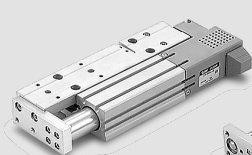


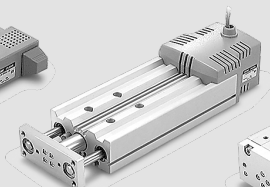
Atuador elétrico de curso curto

Série LX

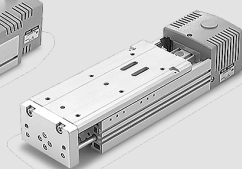
Guia de ação direta/bucha de esferas



Série LXF



Série LXP



Série LXS

Série	Tipo de motor	Freio	Tipo guia	Modelo	Fio condutor do parafuso mm		Página
					Fuso de esferas recirculantes	Parafuso deslizante	
LXF	Motor de passo de 5 fases	Sem freio	Guia de ação direta	LXFH5	2	5	P.898
	Motor de passo de 2 fases	Sem freio			6	12	
LXP	Motor de passo de 2 fases	Com freio	Bucha de esferas	LXPB2	2	5	P.908
		Sem freio			6	12	P.916
	Motor de passo de 5 fases	Sem freio		LXPB5	2	5	P.924
		Com freio			6	12	P.932
LXS	Motor de passo de 2 fases	Sem freio	Guia de ação direta de alta rigidez	LXSH2	2	5	P.940
		Com freio			6	12	P.948
	Motor de passo de 5 fases	Sem freio		LXSH5	2	5	P.956
		Com freio			6	12	P.964

- Marcação CE _____ P.972
- Construção _____ P.984
- Montagem _____ P.987
- Guia do tempo de aceleração _____ P.990
- Deflexão da tabela _____ P.992
- Produzido sob encomenda/Especificação de baixa geração de particulado _____ P.993

Designações de referência

LX S H 5 B C - 100 S B - M9N 1

Configurações do atuador

- F Tipo mesa plana
- P Tipo haste-guia
- S Tipo mesa deslizante

Tipo guia

- H Guia de ação direta
- B Bucha de esferas

Tipo de motor

- 2 Motor de passo de 2 fases
- 5 Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso

- B Fuso de esferas recirculantes
- S Parafuso deslizante

Fio condutor do parafuso

- A 6 mm
- B 12 mm
- C 2 mm
- D 5 mm

Curso (mm)

- Nada
- Nenhuma
- S Com sensor de estado sólido (comprimento do cabo de 0,3 m)

Sensor de posição inicial

- Nada
- Nenhuma
- S Com sensor de estado sólido (comprimento do cabo de 0,3 m)

Freio

- Nada
- Nenhuma
- B Com freio

Quantidade de sensores magnéticos/sensores de proximidade

- 1 1 pçs.
- 2 2 pçs.
- ...
- 6 6 pçs.

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Sensores magnéticos		Sensores de proximidade	
Nada	Sem sensor magnético/de proximidade	GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade
M9N	D-M9N (comprimento do cabo de 0,5 m)	G	GX-F8A (comprimento do cabo de 1 m)
M9P	D-M9P (comprimento do cabo de 0,5 m)	GD	GX-F8AI (comprimento do cabo de 1 m)
F9G	D-F9G (comprimento do cabo de 0,5 m)	GB	GX-F8B (comprimento do cabo de 1 m)
F9H	D-F9H (comprimento do cabo de 0,5 m)	GBB	GX-F8BI (comprimento do cabo de 1 m)
F9GL	D-F9GL (comprimento do cabo de 3 m)	GU	GXL-8FU (comprimento do cabo de 1 m)
F9HL	D-F9HL (comprimento do cabo de 3 m)	GUB	GXL-8FUB (comprimento do cabo de 1 m)
M9B	D-M9B (comprimento do cabo de 0,5 m)		
M9NL	D-M9NL (comprimento do cabo de 3 m)		
M9PL	D-M9PL (comprimento do cabo de 3 m)		
M9BL	D-M9BL (comprimento do cabo de 3 m)		

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

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ1

LC3F2

D-

E-MY

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil

Motor de passo de 5 fases

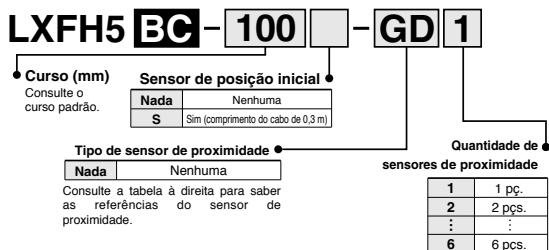
Sem freio do motor

Série LXF

Guia de ação direta

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de 08 mm/2 mm

Como pedir



Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com trlho do sensor, sem sensor de proximidade	—	—	—
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Curso padrão (mm)		25	50	75	100
Desempenho	Peso do corpo (kg)	0,8	1,0	1,1	1,2
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)			
	Carga de trabalho (kg)	3 (2) horizontal ^{Nota 1)}			
	Velocidade (mm/s)	até 30 ^{Nota 2)}			
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03			
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)			
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de 08 mm, fio condutor de 2 mm			
	Guia	Guia de ação direta			
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX672 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)			
	Driver	Modelo LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)			

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

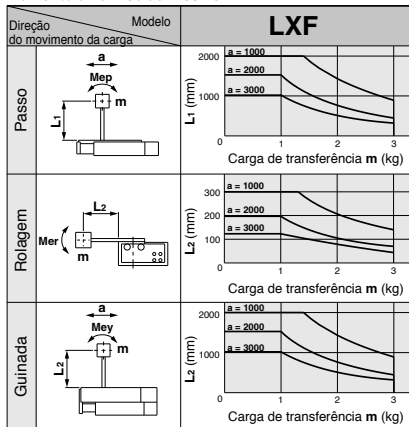
Passo	4
Rolagem	3
Guinada	4

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

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

Me : momento dinâmico

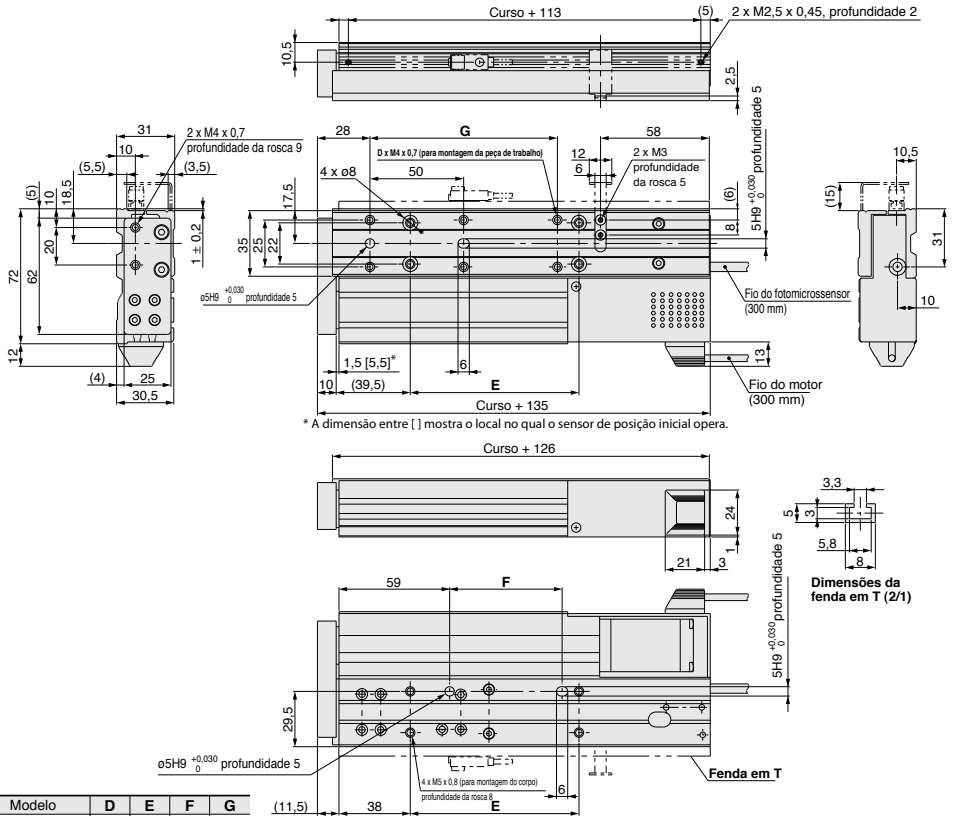
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXF**

Dimensões/LXFH5BC



* A dimensão entre [] mostra o local no qual o sensor de posição inicial opera.

Consulte a página 987 para obter informações sobre a montagem.

Modelo	D	E	F	G
LXFH5BC- 25	4	60	30	(50)
LXFH5BC- 50	4	90	60	(50)
LXFH5BC- 75	6	90	60	100
LXFH5BC-100	6	90	60	100

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)			
		1	10	50	100
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4

Para carga de transferência de 1 kg

		Tempo de posicionamento (s)			
		1	10	50	100
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)			
		1	10	50	100
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)			
		1	10	50	100
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4

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

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil

Motor de passo de 5 fases

Sem freio do motor

Série LXF

Guia de ação direta

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de 08 mm/5 mm

Como pedir

LXFH5 BD - 100 - GD 1

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor de proximidade.

Quantidade de sensores de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contacto
GN	Com trilha do sensor, sem sensor de proximidade	—	—	—
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Curso padrão (mm)		25	50	75	100
Desempenho	Peso do corpo (kg)	0,8	1,0	1,1	1,2
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)			
	Carga de trabalho (kg)	3 (2) horizontal ^{Nota 1)}			
	Velocidade (mm/s)	até 80 ^{Nota 2)}			
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03			
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)			
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de 08 mm, fio condutor de 5 mm			
	Guia	Guia de ação direta			
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX672 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)			
Unidade	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)			

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

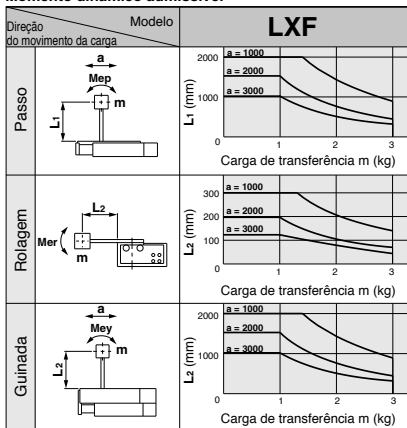
Passo	4
Rolagem	3
Guinada	4

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2: Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)

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

Me : momento dinâmico

Momento dinâmico admissível

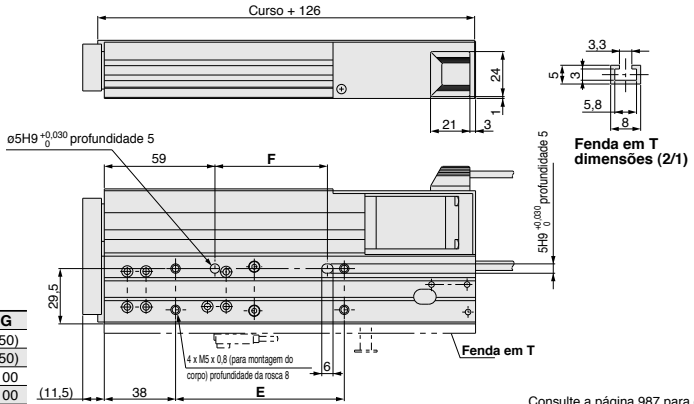
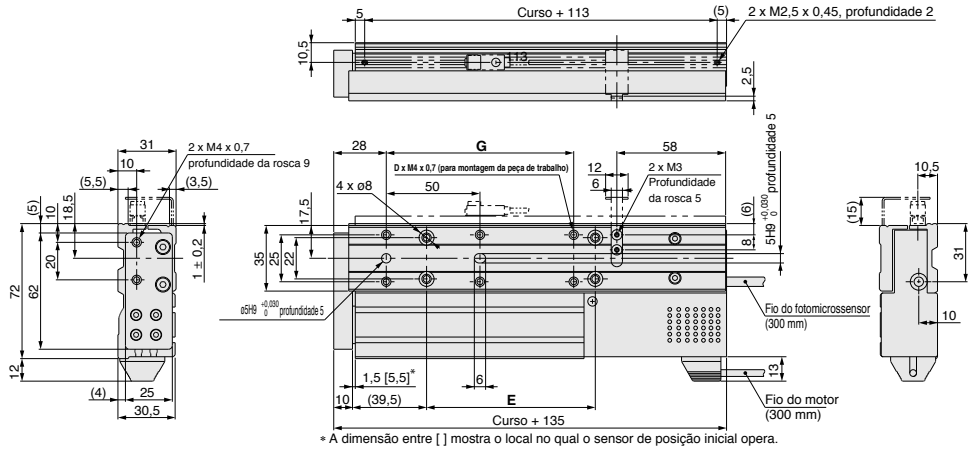


Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de particulados

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXF**

Dimensões/LXFH5BD



Modelo	D	E	F	G
LXFH5BD- 25	4	60	30	(50)
LXFH5BD- 50	4	90	60	(50)
LXFH5BD- 75	6	90	60	100
LXFH5BD-100	6	90	60	100

Consulte a página 987 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)				
	1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6
	80	0,1	0,2	0,7	1,3

Para carga de transferência de 1 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)				
	1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6
	80	0,1	0,2	0,7	1,3

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 2 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)				
	1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6
	80	0,1	0,2	0,7	1,3

Para carga de transferência de 3 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)				
	1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10
	40	0,1	0,3	1,3	2,6
	80	0,1	0,2	0,7	1,3

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil

Motor de passo de 5 fases

Sem freio do motor

Série LXF

Guia de ação direta

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/6 mm

Como pedir

LXFH5 SA - 100 - M9N 1

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético.
Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		25	50	75	100
Desempenho	Peso do corpo (kg)	0,8	1,0	1,1	1,2
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)			
	Carga de trabalho (kg)	3 (2) horizontal <small>Nota 1)</small>			
	Velocidade (mm/s)	até 100 <small>Nota 2)</small>			
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05			
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)			
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\varnothing 8$ mm, fio condutor de 6 mm			
	Guia	Guia de ação direta			
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SW672 (Consulte a página 1036 para obter detalhes).			
	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes).			

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN Com trilha do sensor, sem sensor de saída				
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

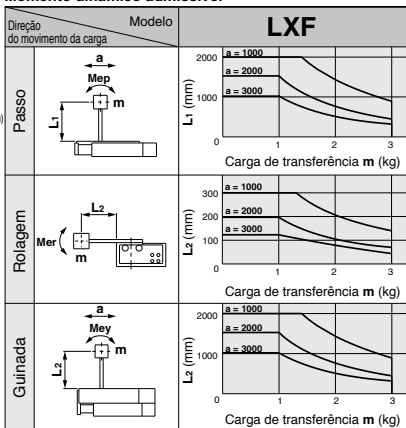
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	4
Rolagem	3
Guinada	4

m : Carga de transferência (kg)
 L_1, L_2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
 a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
 M_e : momento dinâmico

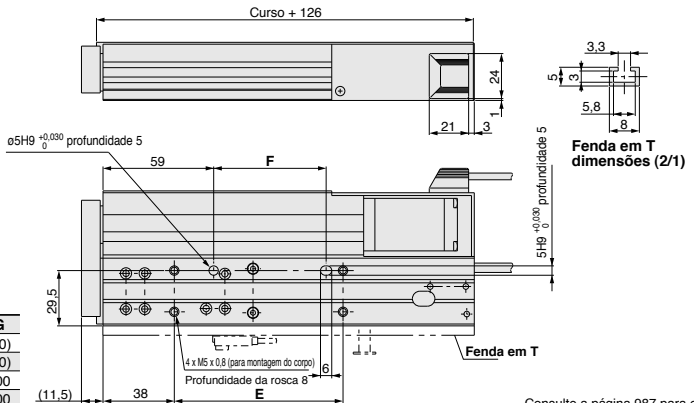
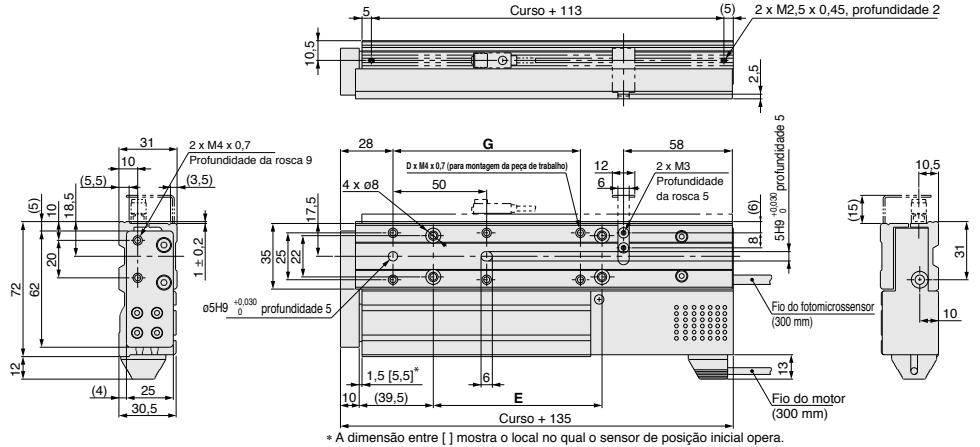
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXF**

Dimensões/LXFH5SA



Modelo	D	E	F	G
LXFH5SA- 25	4	60	30	(50)
LXFH5SA- 50	4	90	60	(50)
LXFH5SA- 75	6	90	60	100
LXFH5SA-100	6	90	60	100

Consulte a página 987 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	

Para carga de transferência de 1 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	
	100	0,1	0,3	0,7	1,2	

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	
	100	0,1	0,3	0,7	1,2	

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil

Motor de passo de 5 fases

Sem freio do motor

Série LXF

Guia de ação direta

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/12 mm

Como pedir

LXFH5 SB - 100 - M9N 1

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético.
Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		25	50	75	100
Desempenho	Peso do corpo (kg)	0,8	1,0	1,1	1,2
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)			
	Carga de trabalho (kg)	2 (2) horizontal (Nota 1)			
	Velocidade (mm/s)	até 200 (Nota 2)			
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05			
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)			
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\varnothing 8$ mm, fio de 12 mm			
	Guia	Guia de ação direta			
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX672 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)			
Unidade	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)			

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN Sem tipo do sensor, sem sensor de proximidade				
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

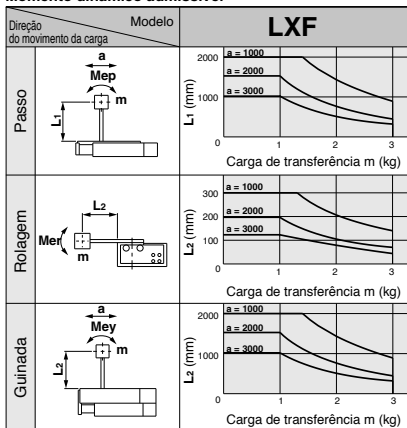
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	4
Rolagem	3
Guinada	4

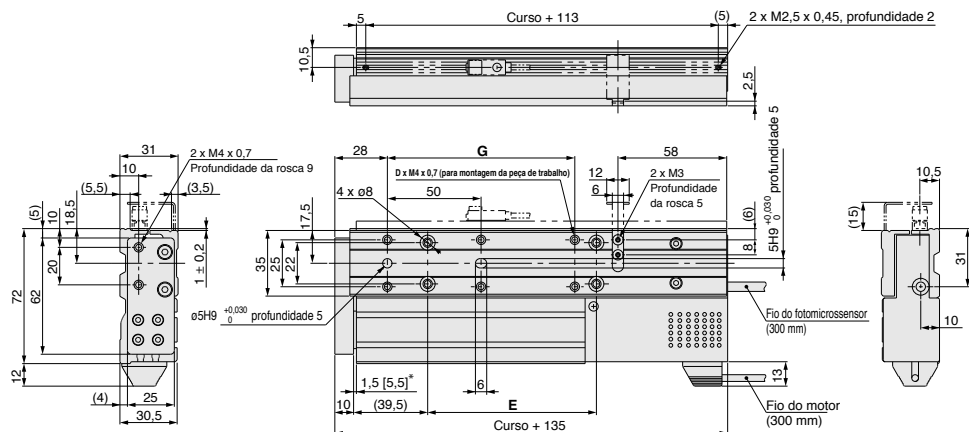
m : Carga de transferência (kg)
L1, L2: Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : momento dinâmico

Momento dinâmico admissível

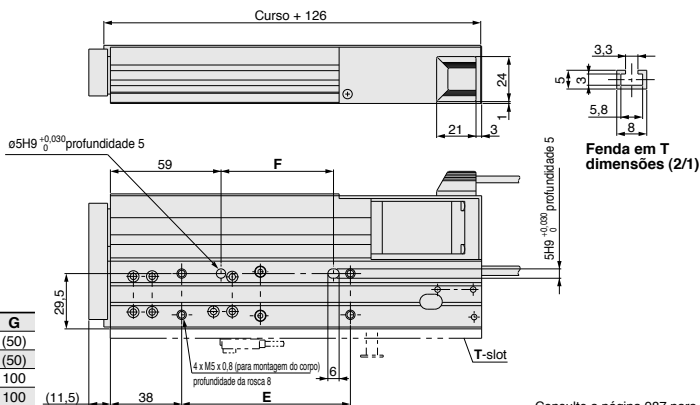


Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXFH5SB



* A dimensão entre [] mostra o local no qual o sensor de posição inicial opera.



