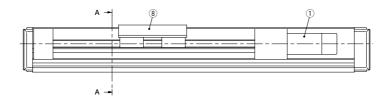
LZ

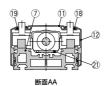
LC3F2

構造図

LJ1H**20**





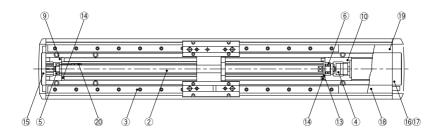


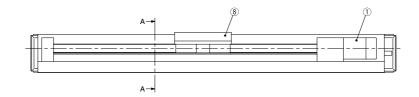
構成部品

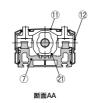
番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	_	100W
2	送りねじ	_	ボールねじ
3	高剛性直動ガイド	_	
4	カップリング	_	
5	ベアリングR	_	
6	ベアリングF	_	
7	ボディA	アルミニウム合金	
8	テーブル	アルミニウム合金	
9	ハウジングA	アルミニウム合金	
10	ハウジングB	アルミニウム合金	
11	トップカバー	アルミニウム合金	

番号	部品名	材質	備考
12	サイドカバー	アルミニウム合金	
13	ベアリングオサエ	アルミニウム合金	
14	ダンパ	IIR	
15	エンドカバー A	PC	
16	エンドカバー B	PC	
17	インナカバー	PC	
18	モータカバー R	PC	
19	モータカバー L	PC	
20	オートスイッチ	_	
21	磁石	_	

LJ1H30







構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	_	200W
2	送りねじ	_	ボールねじ
3	高剛性直動ガイド	_	
4	カップリング	_	
5	ベアリングR	_	
6	ベアリングF	_	
7	ボディA	アルミニウム合金	
8	テーブル	アルミニウム合金	
9	ハウジングA	アルミニウム合金	
10	ハウジングB	アルミニウム合金	
11	トップカバー	アルミニウム合金	

番号	部品名	材質	備考
12	サイドカバー	アルミニウム合金	
13	ベアリングオサエ	炭素鋼	カニゼンめっき
14	ダンパ	IIR	
15	エンドカバー A	PC	
16	エンドカバー B	PC	
17	インナカバー	PC	
18	モータカバー A	PC	
19	モータカバー B	PC	
20	オートスイッチ	_	
21	磁石	_	

LJ1 LG1

LTF

LECS

LXF

LXP LXS

LC6□

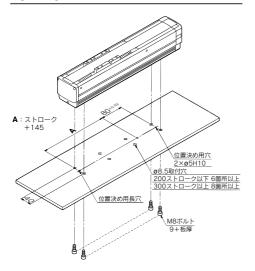
LZ C

D-

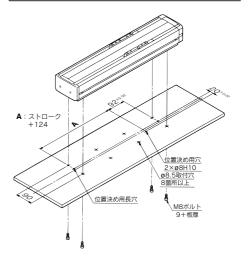
LJ1 Series 取付方法

Tスロット底面取付

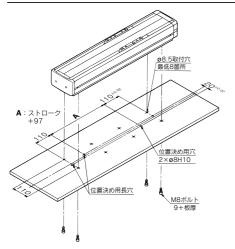
LJ1H10



LJ1H20



LJ1H30

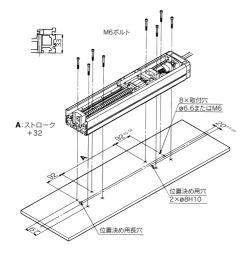


- 注1) 取付用Tナット(LI1-T8)はLI1H10の場合、本体に付属されていますが、
- それ以外の機種はオプションとなります。(P.826) 注2) 本体へのTナット挿入に際しては両端のカバーを取り外し、T溝へ挿入し てください。
- 注3) 本体位置決めが必要な場合には、ピン穴加工も併せて行ってください。

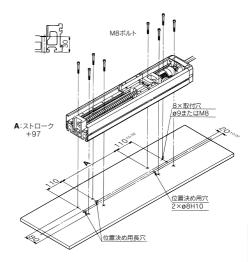


上面取付

LJ1H20



LJ1H30



LJ1 LG1

LTF

LECS

LXF LXP

LXS

LC6□

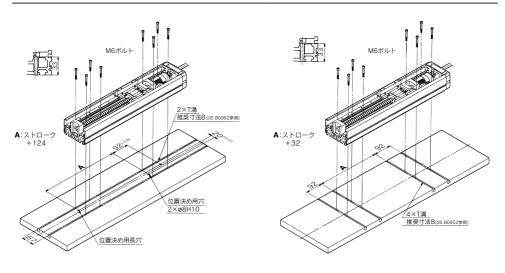
LZC LC3F2

D-□

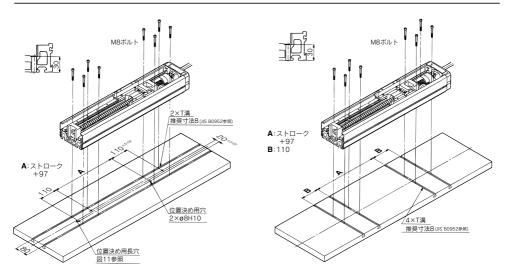
LJ1 Series

上面取付(架台側のT溝を使用する場合)

LJ1H20



LJ1H30

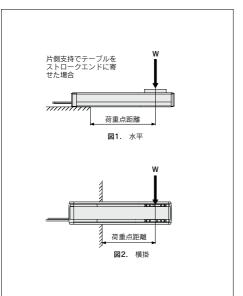


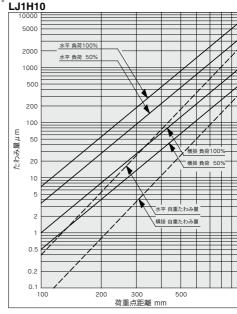
IJ1 Series たわみデータ

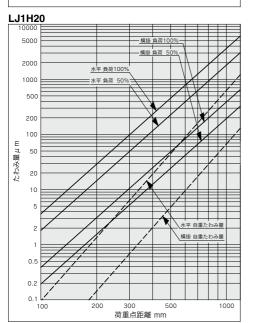
<u>たわみデータ/LJ1H</u>

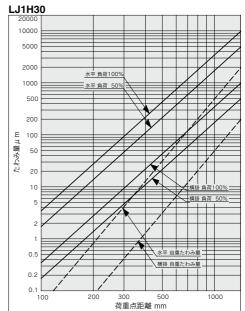
※ボディの断面二次モーメントによる計算値です。

各シリーズごとに荷重と荷重点Wにおけるたわみ量を下記のグラフに示します。









833

SMC

LJ1 LG1

LTF LECS

LXF

LXS LC6

LZ

LC3F2 D-□