Modelo	D	E	F	G
LXFH5SB- 25	4	60	30	(50)
LXFH5SB- 50	4	90	60	(50)
LXFH5SB- 75	6	90	60	100
LXFH5SB-100	6	90	60	100

Consulte a página 987 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)			
		1	10	50	100
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1
	200	0,1	0,2	0,4	0,6

Para carga de transferência de 1 kg

		Tempo de posicionamento (s)			
		1	10	50	100
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1
	200	0,1	0,2	0,4	0,7

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)			
		1	10	50	100
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1
	200	0,1	0,2	0,5	0,7

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

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

Typo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/2 mm

Como pedir

LXPB2 BC - 100 - M9N 1

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Typo de sensor magnético

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético.

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical ^(Nota 1)						
	Velocidade (mm/s)	até 30 ^(Nota 2)						
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)						
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\varnothing 8$ mm, fio condutor de 2 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Driver	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)						
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)						



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

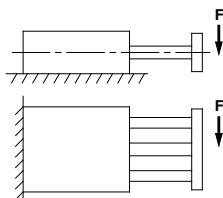
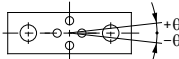
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

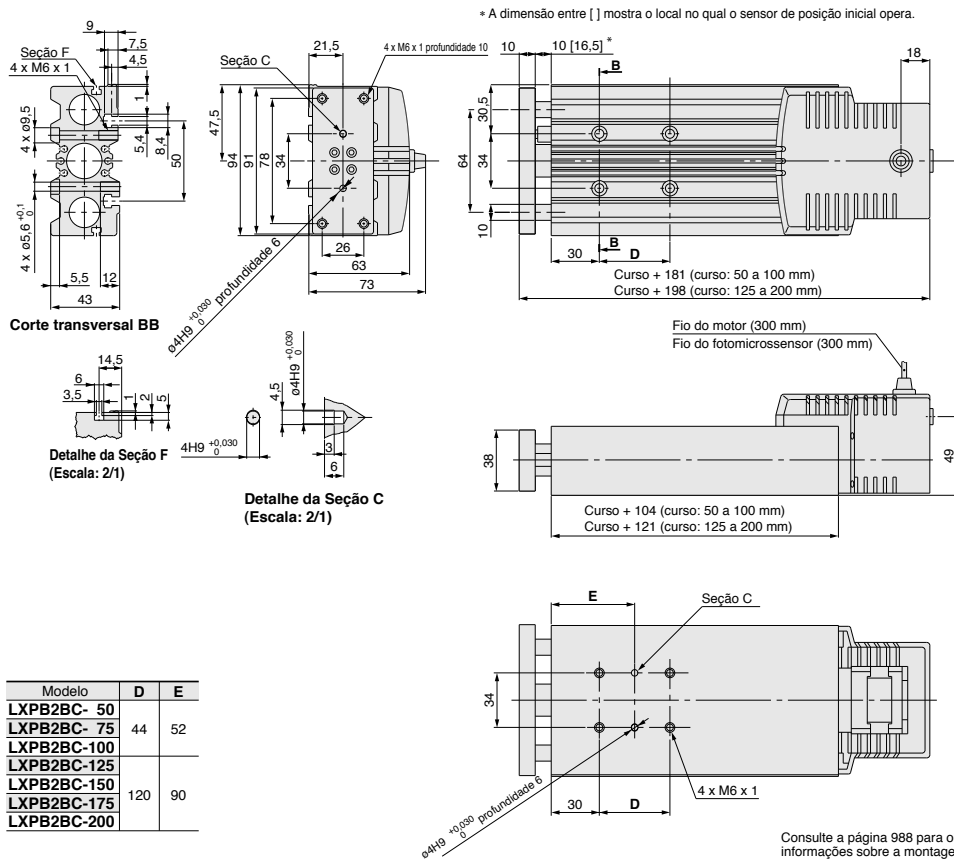
Precisão anti giro da placa (θ)

Precisão anti giro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB2BC



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

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Para carga de transferência de 6 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,7	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

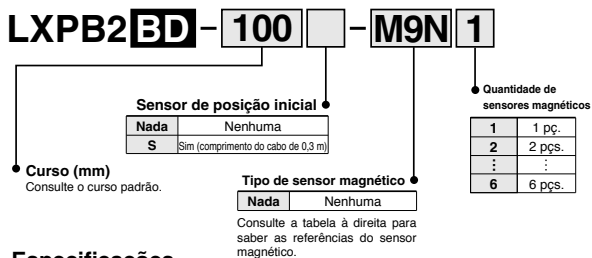
Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\phi 8$ mm/5 mm

Como pedir



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical <small>Nota 1)</small>						
	Velocidade (mm/s)	até 80 <small>Nota 2)</small>						
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)						
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\phi 8$ mm, fio condutor de 5 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)						
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)						



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

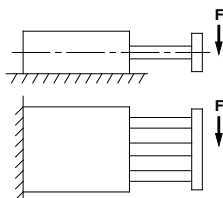
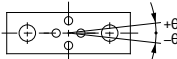
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

Precisão antigiro da placa (θ)

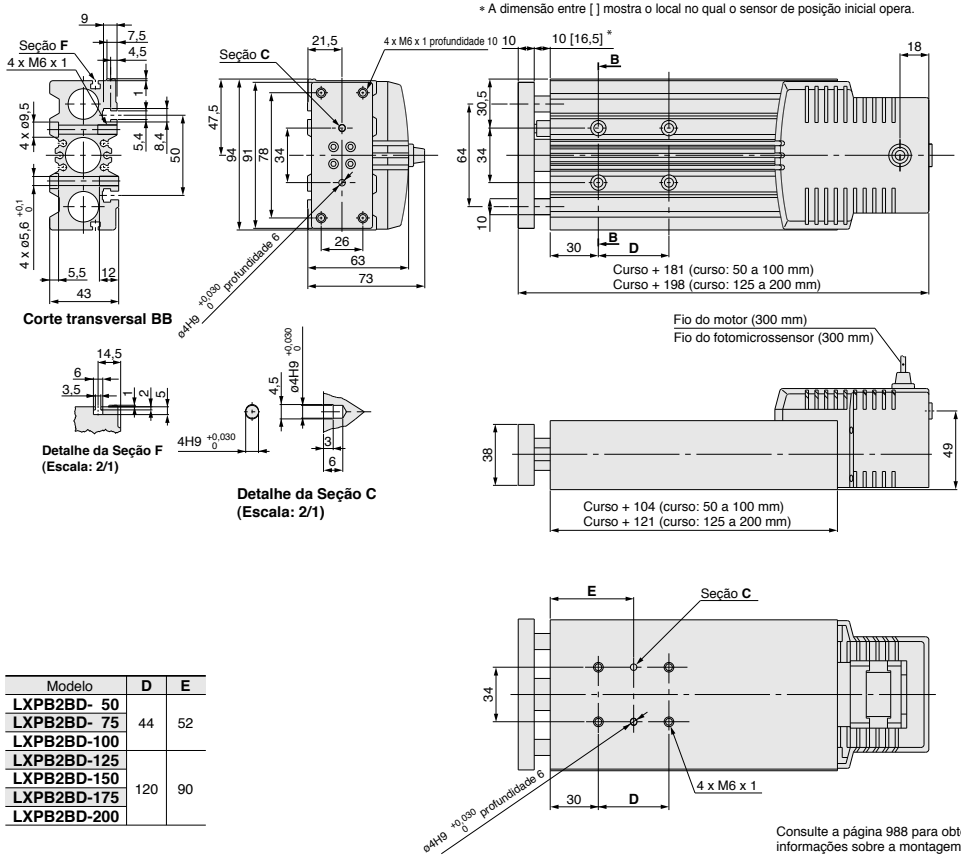
Precisão antigiro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo haste-guia Motor de passo de 2 fases/Sem freio do motor **Série LXP**

Dimensões/LXPB2BD



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

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 6 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

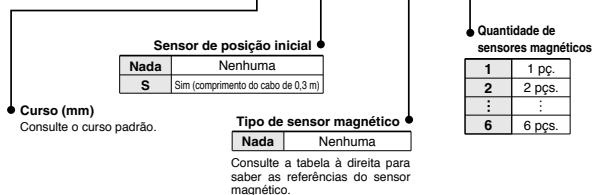
Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\phi 8$ mm/6 mm

Como pedir

LXPB2 SA - 100 - M9N 1



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical <small>Nota 1)</small>						
	Velocidade (mm/s)	até 100 <small>Nota 2)</small>						
Repetibilidade do posicionamento (mm)		±0,05						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)						
	Parafuso	Parafuso deslizando de $\phi 8$ mm, fio condutor de 6 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)						
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)						

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

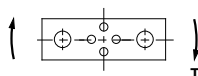
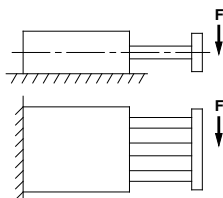
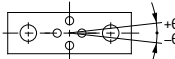
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

Precisão anti giro da placa (θ)

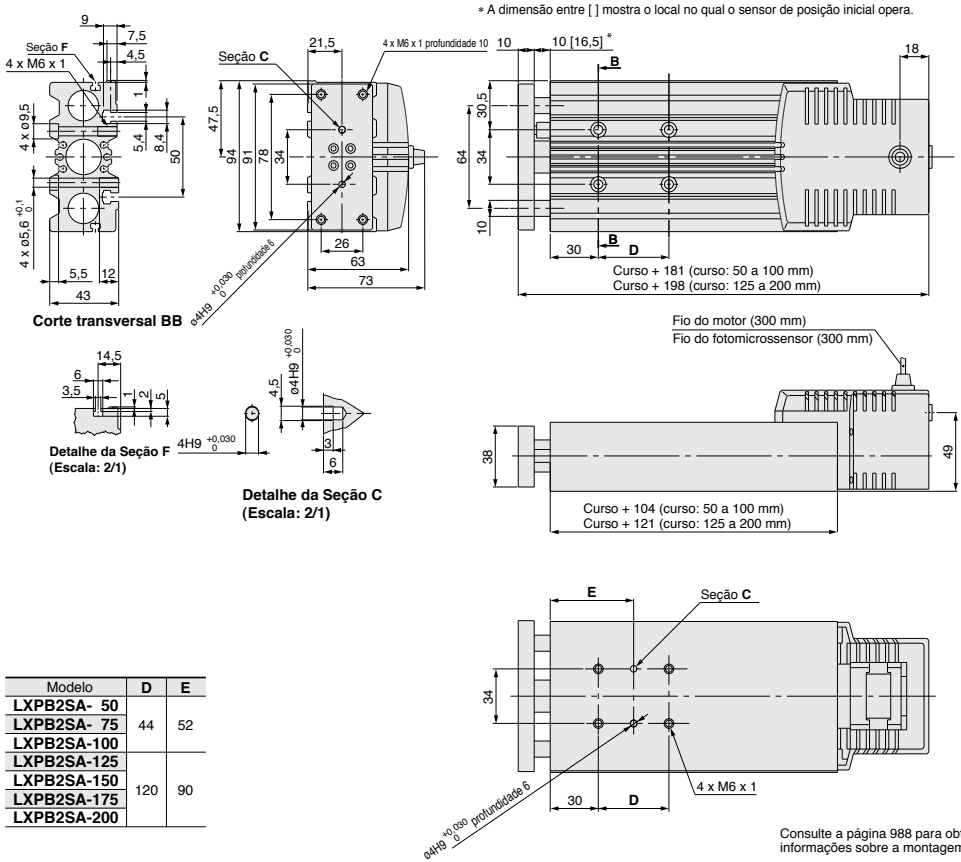
Precisão anti giro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo haste-guia Motor de passo de 2 fases/Sem freio do motor **Série LXP**

Dimensões/LXPB2SA



Modelo	D	E
LXPB2SA- 50	44	52
LXPB2SA- 75		
LXPB2SA-100		
LXPB2SA-125	120	90
LXPB2SA-150		
LXPB2SA-175		
LXPB2SA-200		

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 6 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,1	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

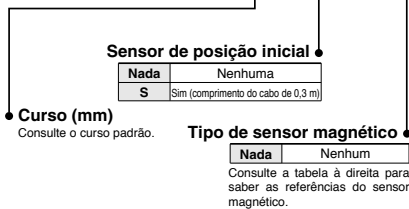
Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/12 mm

Como pedir

LXPB2 SB - 100 - M9N 1



Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	3 horizontal/3 vertical ^{Nota 1)}						
	Velocidade (mm/s)	até 200 ^{Nota 2)}						
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)						
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\varnothing 8$ mm, fio de 12 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)						
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)						

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

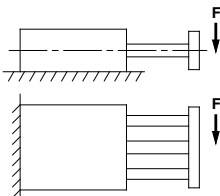
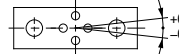
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

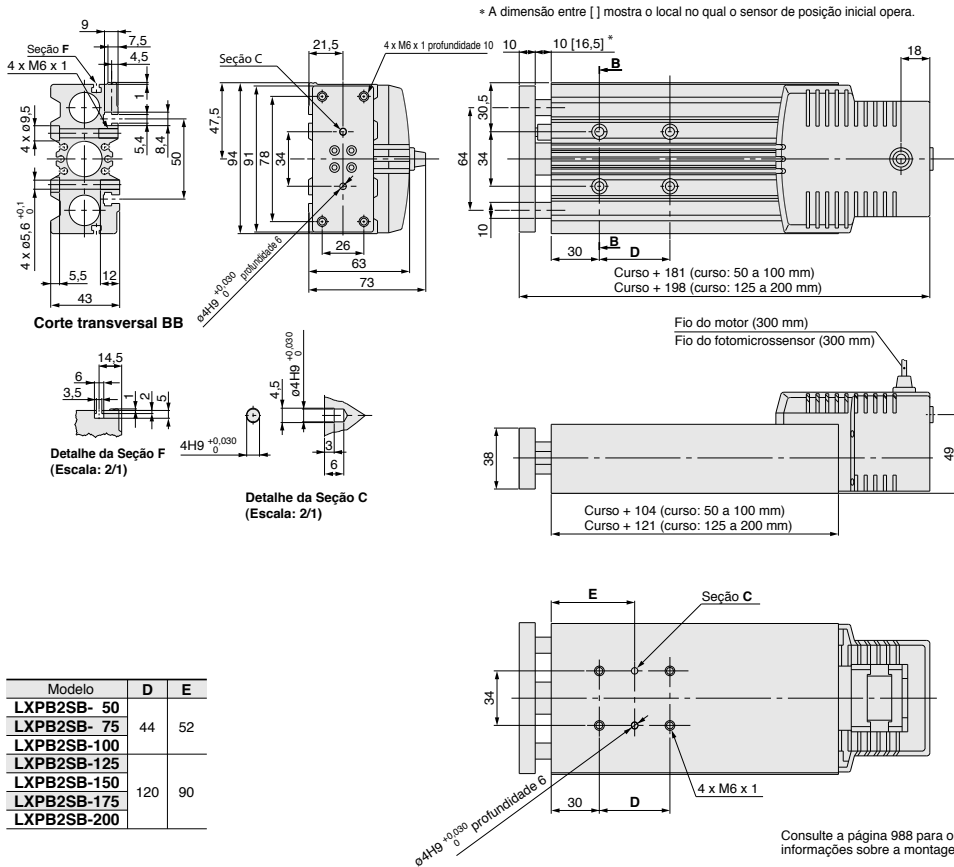
Precisão antigiro da placa (θ)

Precisão antigiro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB2SB



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

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,2
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Para carga de transferência de 1,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

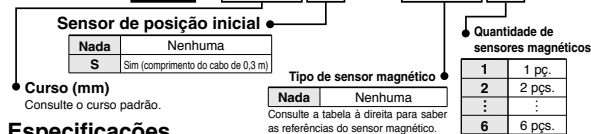
Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\phi 8$ mm/2 mm

Como pedir

LXPB2 **BC** - **100** **B** - **M9N** **1**



Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical ^{Nota 1)}							
	Velocidade (mm/s)	até 30 ^{Nota 2)}							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)							
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\phi 8$ mm, fio condutor de 2 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Freio eletromagnético	Modelo	Tipo operacional desenergizado						
		Torque estático (N·m)	0,1 ou mais						
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%						
Consumo de energia (W)		5							
Saída de retorno pressão de vácuo	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673							
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)							
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)							

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

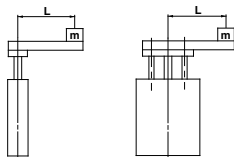
Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

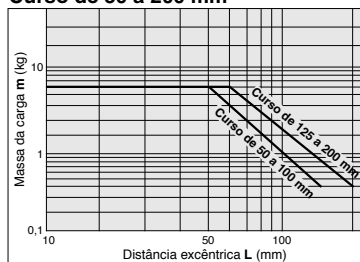
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



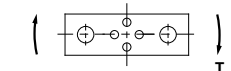
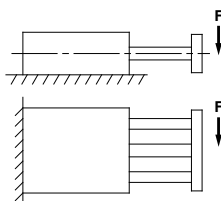
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

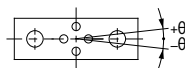
Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



Precisão antigiro da placa (θ)

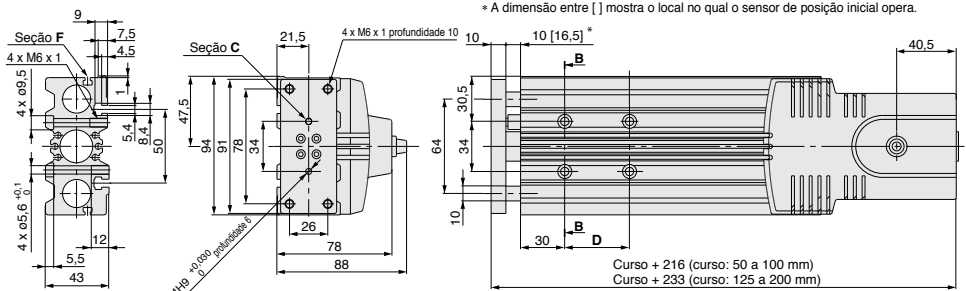
Precisão antigiro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

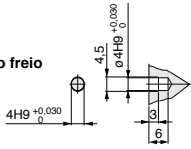
Tipo haste-guia Motor de passo de 2 fases/Com freio do motor **Série LXP**

Dimensões/LXPB2BC



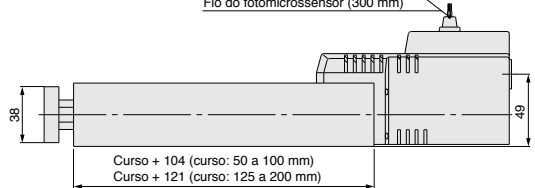
Corte transversal BB

Circuito elétrico do freio



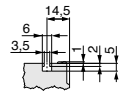
Detalhe da Seção C
(Escala: 2/1)

Fio do motor (300 mm)
Fio do freio (300 mm)
Fio do fotomicrosensor (300 mm)

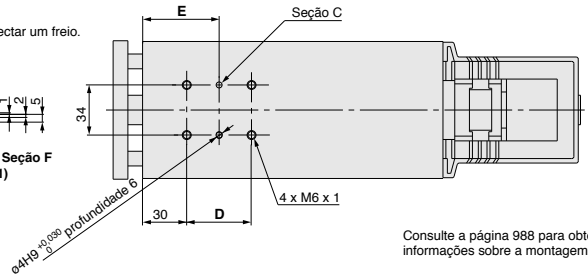


Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB2BC- 50	44	52
LXPB2BC- 75		
LXPB2BC-100		
LXPB2BC-125	120	90
LXPB2BC-150		
LXPB2BC-175		
LXPB2BC-200		



Detalhe da Seção F
(Escala: 2/1)



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Para carga de transferência de 2,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm / 5 mm

Como pedir

LXPB2 **BD** - **100** **B** - **M9N** **1**

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Tipo de sensor magnético

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético.

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical <small>Nota 1)</small>							
	Velocidade (mm/s)	até 80 <small>Nota 2)</small>							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)							
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\varnothing 8$ mm, fio condutor de 5 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado						
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais						
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%						
Consumo de energia (W)	5								
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673							
Unidade	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)							
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.) LC8C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)							

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

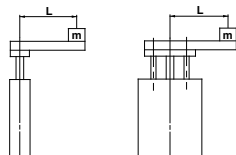
Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

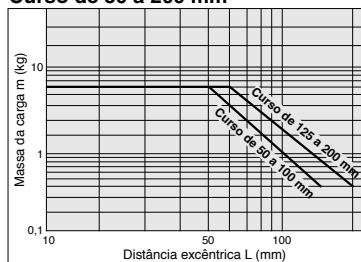
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



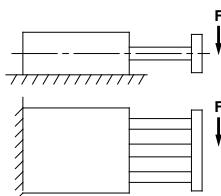
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

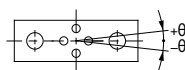
Curso	Torque (N-m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



Precisão antigo da placa (θ)

Precisão antigo

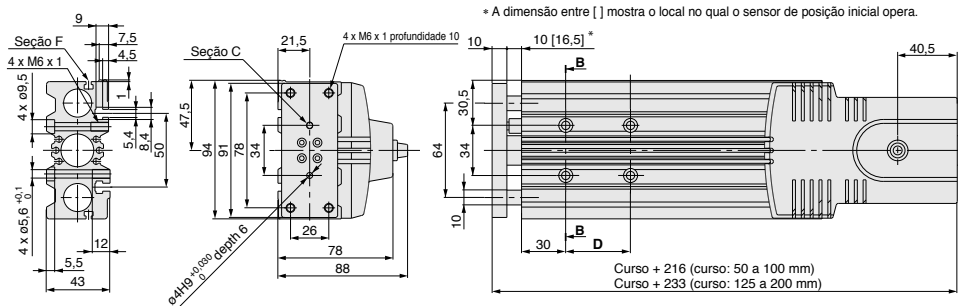
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo haste-guia Motor de passo de 2 fases/Com freio do motor **Série LXP**

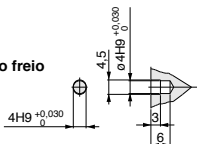
Dimensões/LXPB2BD



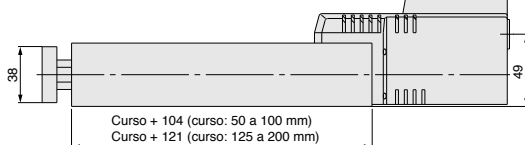
Cross section BB

Fio do motor (300 mm)
Fio do freio (300 mm)
Fio do fotomicrosensor (300 mm)

Circuito elétrico do freio

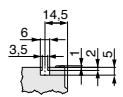


**Detalhe da Seção C
(Escala: 2/1)**

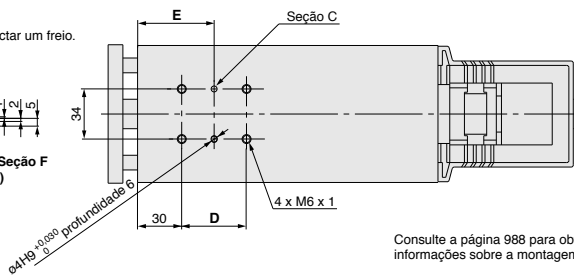


Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB2BD- 50	44	52
LXPB2BD- 75		
LXPB2BD-100		
LXPB2BD-125	120	90
LXPB2BD-150		
LXPB2BD-175		
LXPB2BD-200		



**Detalhe da Seção F
(Escala: 2/1)**



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Para carga de transferência de 2,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

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

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\phi 8$ mm/6 mm

Como pedir

LXPB2 SA - 100 B - M9N 1

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético.

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical <small>Nota 1)</small>							
	Velocidade (mm/s)	até 100 <small>Nota 2)</small>							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)							
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\phi 8$ mm, fio condutor de 6 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado						
		Torque estático (N·m)	0,1 ou mais						
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%						
Consumo de energia (W)	5								
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673							
Unidade	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)							
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6D-220AD-□ (consulte os detalhes da página 995.)							
		LC6C-220AD (consulte os detalhes da página 999.)							

Tipos de sensor magnético

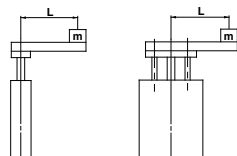
Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

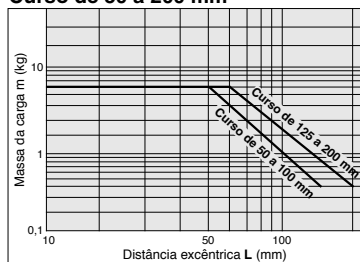
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



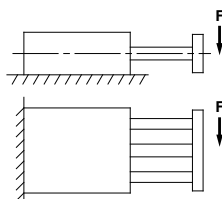
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

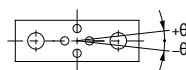
Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



Precisão antigo da placa (θ)

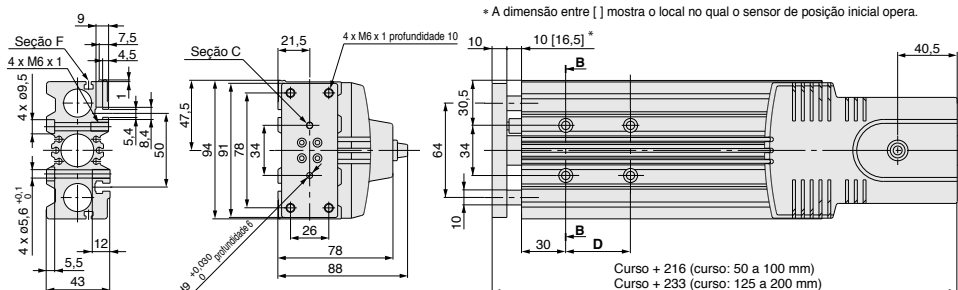
Precisão antigo
±0,09°



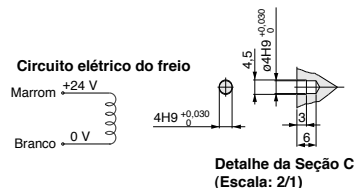
Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo haste-guia Motor de passo de 2 fases/Com freio do motor **Série LXP**

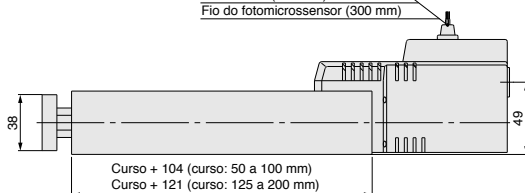
Dimensões/LXPB2SA



Corte transversal BB

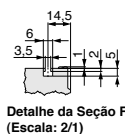


Fio do motor (300 mm)
Fio do freio (300 mm)
Fio do fotomicrosensor (300 mm)

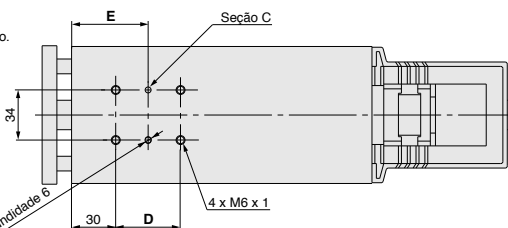


Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB2SA- 50	44	52
LXPB2SA- 75		
LXPB2SA-100		
LXPB2SA-125	120	90
LXPB2SA-150		
LXPB2SA-175		
LXPB2SA-200		



Ø4H9 +0.030 profundidade 6



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

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

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	200	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Para carga de transferência de 5 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	200	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Para carga de transferência de 2,5 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	200	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/12 mm

Como pedir

LXPB2 **SB** - **100** **B** - **M9N** **1**

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético.

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

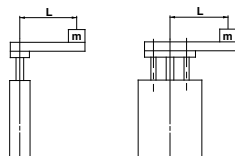
Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	3 horizontal/3 vertical <small>Nota 1)</small>							
	Velocidade (mm/s)	até 200 <small>Nota 2)</small>							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)							
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\varnothing 8$ mm, fio de 12 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Freio eletromagnético	Modelo	Tipo operacional desenergizado						
		Torque estático (N·m)	0,1 ou mais						
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%							
Consumo de energia (W)	5								
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673							
Unidade	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)							
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6D-220AD-□ (consulte os detalhes da página 995, LC6C-220AD (consulte os detalhes da página 999.)							

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

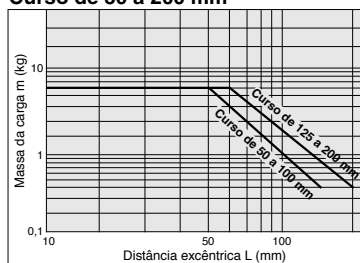
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



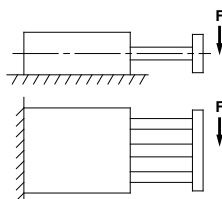
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

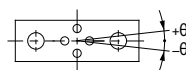
Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



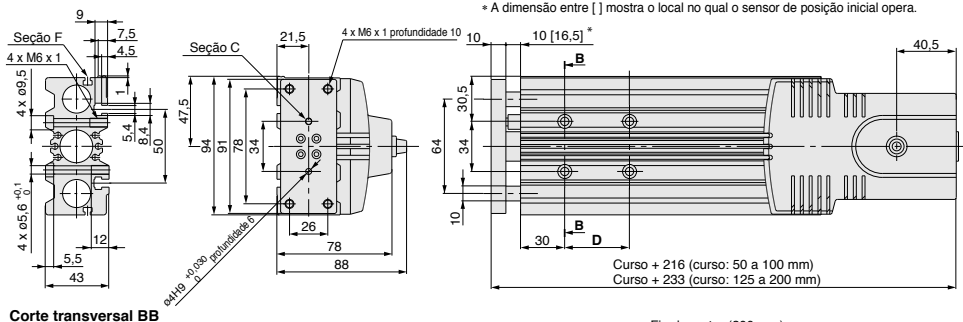
Precisão antigiro da placa (θ)

Precisão antigiro
±0,09°

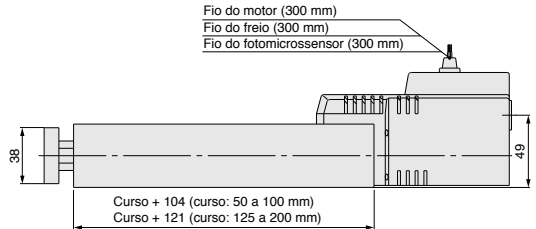
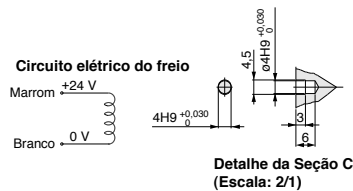


Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB2SB

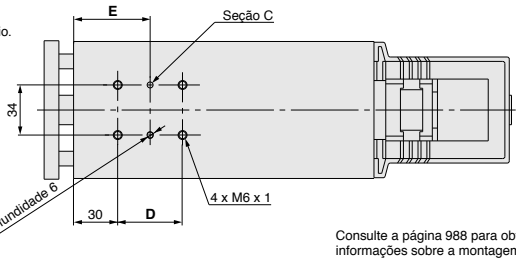
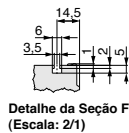


Corte transversal BB



Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB2SB- 50	44	52
LXPB2SB- 75		
LXPB2SB-100		
LXPB2SB-125	120	90
LXPB2SB-150		
LXPB2SB-175		
LXPB2SB-200		



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,2	0,5	0,7	1,2

Para carga de transferência de 1,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

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

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

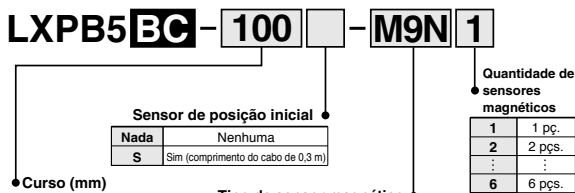
Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\phi 8$ mm/2 mm

Como pedir



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical ^{Nota 1)}						
	Velocidade (mm/s)	até 30 ^{Nota 2)}						
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)						
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\phi 8$ mm, fio condutor de 2 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673						
	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Unidade	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)						



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

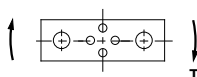
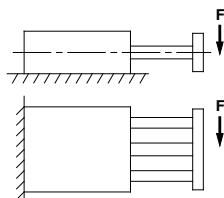
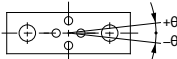
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

Precisão anti-giro da placa (θ)

Precisão anti-giro
±0,09°

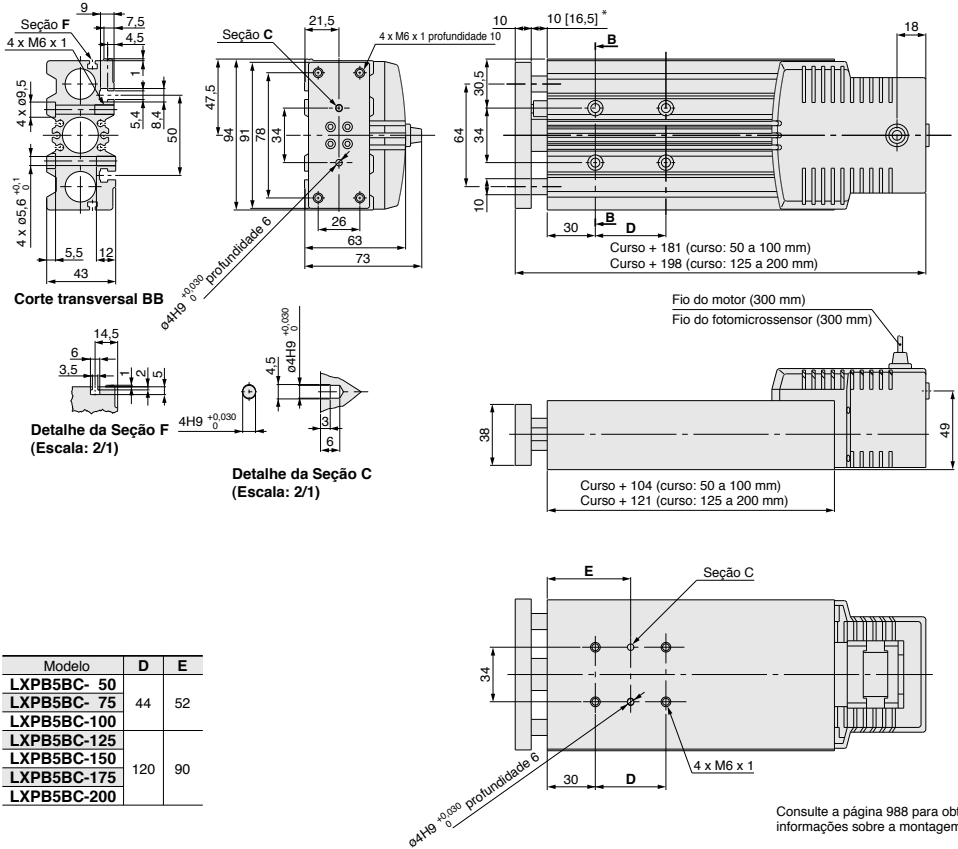


Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo haste-guia Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXP**

Dimensões/LXPB5BC

* A dimensão entre [] mostra o local no qual o sensor de posição inicial opera.



Modelo	D	E
LXPB5BC- 50	44	52
LXPB5BC- 75		
LXPB5BC-100		
LXPB5BC-125	120	90
LXPB5BC-150		
LXPB5BC-175		
LXPB5BC-200		

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 6 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\phi 8$ mm/5 mm

Como pedir

LXPB5 **BD** - **100** - **M9N** **1**

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Typo de sensor magnético

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético.

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical ^{Nota 1)}						
	Velocidade (mm/s)	até 80 ^{Nota 2)}						
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)						
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\phi 8$ mm, fio condutor de 5 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673						
	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Unidade	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)						



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de particulares

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

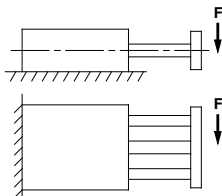
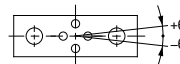
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

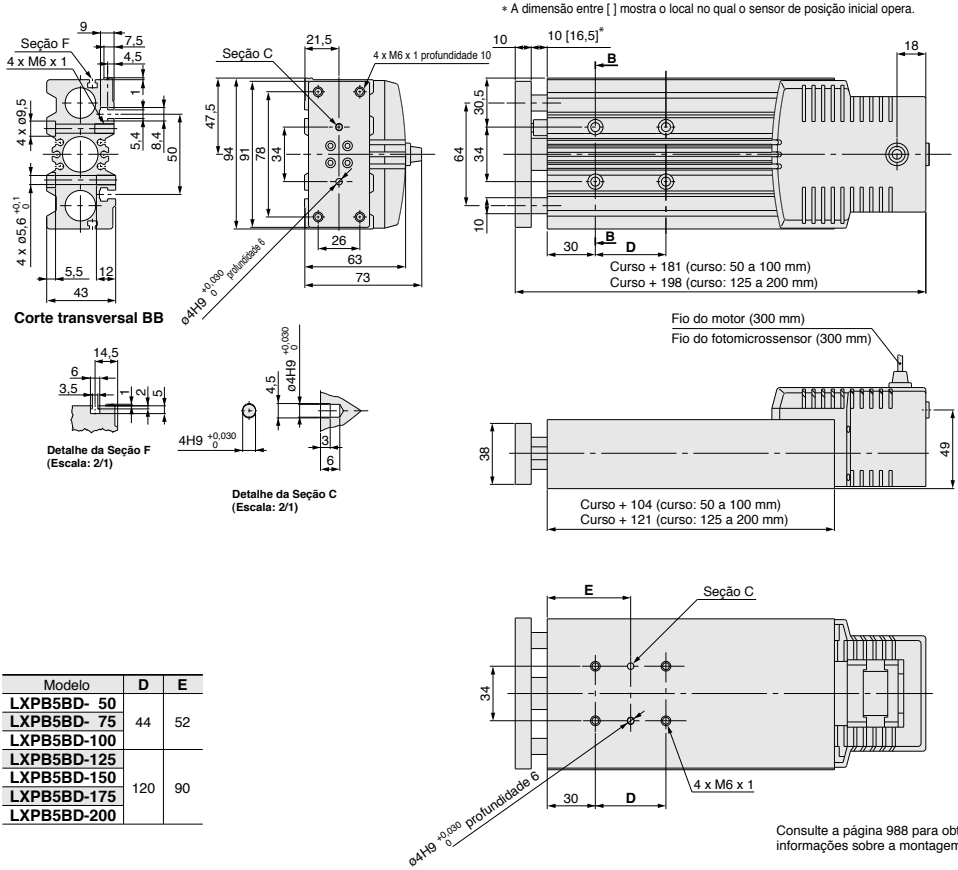
Precisão anti giro da placa (θ)

Precisão anti giro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB5BD



Modelo	D	E
LXPB5BD- 50	44	52
LXPB5BD- 75		
LXPB5BD-100		
LXPB5BD-125	120	90
LXPB5BD-150		
LXPB5BD-175		
LXPB5BD-200		

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

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Para carga de transferência de 6 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

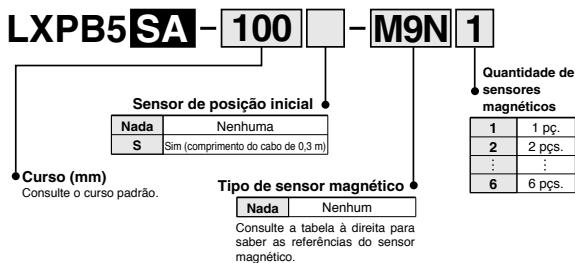
Series LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\phi 8$ mm / 6 mm

Como pedir



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	4 horizontal/4 vertical ^{Nota 1)}						
	Velocidade (mm/s)	até 100 ^{Nota 2)}						
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)						
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\phi 8$ mm, fio condutor de 6 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Driver	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)						

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

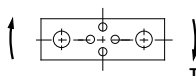
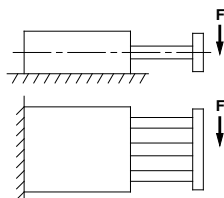
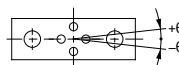
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

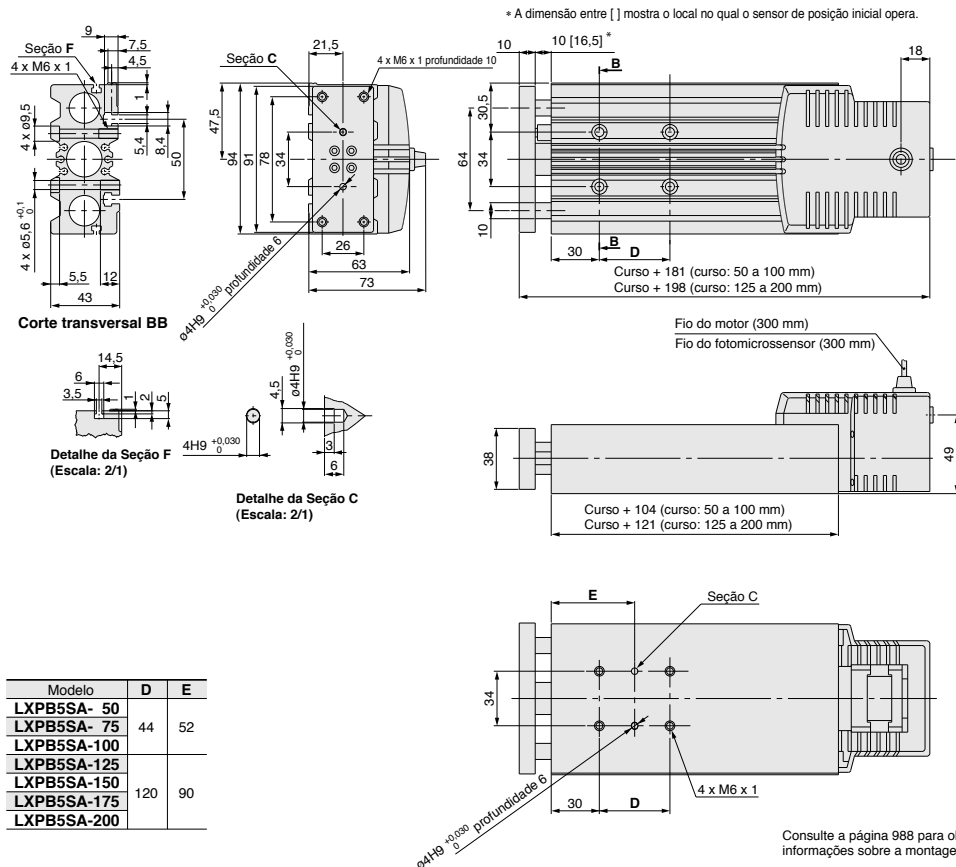
Precisão anti giro da placa (θ)

Precisão anti giro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB5SA



Modelo	D	E
LXPB5SA- 50	44	52
LXPB5SA- 75		
LXPB5SA-100		
LXPB5SA-125	120	90
LXPB5SA-150		
LXPB5SA-175		
LXPB5SA-200		

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 4 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

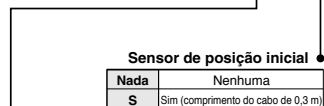
Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/12 mm

Como pedir

LXPB5 **SB** - **100** - **M9N** **1**



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

• **Tipo de sensor magnético**

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético.

• **Quantidade de sensores magnéticos**

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)						
	Carga de trabalho (kg)	2 horizontal/2 vertical ^(Nota 1)						
	Velocidade (mm/s)	até 200 ^(Nota 2)						
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05						
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)						
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\varnothing 8$ mm, fio de 12 mm						
	Guia	Bucha de esferas						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)						
Driver	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)						

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

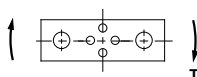
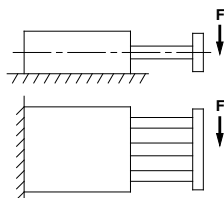
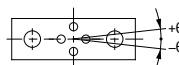
Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N·m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82

Precisão antigiro da placa (θ)

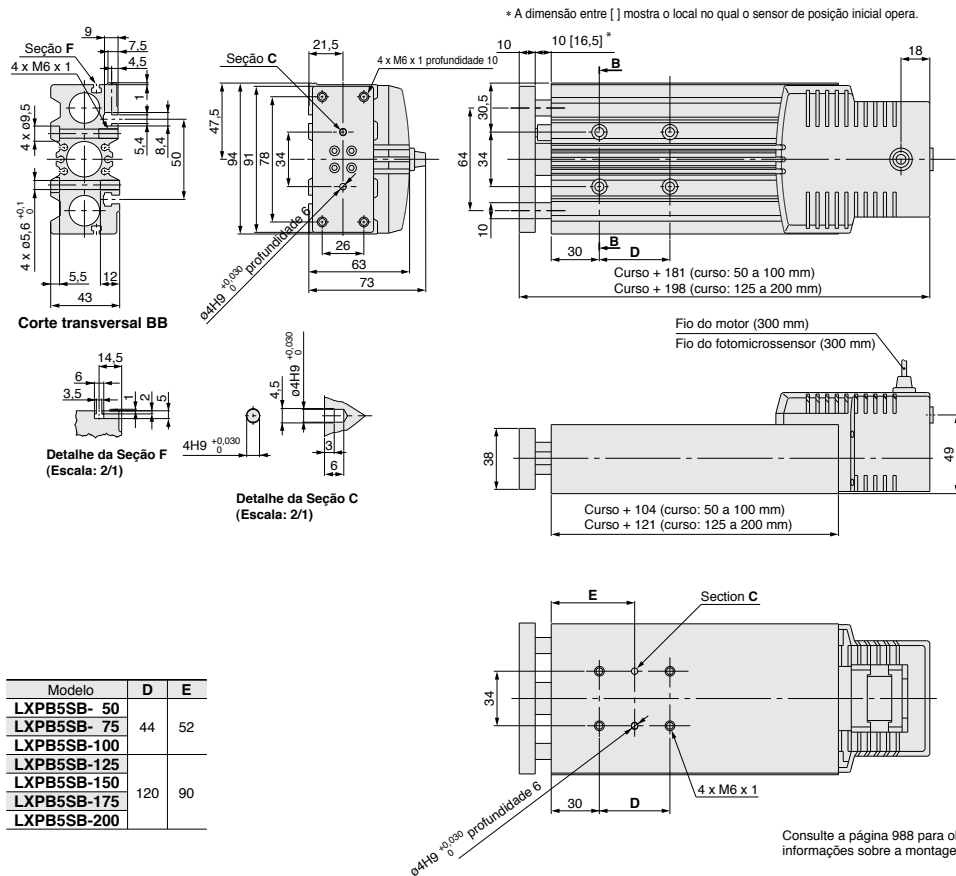
Precisão antigiro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo haste-guia Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXP**

Dimensões/LXPB5SB



Modelo	D	E
LXPB5SB- 50	44	52
LXPB5SB- 75		
LXPB5SB-100		
LXPB5SB-125	120	90
LXPB5SB-150		
LXPB5SB-175		
LXPB5SB-200		

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Para carga de transferência de 1 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de \varnothing 8 mm/ 2 mm

Como pedir

LXPB5 BC - 100 B - M9N 1

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Typo de sensor magnético

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências do sensor magnético.

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical <small>(Nota 1)</small>							
	Velocidade (mm/s)	até 30 <small>(Nota 2)</small>							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)							
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de \varnothing 8 mm, fio condutor de 2 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado						
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais						
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673							
Driver	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)							

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada	Sem sensor magnético			
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)



Especificações produzidas sob encomenda (Para obter detalhes, consulte a página 993.)

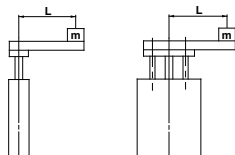
Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

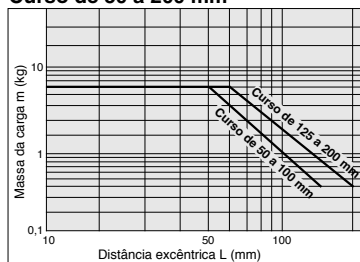
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



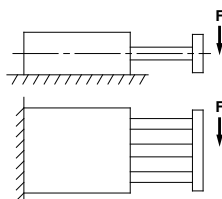
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

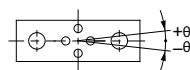
Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N-m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



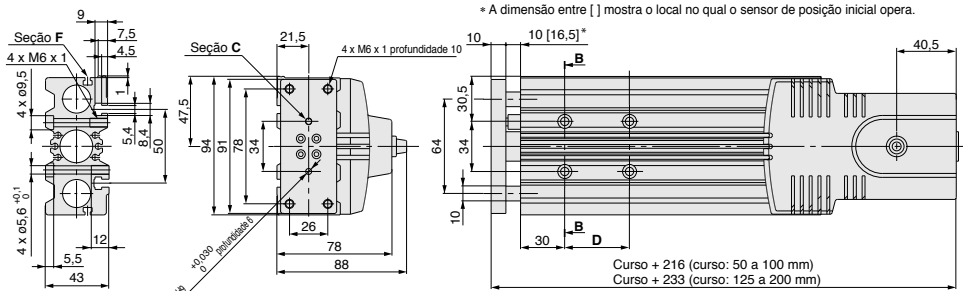
Precisão anti-giro da placa (θ)

Precisão anti-giro
±0,09°



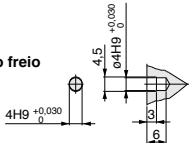
Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB5BC



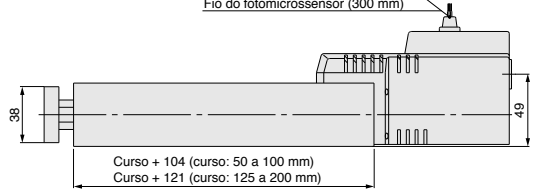
Corte transversal BB

Circuito elétrico do freio



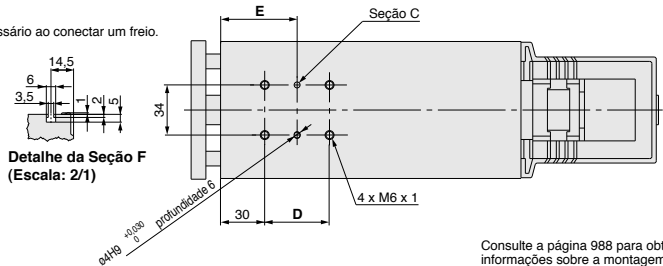
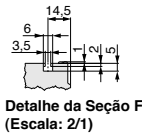
Detalhe da Seção C
(Escala: 2/1)

Fio do motor (300 mm)
Fio do freio (300 mm)
Fio do fotomicrosensor (300 mm)



Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB5BC- 50□B	44	52
LXPB5BC- 75□B		
LXPB5BC-100□B		
LXPB5BC-125□B	120	90
LXPB5BC-150□B		
LXPB5BC-175□B		
LXPB5BC-200□B		



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Para carga de transferência de 2,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	10,1
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	6,7

Typo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

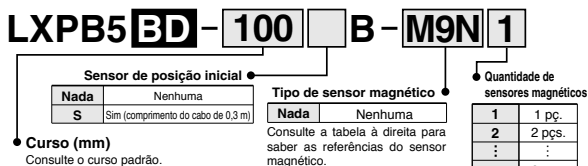
Série LXP

Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm)
ø 8 mm/ 5 mm

Como pedir



Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	6 horizontal/5 vertical ^{Nota 1)}							
	Velocidade (mm/s)	até 80 ^{Nota 2)}							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)							
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm, fio condutor de 5 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Trava eletromagnética	Modelo	Typo operacional desenergizado						
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais						
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%							
Sensor de posição inicial	Consumo de energia (W)	5							
	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673							
Unidade	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes).							
		LC6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes).							

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

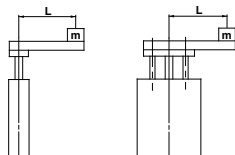
Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

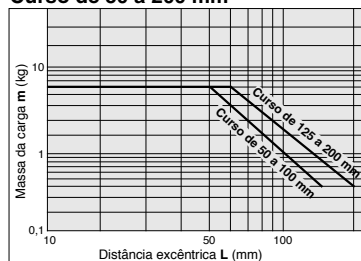
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



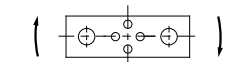
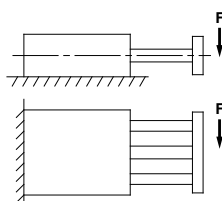
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

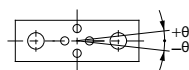
Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N-m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



Precisão antigiro da placa (θ)

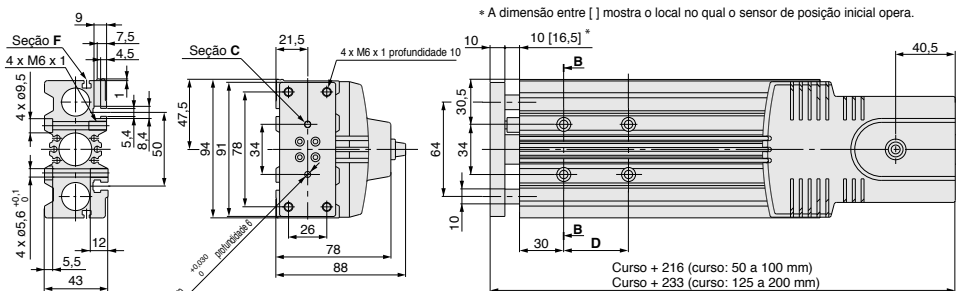
Precisão antigiro
±0,09°



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

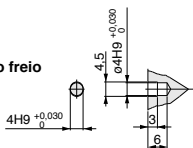
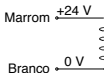
Tipo haste-guia Motor de passo de 5 fases/Com freio do motor **Série LXP**

Dimensões/LXPB5BD



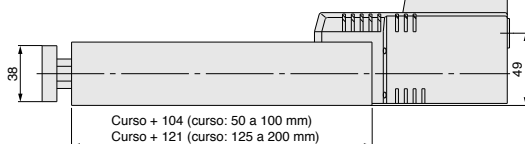
Corte transversal BB

Circuito elétrico do freio



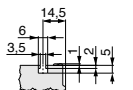
Detalhe da Seção C
(Escala: 2/1)

Fio do motor (300 mm)
Fio do freio (300 mm)
Fio do fotomicrosensor (300 mm)

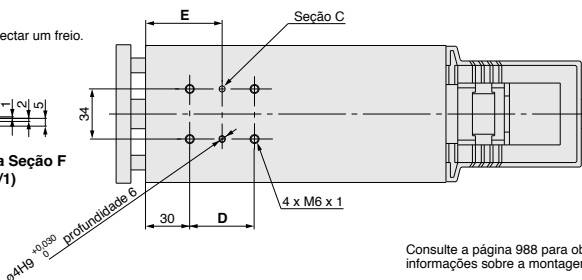


Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB5BD-50□B	44	52
LXPB5BD-75□B		
LXPB5BD-100□B		
LXPB5BD-125□B	120	90
LXPB5BD-150□B		
LXPB5BD-175□B		
LXPB5BD-200□B		



Detalhe da Seção F
(Escala: 2/1)



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Para carga de transferência de 2,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

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

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

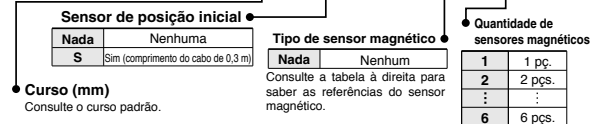
Bucha de esferas

Fuso de esferas recirculantes

Passo do fuso (mm) de 8 mm/6 mm

Como pedir

LXPB5 SA - 100 B - M9N 1



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada	Sem sensor magnético			
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

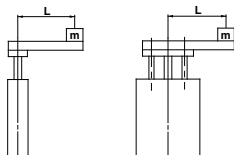
Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	4 horizontal/4 vertical ^{Nota 1)}							
	Velocidade (mm/s)	até 100 ^{Nota 2)}							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)							
	Parafuso	Parafuso deslizante de ø8 mm, fio condutor de 6 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Freio eletromagnético	Modelo	Tipo operacional desenergizado						
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais						
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%							
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673							
	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)							
Unidade	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)							

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

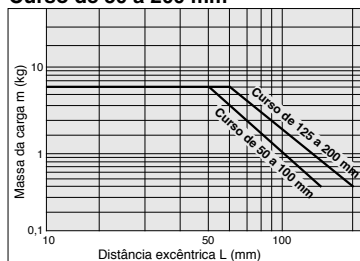
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



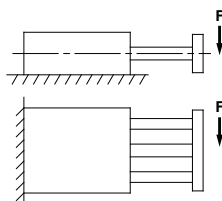
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

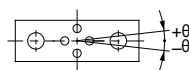
Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N-m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



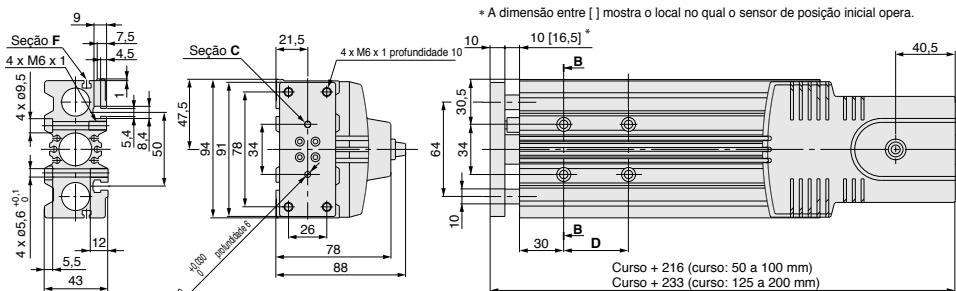
Precisão antigiro da placa (θ)

Precisão antigiro
±0,09°



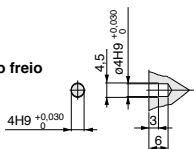
Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB5SA

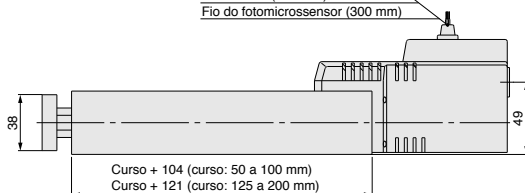


Circuito elétrico do freio

Marrom +24 V
Branco 0 V

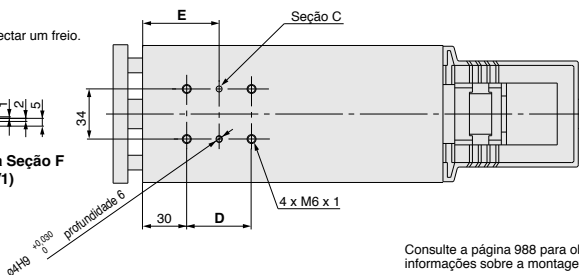
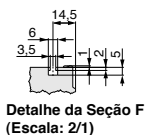


Fio do motor (300 mm)
Fio do freio (300 mm)
Fio do fotomicrosensor (300 mm)



Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB5SA- 50□B	44	52
LXPB5SA- 75□B		
LXPB5SA-100□B		
LXPB5SA-125□B	120	90
LXPB5SA-150□B		
LXPB5SA-175□B		
LXPB5SA-200□B		



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 4 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	20,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,3	0,7	1,2	2,2

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

Tipo haste-guia

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXP

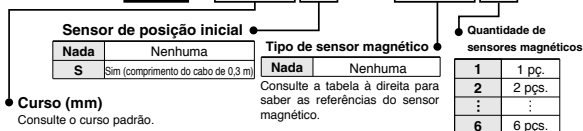
Bucha de esferas

Parafuso deslizante

Passo do fuso (mm) de \varnothing 8 mm/12 mm

Como pedir

LXPB5 **SB** - **100** **B** - **M9N** **1**



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada	Sem sensor magnético			
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

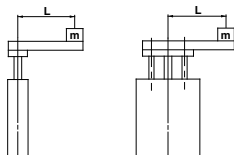
Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	175	200	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,2	2,4	2,5	2,8	3,0	3,1	3,3	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)							
	Carga de trabalho (kg)	2 horizontal/2 vertical ^{Nota 1)}							
	Velocidade (mm/s)	até 200 ^{Nota 2)}							
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05							
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)							
	Parafuso	Parafuso deslizante de \varnothing 8 mm, fio de 12 mm							
	Guia	Bucha de esferas							
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado						
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais						
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%							
Sensor de posição inicial	Consumo de energia (W)	5							
	Modelo	Fotomicrossensor EE-SX673							
Unidade	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.) C6D-507AD-□ (Consulte a página 995 para obter detalhes.)							

Nota 1) Com base nas condições operacionais, estabeleça um guia separado quando ultrapassar a carga máxima lateral admissível.

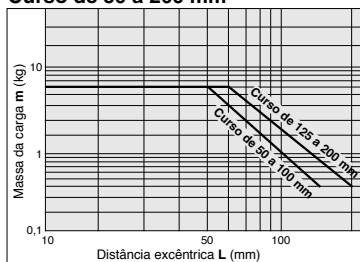
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Intervalo de operação do elevador

Este é o intervalo de operação para bucha de esferas. Use dentro da faixa de empuxo admissível.



Curso de 50 a 200 mm



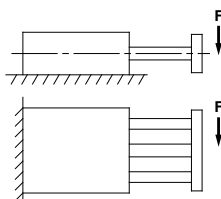
Condições de trabalho

Carga lateral admissível (F)

Curso	Carga (N)
50	42
75	42
100	40
125	42
150	32
175	24
200	17

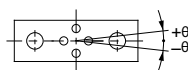
Torque rotacional admissível da placa (T)

Curso	Torque (N-m)
50	2,87
75	2,47
100	2,17
125	2,38
150	2,16
175	1,98
200	1,82



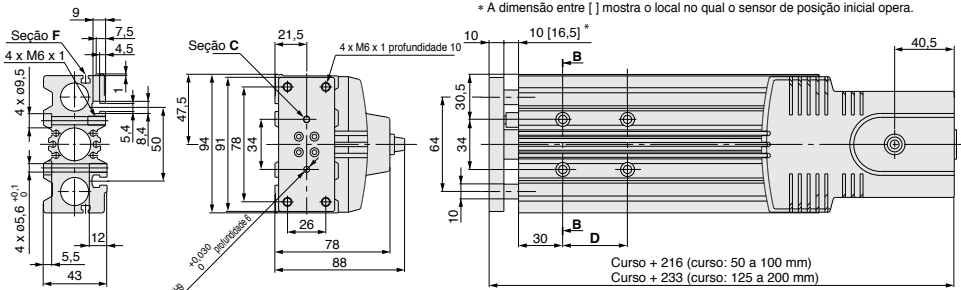
Precisão anti giro da placa (θ)

Precisão anti giro
±0,09°



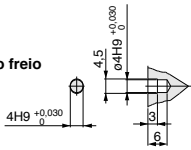
Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXPB5SB



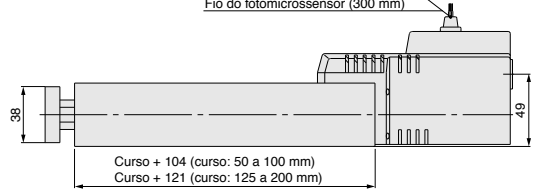
Corte transversal BB

Circuito elétrico do freio



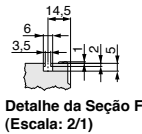
Detalhe da Seção C
(Escala: 2/1)

Fio do motor (300 mm)
Fio do freio (300 mm)
Fio do fotomicrosensor (300 mm)

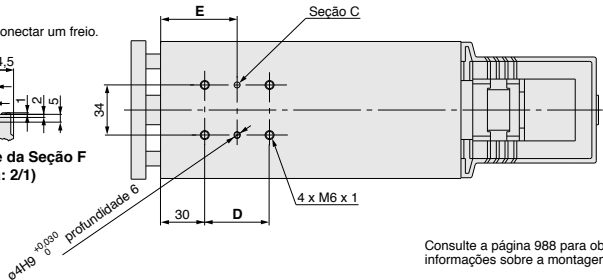


Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.

Modelo	D	E
LXPB5SB- 50□B	44	52
LXPB5SB- 75□B		
LXPB5SB-100□B		
LXPB5SB-125□B	120	90
LXPB5SB-150□B		
LXPB5SB-175□B		
LXPB5SB-200□B		



Detalhe da Seção F
(Escala: 2/1)



Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Para carga de transferência de 1 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,2	1,1	2,1	4,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1
	200	0,1	0,2	0,4	0,6	1,1

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de 8 mm/12 mm

Como pedir

LXSH2 **BC** - **100** - **M9N** **1**

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhum
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo) M9N1G2

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical <small>Nota 1)</small>				
	Velocidade (mm/s)	até 30 <small>Nota 2)</small>				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de 8 mm, fio condutor de 2 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)				

Nota 1) Ao montar uma peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

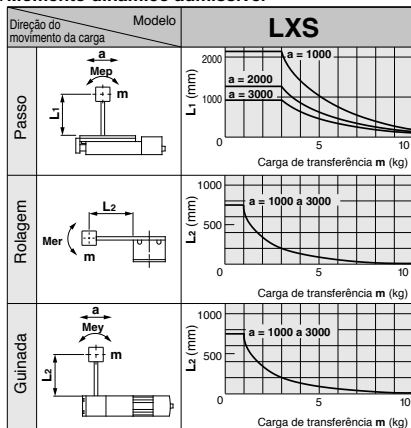
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível Momento dinâmico admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN Com placa do sensor, sem sensor de proximidade				
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

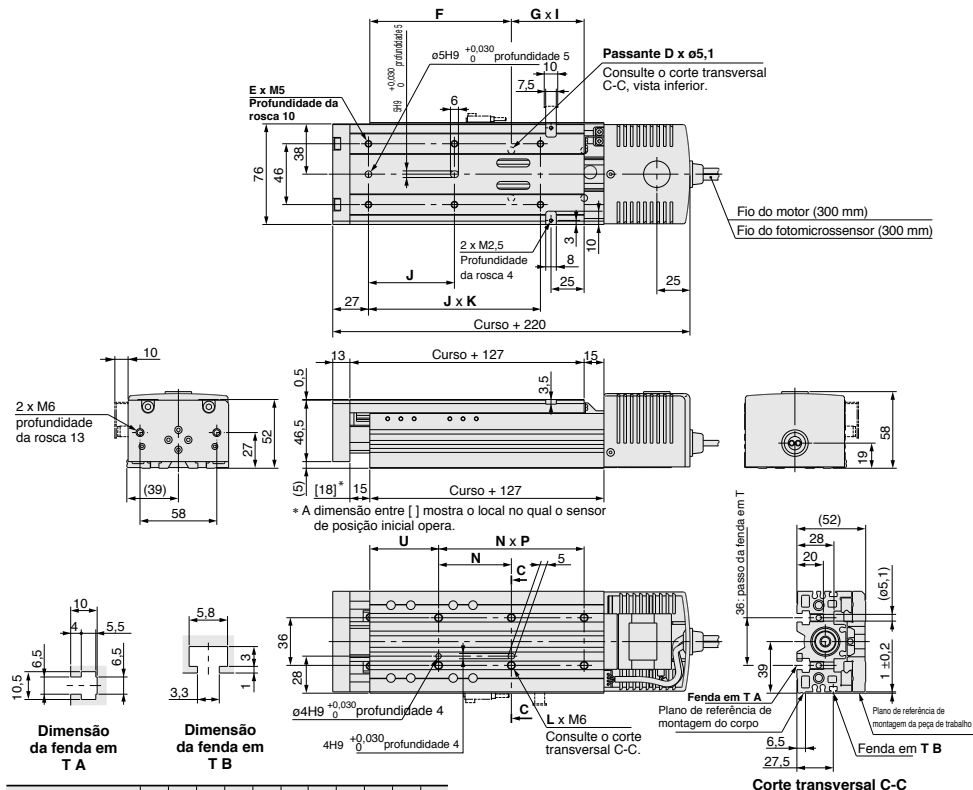


Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Tipo mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2BC



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2BC- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2BC- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2BC-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2BC-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2BC-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Para carga de transferência de 10 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8 \text{ mm}/5 \text{ mm}$

Como pedir

LXSH2 **BD** - **100** - **M9N** **1**

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
...	...
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical ^{Nota 1)}				
	Velocidade (mm/s)	até 80 ^{Nota 2)}				
Repetibilidade do posicionamento (mm)		±0,03				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\varnothing 8 \text{ mm}$, fio condutor de 5 mm				
Guia		Guia de ação direta de alta rigidez				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)				

Nota 1) Ao montar uma peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN Com placa do sensor, sem sensor de proximidade				
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.



Especificações produzidas sob encomenda (Para obter detalhes, consulte a página 993.)

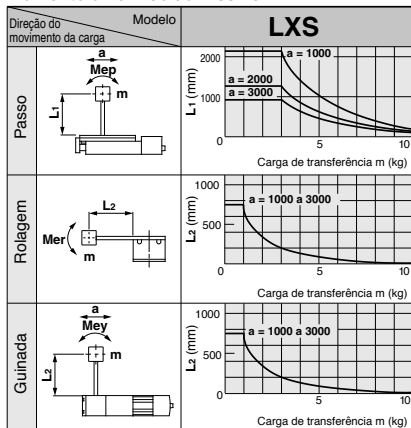
Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível Momento dinâmico admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

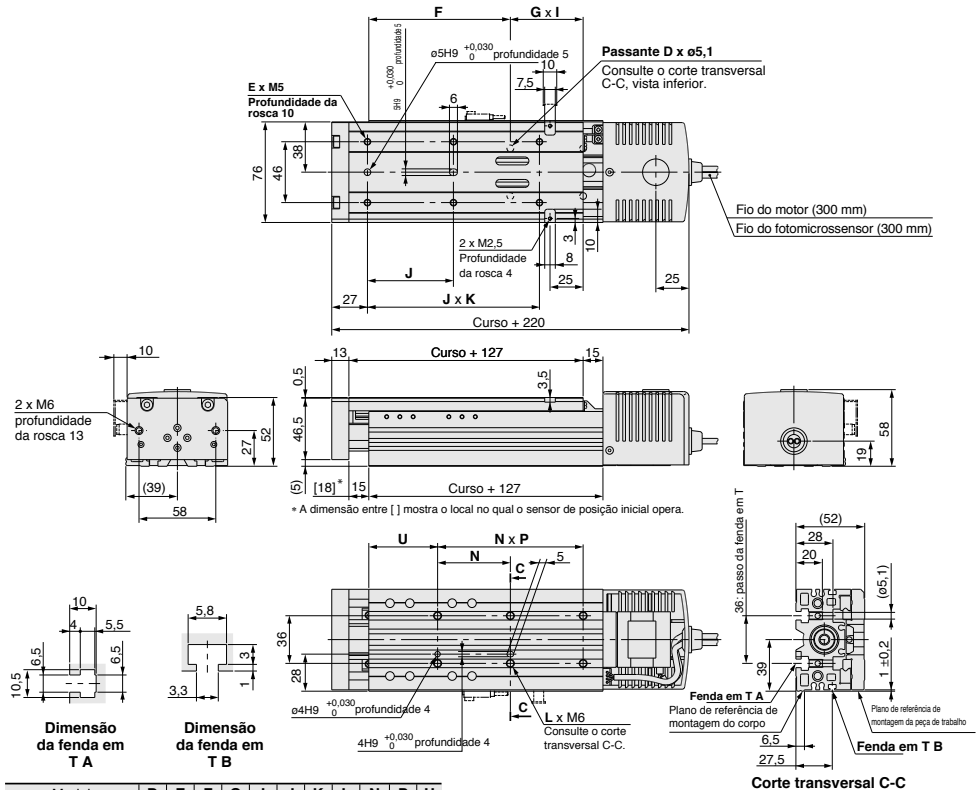
m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2BD



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2BD- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2BD- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2BD-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2BD-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2BD-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,4	0,2	0,7	1,3	1,9

Para carga de transferência de 10 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	1,9

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	1,9

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de
ø8 mm / 6 mm

Como pedir

LXSH2 SA - 100 - M9N 1

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo) M9N1G2

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	9 (4) horizontal/4 (4) vertical <small>Nota 1)</small>				
	Velocidade (mm/s)	até 100 <small>Nota 2)</small>				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)				
	Parafuso	Parafuso deslizante de ø8 mm, fio condutor de 6 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)				

Nota 1) Ao montar uma peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN Com placa do sensor, sem sensor de proximidade				
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

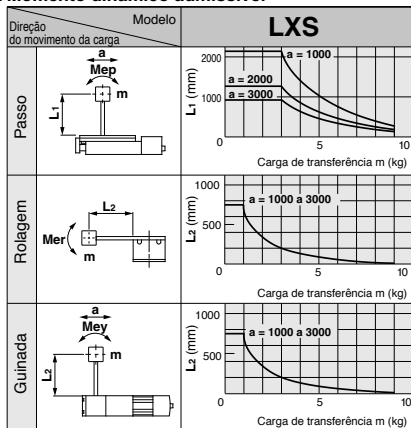
* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível Momento dinâmico admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

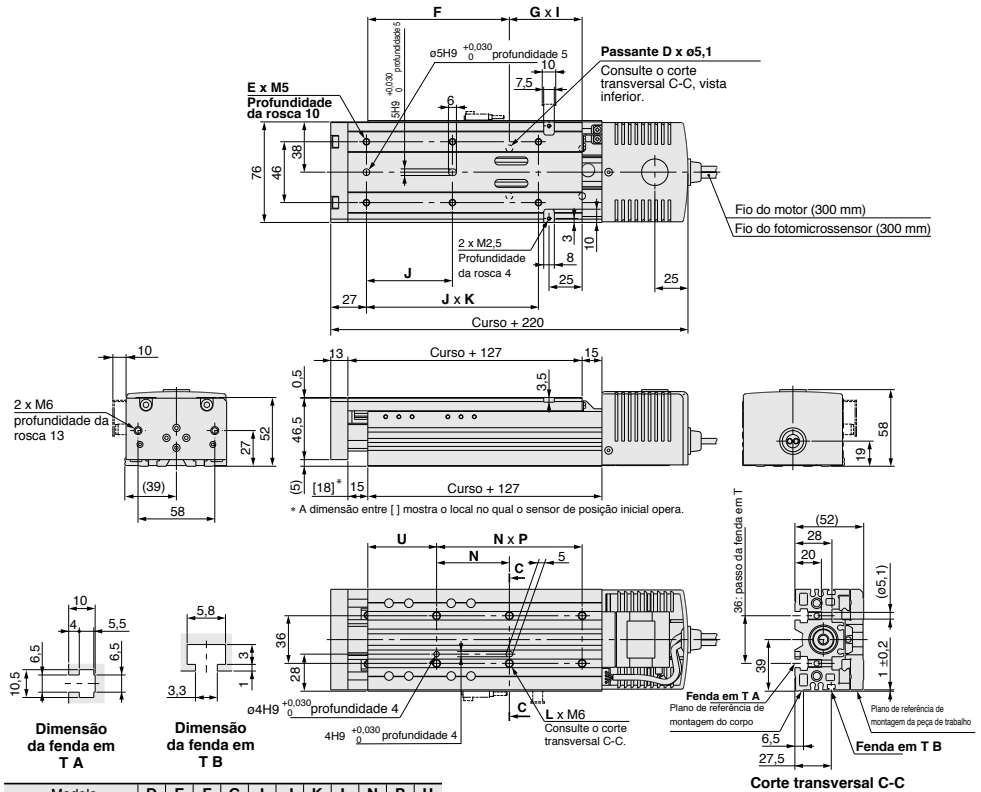
m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2SA



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2SA- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2SA- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2SA-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2SA-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2SA-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Para carga de transferência de 9 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Para carga de transferência de 4,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de 8 mm/12 mm

Como pedir

LXSH2 SB - 100 - M9N 1

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/sensores de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético.
Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	4,5 (4) horizontal/2 (2) vertical ^{Nota 1)}				
	Velocidade (mm/s)	até 200 ^{Nota 2)}				
Peças principais	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05				
	Motor	Motor de passo de 2 fases (sem freio)				
	Parafuso	Parafuso deslizante de ø8 mm, fio de 12 mm				
Sensor de posição inicial	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)				

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN Com placa do sensor, sem sensor de proximidade				
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	2 fios	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

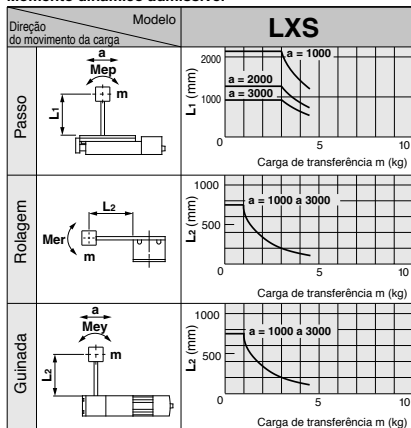
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

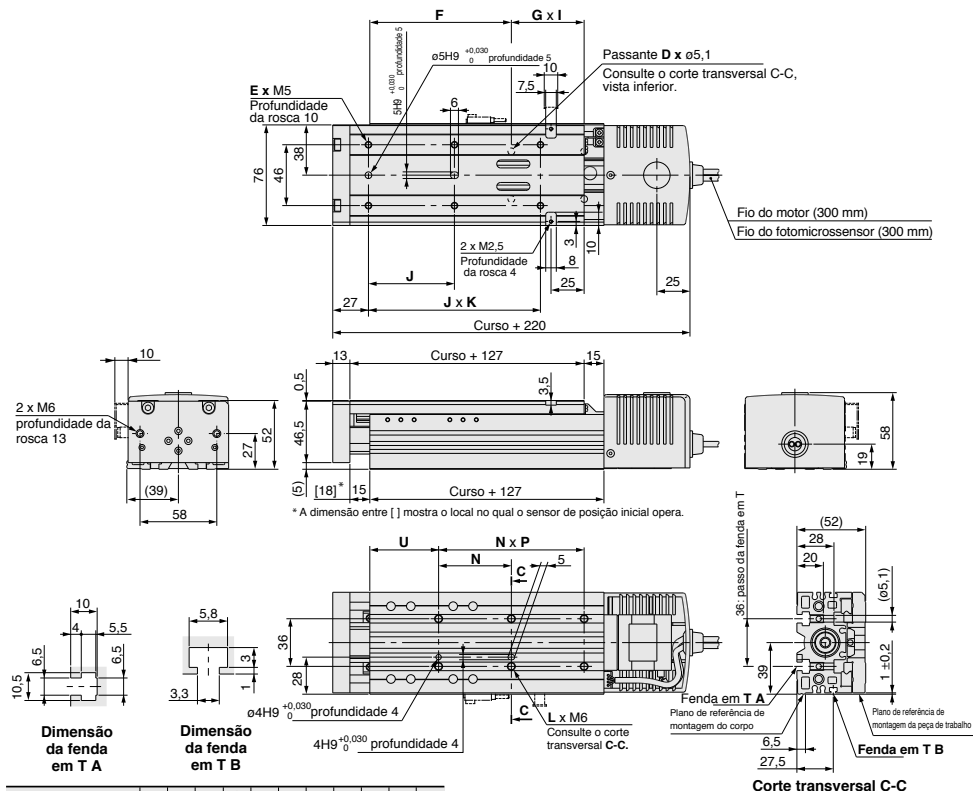
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2SB



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2SB- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2SB- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2SB-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2SB-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2SB-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Corte transversal C-C

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	0,8

Para carga de transferência de 4,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,2	0,4	0,6	0,9

Para carga de transferência de 2,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	0,8

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de aço
direta de alta
rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de
ø8 mm/2 mm

Como pedir

LXSH2 **BC** - **100** **B** - **M9N** **1**

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhum
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Exemplo: M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical <small>(Nota 1)</small>				
	Velocidade (mm/s)	até 30 <small>(Nota 2)</small>				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm, fio condutor de 2 mm				
	Guia	Guia de aço direta de alta rigidez				
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado			
Torque estático (N.m)		0,1 ou mais				
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%				
Consumo de energia (W)		5				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomossensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
Unidade	Modelo	LC6D-220AD□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)				

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.



Especificações produzidas sob encomenda (Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

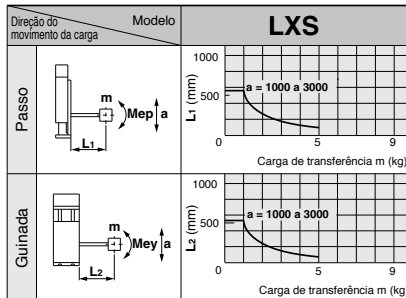
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Momento admissível (N.m)

Momento estático admissível Momento dinâmico admissível

Passo	15,7
Guinada	7,84

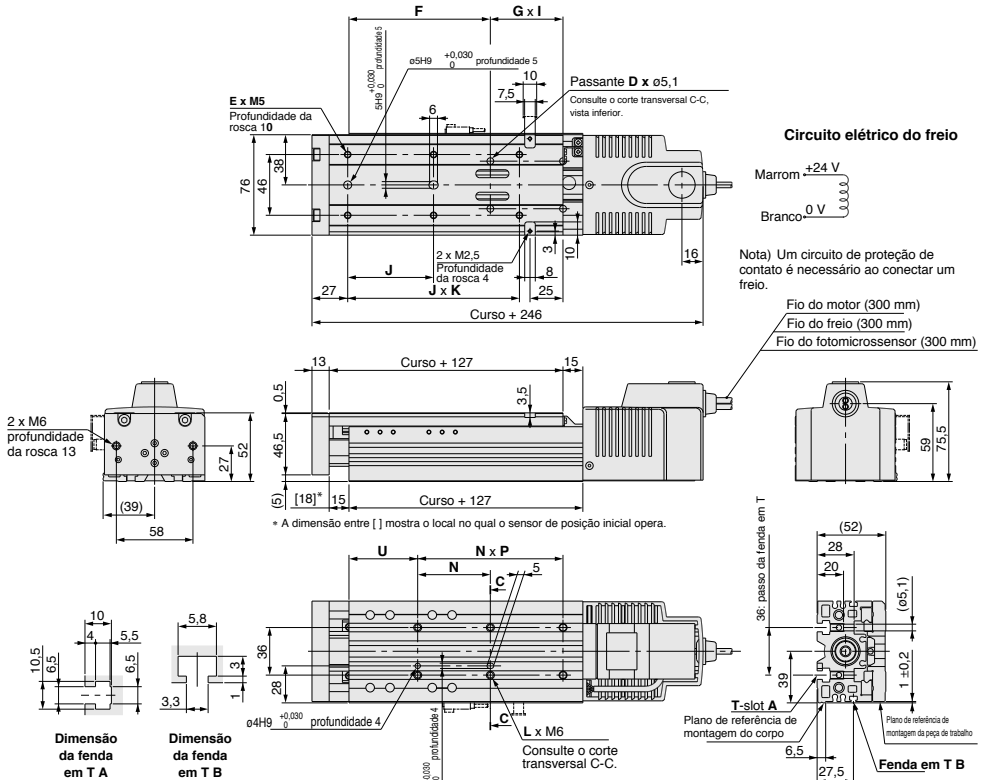
m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Com freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2BC



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2BC- 50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2BC- 75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2BC-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2BC-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2BC-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Para carga de transferência de 2,5 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 5 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Corte transversal C-C

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8 \text{ mm}/5 \text{ mm}$

Como pedir

LXSH2 **BD** - **100** **B** - **M9N** **1**

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências dos sensores magnéticos/de proximidade.

Exemplo: M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical ^{Nota 1)}				
	Velocidade (mm/s)	até 80 ^{Nota 2)}				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\varnothing 8 \text{ mm}$, fio condutor de 5 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado			
Torque estático (N·m)		0,1 ou mais				
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%				
	Consumo de energia (W)	5				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomossensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)				

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GD	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.



Especificações produzidas sob encomenda (Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

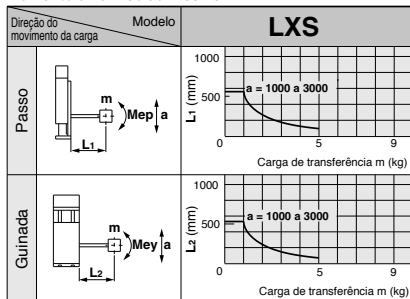
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

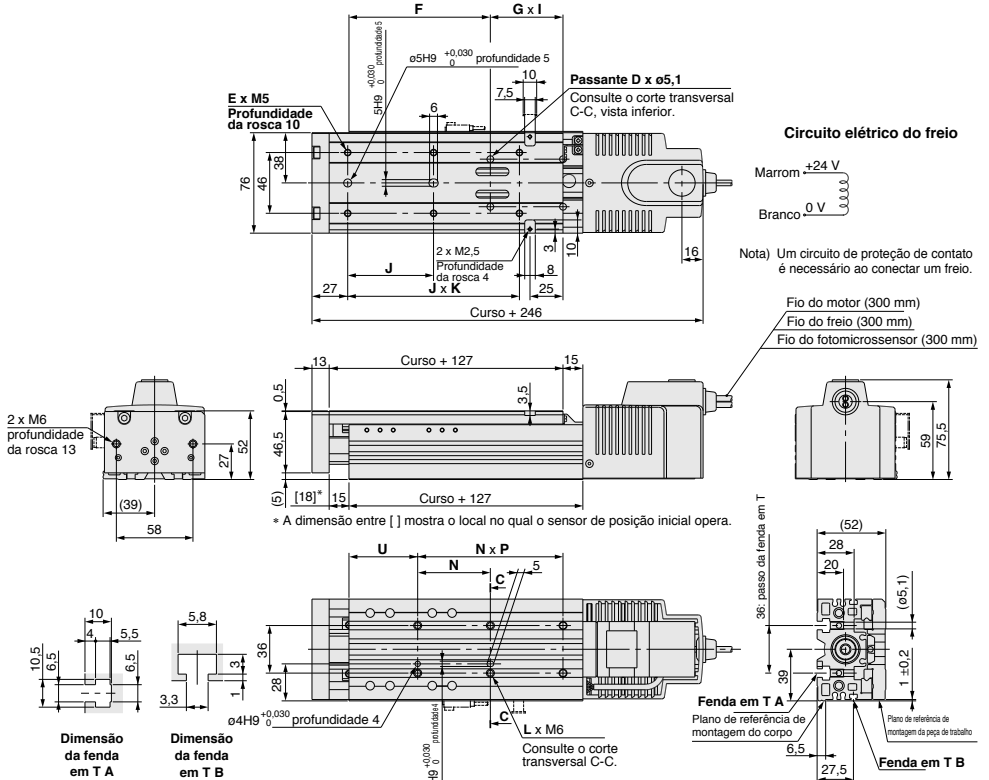
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Com freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2BD



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2BD- 50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2BD- 75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2BD-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2BD-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2BD-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	1,9

Para carga de transferência de 2,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,0

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	200
Velocidade (mm/s)	10	0,1	1	5	10	20
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	5,1
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,6

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de aço
direta de alta
rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de
ø8 mm/ 6 mm

Como pedir

LXSH2 **SA** - **100** **B** - **M9N** **1**

Curso (mm)

Consulte o
curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada Nenhuma

Consulte a tabela à direita para saber as referências
de sensores magnéticos/de proximidade.

Quantidade de sensores
magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de
proximidade, marque a referência de
sensor de proximidade após a referência
de sensor magnético.
Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	9 (4) horizontal/4 (4) vertical <small>(Nota 1)</small>					
	Velocidade (mm/s)	a 100 <small>(Nota 2)</small>					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm, fio condutor de 6 mm					
	Guia	Guia de aço direta de alta rigidez					
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado				
		Torque estático (N·m)	0,1 ou mais				
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%					
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)					
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)					
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)					

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

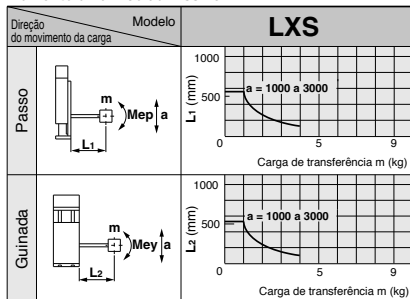
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

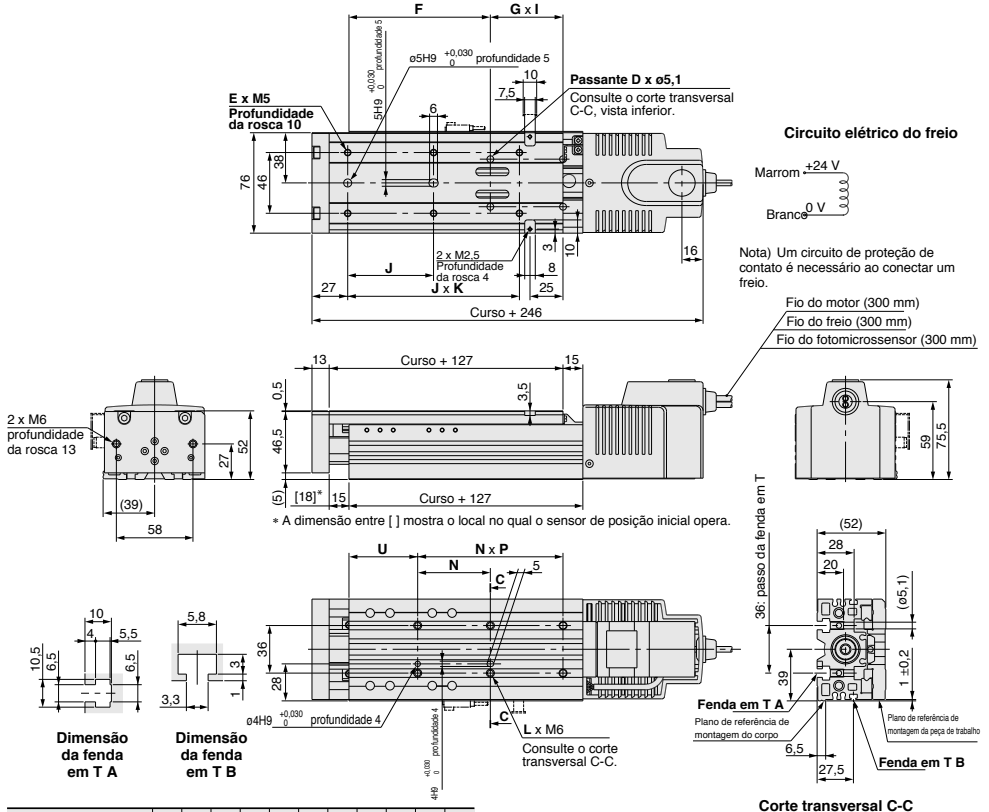
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Com freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2SA



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2SA- 50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2SA- 75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2SA-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2SA-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2SA-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Para carga de transferência de 2 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 4 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de ø8 mm/12 mm

Como pedir

LXSH2 SB - 100 B - M9N 1

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Exemplo M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	4,5 (4) horizontal/2 (2) vertical ^{Nota 1)}					
	Velocidade (mm/s)	até 200 ^{Nota 2)}					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Motor de passo de 2 fases (com freio)					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm, fio condutor de 12 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado				
		Torque estático (N·m)	0,1 ou mais				
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)					
Unidade	Modelo	LC6D-220AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)					
Unidade de posicionamento	Modelo	LC6C-220AD (Consulte a página 999 para obter detalhes.)					

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Nota 1) Ao montar uma peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

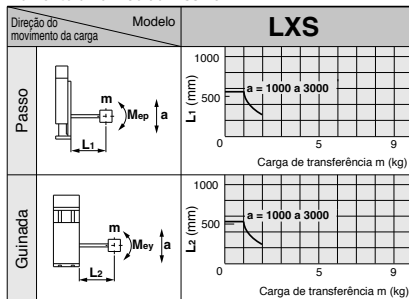
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

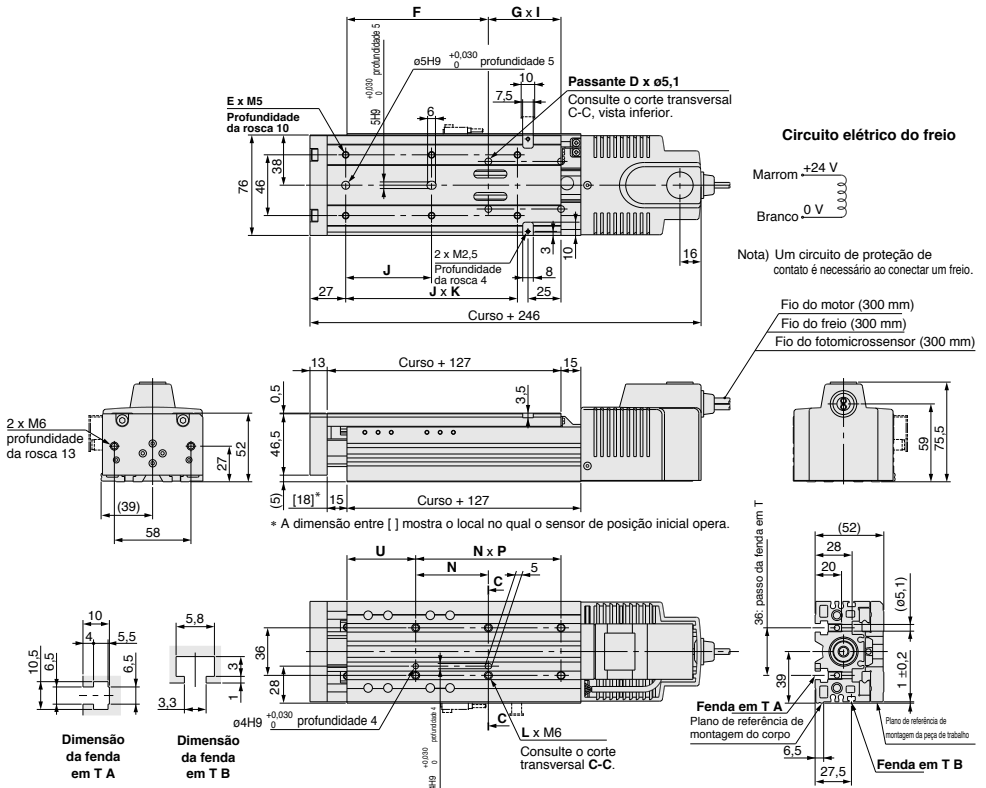
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 2 fases/Com freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH2SB



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH2SB-50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH2SB-75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH2SB-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH2SB-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH2SB-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)					
		1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1	
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1	
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1	

Para carga de transferência de 1 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)					
		1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1	
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1	
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	1,1	

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 2 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)					
		1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	4,1	
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	2,1	
	200	0,1	0,2	0,4	0,6	1,1	

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

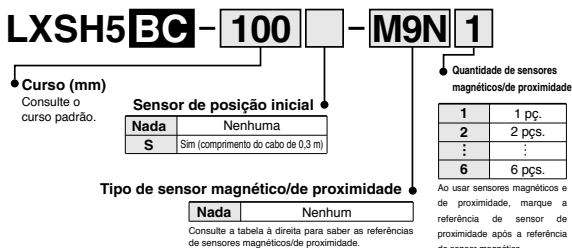
Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/2 mm

Como pedir



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical (Nota 1)				
	Velocidade (mm/s)	até 30 (Nota 2)				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\varnothing 8$ mm, fio condutor de 2 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
Driver	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.



Especificações produzidas sob encomenda (Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

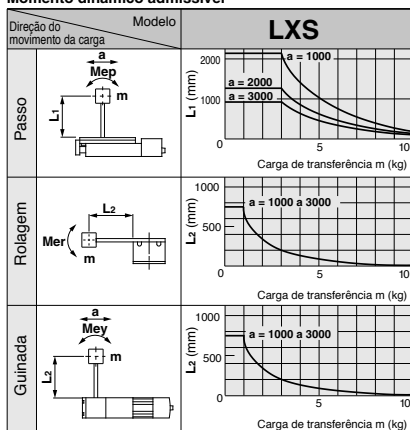
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

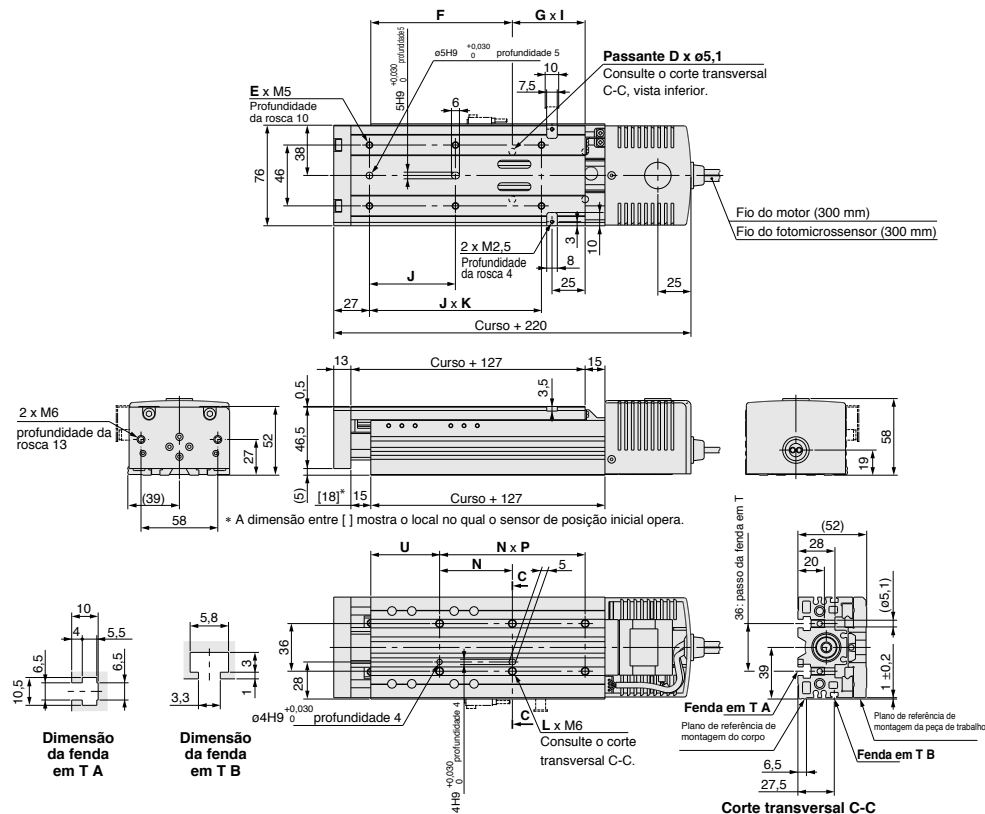
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH5BC



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5BC- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5BC- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5BC-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5BC-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5BC-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 10 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/5 mm

Como pedir

LXSH5 **BD** - **100** - **M9N** **1**

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

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

• **Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade**

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

• Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo) M9N1G2

Typo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical (Nota 1)				
	Velocidade (mm/s)	até 80 (Nota 2)				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)				
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\varnothing 8$ mm, fio condutor de 5 mm				
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
	Driver	Modelo L6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

• Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

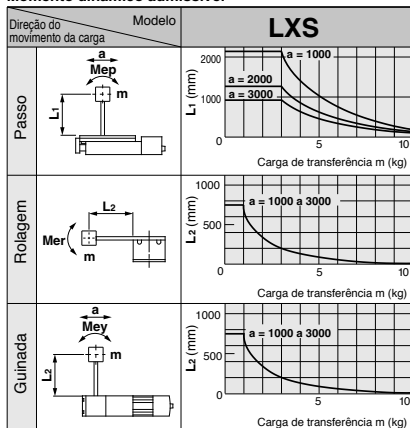
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

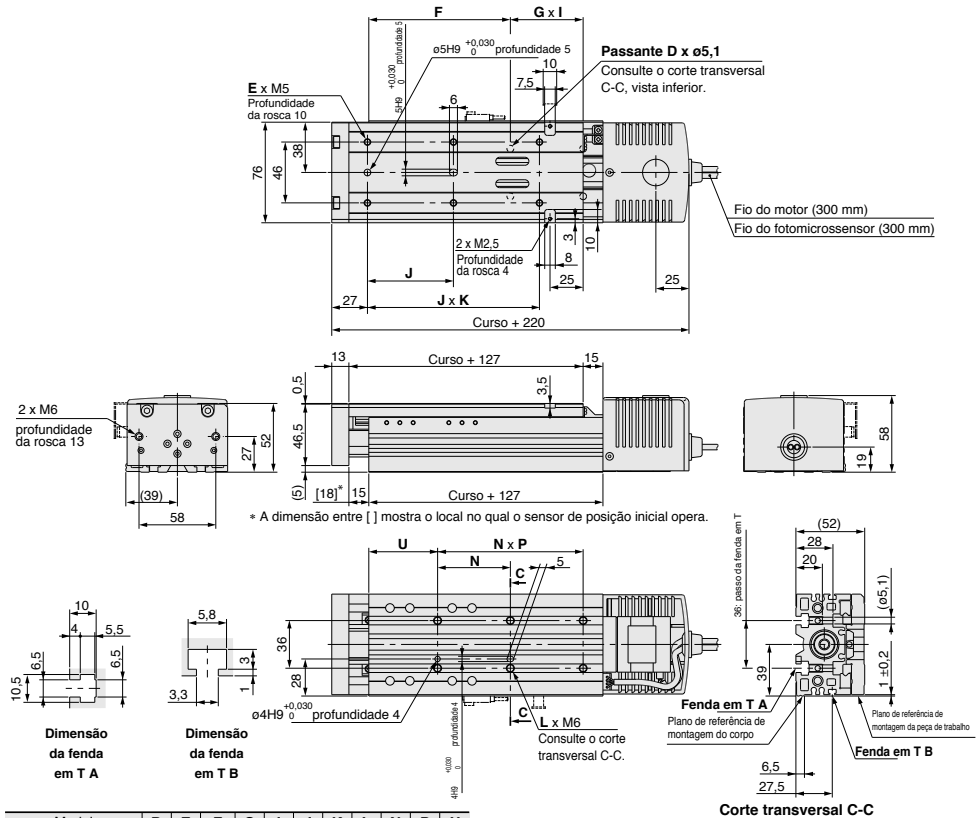
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH5BD



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5BD- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5BD- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5BD-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5BD-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5BD-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	1,9

Para carga de transferência de 5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,0

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 10 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,0

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8 \text{ mm} / 6 \text{ mm}$

Como pedir

LXSH5 SA - 100 - M9N 1

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

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	6 (4) horizontal/2 (2) vertical (Nota 1)				
	Velocidade (mm/s)	a 100 (Nota 2)				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)				
	Parafuso	Parafuso deslizante de $\varnothing 8 \text{ mm}$, fio condutor de 6 mm				
Sensor de posição inicial	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez				
	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673				
Driver	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Nota 1) Ao montar uma peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

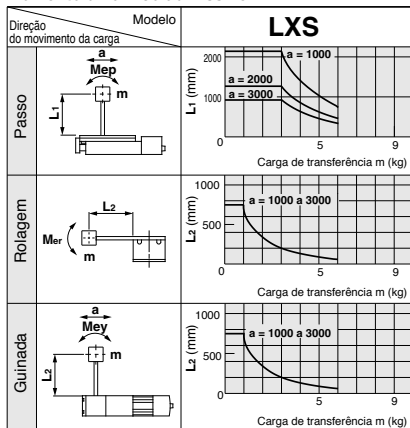
Momento admissível (N-m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

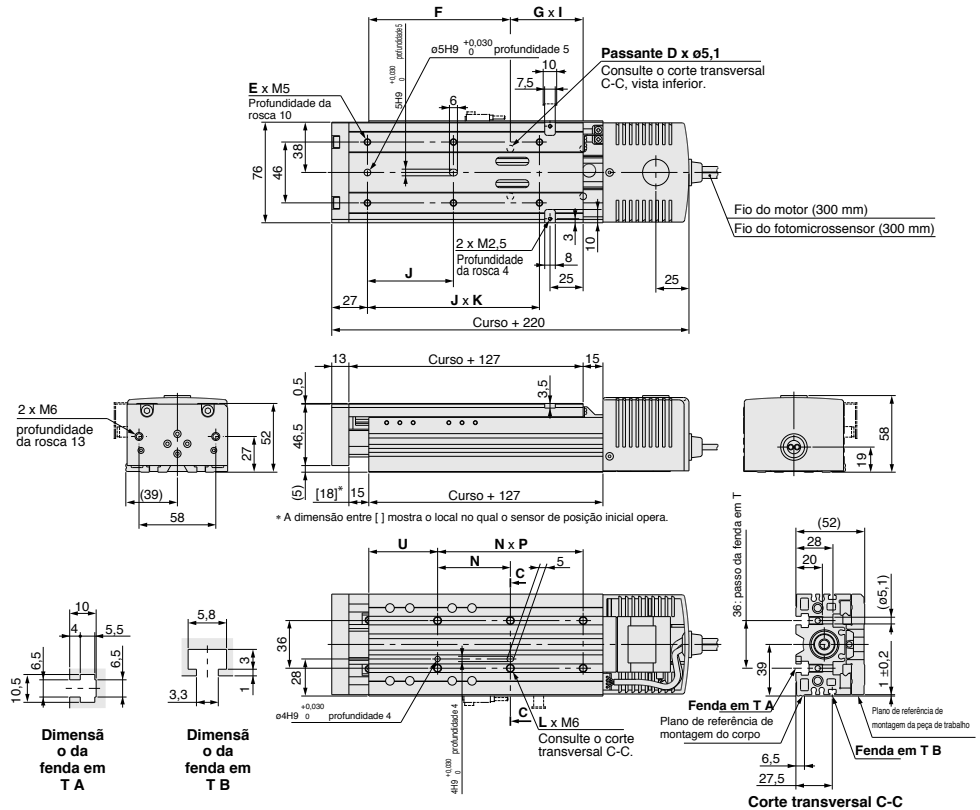
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH5SA



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5SA- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5SA- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5SA-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5SA-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5SA-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 6 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de aço
direta de alta
rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de
ø8 mm/12 mm

Como pedir

LXSH5 SB - 100 - M9N 1

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhum
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
NII				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150
Desempenho	Peso do corpo (kg)	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)				
	Carga de trabalho (kg)	3 (3) horizontal/1 (1) vertical				
	Velocidade (mm/s)	a 200 (Nota 1)				
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05				
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)				
	Parafuso	Parafuso deslizante de ø8 mm, fio de 12 mm				
	Guia	Guia de aço direta de alta rigidez				
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673				
	Modelo	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)				
Driver	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)				

Nota 1) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o condutor para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

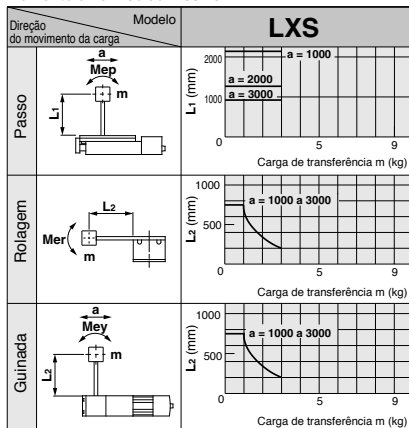
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Rolagem	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

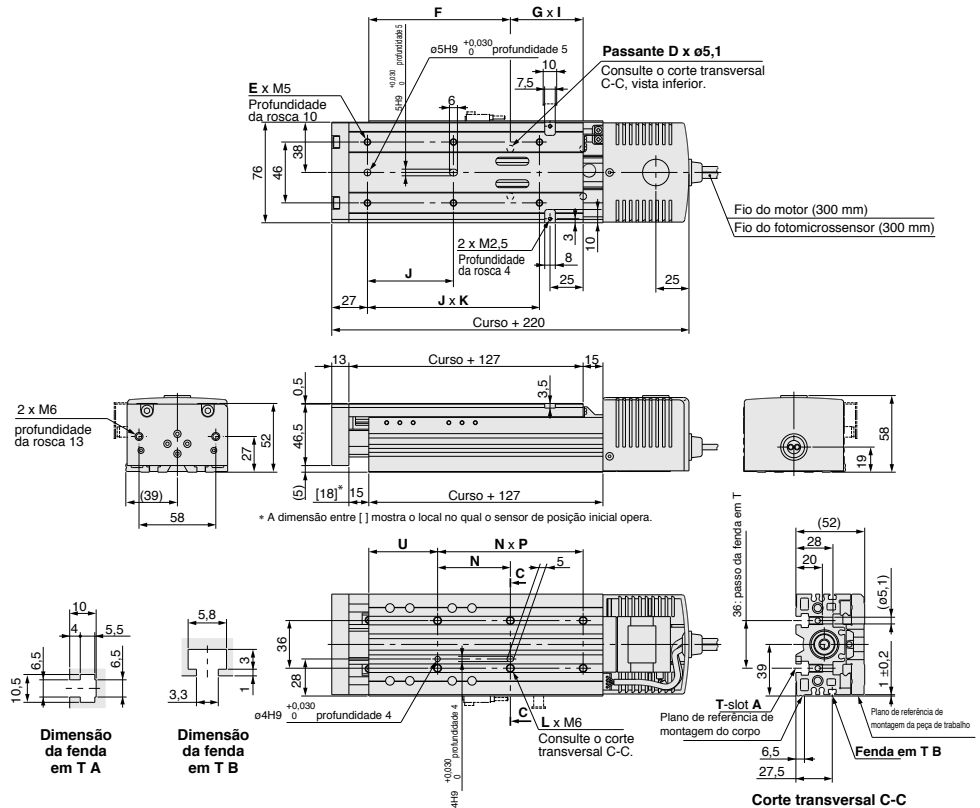
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 5 fases/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH5SB



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5SB- 50	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5SB- 75	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5SB-100	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5SB-125	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5SB-150	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

Guia do tempo de posicionamento (para montagem horizontal)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	0,8

Para carga de transferência de 1,5 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	0,8

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 3 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,2	0,4	0,6	0,9

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

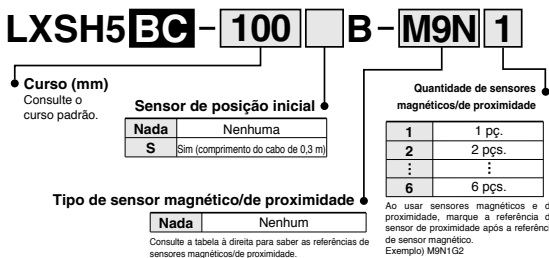
Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8 \text{ mm}/2 \text{ mm}$

Como pedir



Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.



Especificações produzidas sob encomenda
(Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical <small>Nota 1)</small>					
	Velocidade (mm/s)	até 30 <small>Nota 2)</small>					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03					
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de $\varnothing 8 \text{ mm}$, fu condutor de 2 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado				
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais				
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%				
Sensor de posição inicial	Consumo de energia (W)	5					
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)					
Unidade	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)					

Nota 1) Ao montar uma peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

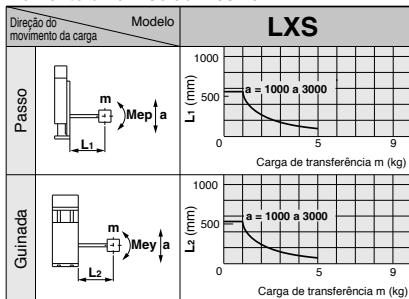
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Momento admissível (N·m)

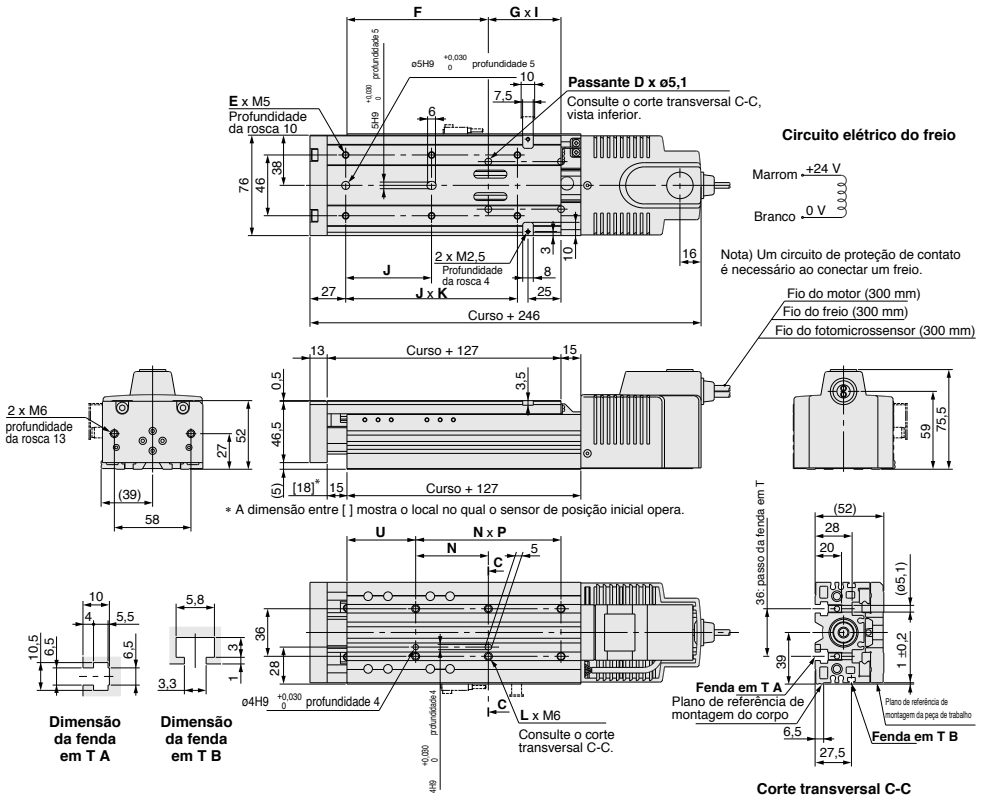
Momento estático admissível

Passo	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico



Dimensões/LXSH5BC



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5BC- 50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5BC- 75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5BC-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5BC-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5BC-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Para carga de transferência de 5 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Para carga de transferência de 2,5 kg

Distância do posicionamento (mm)	Tempo de posicionamento (s)					
	1	10	50	100	150	
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	20	0,1	0,6	2,6	5,1	7,6
	30	0,1	0,4	1,7	3,4	5,1

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

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

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Fuso de esferas recirculantes
Passo do fuso (mm) de $\varnothing 8$ mm/5 mm

Como pedir

LXSH5 **BD** - **100** **B** - **M9N** **1**

Curso (mm)
Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhum
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Typo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo: M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada Sem sensor magnético				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.



Especificações produzidas sob encomenda (Para obter detalhes, consulte a página 993.)

Símbolo	Especificações
X60	Especificação de baixa geração de partículas

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	10 (4) horizontal/5 (4) vertical ^{Nota 1)}					
	Velocidade (mm/s)	até 80 ^{Nota 2)}					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03					
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)					
	Parafuso	Fuso de esferas recirculantes de 8 mm, fio condutor de 5 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Trava eletromagnética	Modelo	Typo operacional desenergizado				
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais				
Tensão nominal (V)		24 CC ±5%					
Consumo de energia (W)	5						
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)					
Unidade	Modelo	L06D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)					

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo de meio passo, e use 5 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

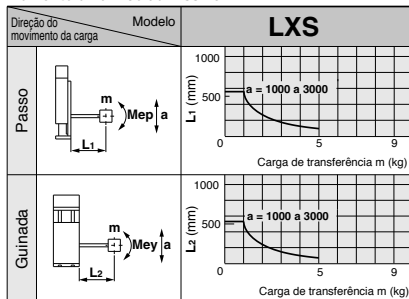
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

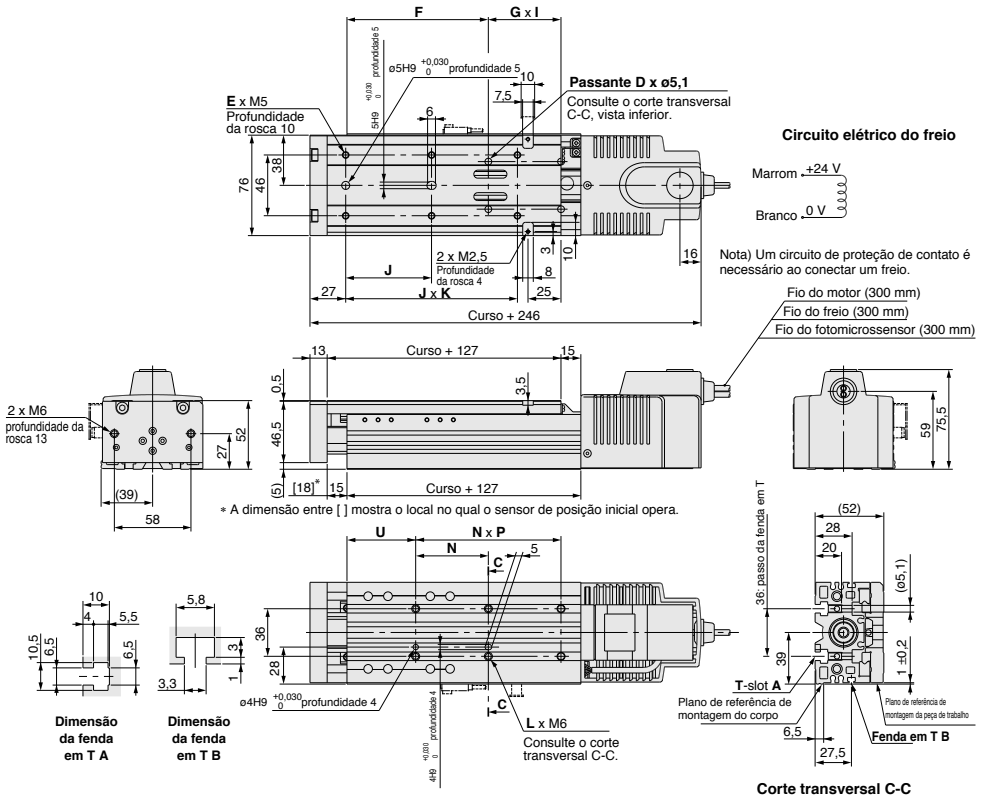
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Tipo mesa deslizante de alta rigidez
 Motor de passo de 5 fases/Com freio do motor **Série LX5**

Dimensões/LXSH5BD



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5BD- 50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5BD- 75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5BD-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5BD-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5BD-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	1,9

Para carga de transferência de 2,5 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,0

Consulte a página 991 para obter o tempo de aceleração.

Para carga de transferência de 5 kg

Distância do posicionamento (mm)		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	40	0,1	0,3	1,3	2,6	3,8
	80	0,1	0,2	0,7	1,3	2,0

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

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

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de
ø8 mm / 6 mm

Como pedir

LXSH5 SA - 100 B - M9N 1

Curso (mm)

Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Typo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhum
------	--------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo: M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada	Sem sensor magnético			
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	6 (4) horizontal/(2) vertical (Nota 1)					
	Velocidade (mm/s)	a 100 (Nota 2)					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)					
	Parafuso	Parafuso deslizante de ø8 mm, fio condutor de 6 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado				
		Torque estático (N-m)	0,1 ou mais				
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%				
Consumo de energia (W)		5					
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673					
Unidade	Modelo	LC6D-507AD-□ (Consulte a página 996 para obter detalhes.)					

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

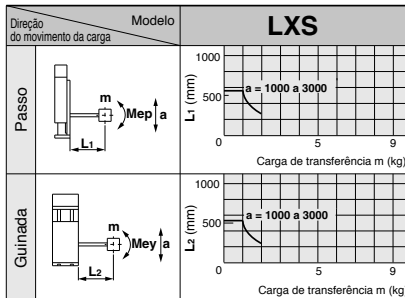
Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

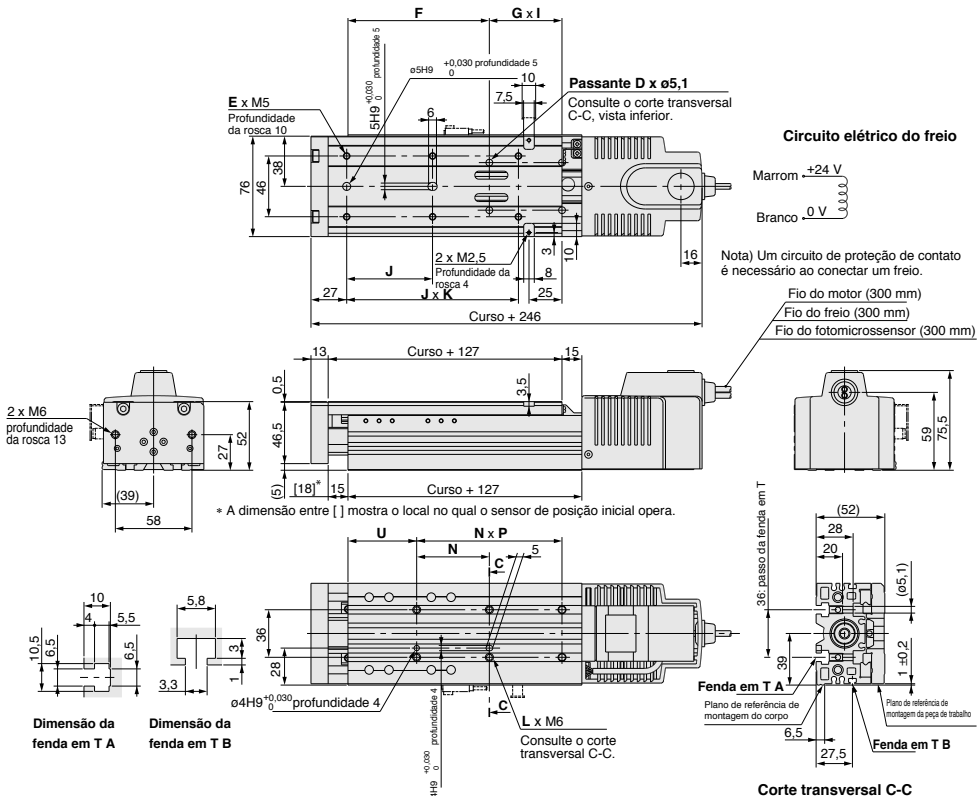
Passo	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Dimensões/LXSH5SA



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5SA- 50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5SA- 75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5SA-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5SA-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5SA-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Para carga de transferência de 2 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Para carga de transferência de 1 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	10	0,2	1,1	5,1	10,1	15,1
	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

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

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Motor de passo de 2 fases

Sem freio do motor

Série LXS

Guia de ação direta de alta rigidez

Parafuso deslizante
Passo do fuso (mm) de ø8 mm/12 mm

Como pedir

LXSH5 SB - 100 B - M9N 1

Curso (mm)

Consulte o curso padrão.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhum
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Typo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte a tabela à direita para saber as referências de sensores magnéticos/de proximidade.

Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético. Exemplo: M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Curso padrão (mm)		50	75	100	125	150	
Desempenho	Peso do corpo (kg)	2,1	2,3	2,5	2,7	2,9	
	Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)					
	Carga de trabalho (kg)	3 (3) horizontal/1 (1) vertical <small>Nota 1)</small>					
	Velocidade (mm/s)	até 200 <small>Nota 2)</small>					
	Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05					
Peças principais	Motor	Motor de passo de 5 fases (com freio)					
	Parafuso	Parafuso deslizante de ø8 mm, fio de 12 mm					
	Guia	Guia de ação direta de alta rigidez					
	Trava eletromagnética	Modelo	Tipo operacional desenergizado				
		Torque estático (N·m)	0,1 ou mais				
		Tensão nominal (V)	24 CC ±5%				
Consumo de energia (W)		5					
Sensor de posição inicial	Modelo	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)					
Driver	Modelo	LC6D-507AD-m (consulte os detalhes da página 996).					

Nota 1) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Nota 2) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 12 mm/s ou mais como um guia de velocidade.

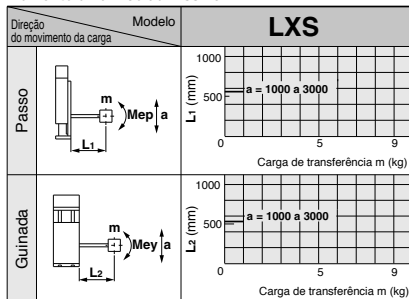
Momento admissível (N·m)

Momento estático admissível

Passo	15,7
Guinada	7,84

m : Carga de transferência (kg)
L1, L2 : Projeção para o centro de gravidade da peça de trabalho (mm)
a : Aceleração da peça de trabalho (mm/s²)
Me : Momento dinâmico

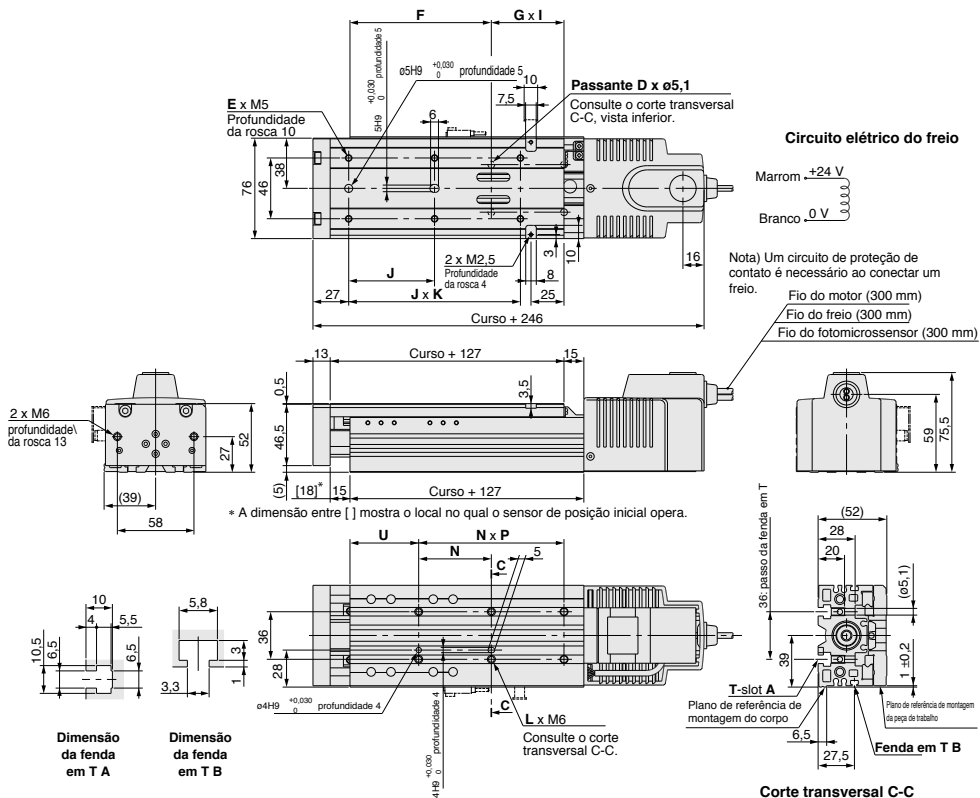
Momento dinâmico admissível



Consulte a página 992 para obter dados de deflexão.

Mesa deslizante de alta rigidez Motor de passo de 5 fases/Com freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH5SB



Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH5SB- 50□B	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH5SB- 75□B	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH5SB-100□B	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH5SB-125□B	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH5SB-150□B	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Guia do tempo de posicionamento (para montagem vertical)

Para carga de transferência de 0 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	0,8

Para carga de transferência de 1 kg

		Tempo de posicionamento (s)				
		1	10	50	100	150
Velocidade (mm/s)	50	0,1	0,3	1,1	2,1	3,1
	100	0,1	0,2	0,6	1,1	1,6
	200	0,1	0,1	0,3	0,6	0,8

Consulte a página 990 para obter o tempo de aceleração.

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

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil **Sem** freio do motor **Série LXF**



Como pedir

Especificações do parafuso deslizante

LXFH5SB-50- M9N1-Q

Configurações do atuador
F Tipo mesa plana

Tipo guia
H Guia de ação direta

Tipo de motor
5 Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso
S Parafuso deslizante

Fio condutor do parafuso
A 6 mm
B 12 mm

Curso
25 25 mm
50 50 mm
75 75 mm
100 100 mm

Use um condutor com marcação CE.

Sensor de posição inicial
Nada Nenhuma
S Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

• Marcação CE

• Quantidade de sensores magnéticos/sensores de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
:	:
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético.
 Exemplo) M9N1G2

• Tipo de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada	Sem sensor magnético			
M9N	D-M9N	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com trilha do sensor, sem sensor de proximidade	---	---	---
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)		
Parafuso (mm)	Parafuso deslizante de ø8 mm		
Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05		
Fio condutor (mm)	6	12	
Velocidade (mm/s) ^{Nota 1)}	3 a 100	6 a 200	
Carga de trabalho [kg] ^{Nota 2)}	Horizontal	3 (2)	2 (2)
Tipo guia	Guia de ação direta		
Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)		
Sensor de posição inicial	Fotomicrosensor EE-SX672		
Driver aplicável	(Consulte a página 1036 para obter detalhes.)		
	LC6D-507AD-Q, LC6D-507AD-P1-X316 (Consulte os detalhes da página 996.)		
Acessórios de marcação CE	Placa de fixação: MB1 (1 peça), parafuso de cabeça escareada Phillips M3 x 6 L (1 peça) Parafuso de ligação Phillips: M3 x 4 L (2 peças), arruela dentada M3 (2 peças) Abraçadeira de ligação: T18S (1 peça)		

Nota 1) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais para o fio condutor de 6 mm, e 12 mm/s ou mais para o fio condutor de 12 mm como um guia de velocidade.

Nota 2) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Peso

Modelo	Curso padrão (mm)				(kg)
	25	50	75	100	
LXFH5S	0,8	1,0	1,1	1,2	

Para obter especificações básicas, como o momento admissível, consulte as páginas "Padrão" dos produtos equivalentes relacionados em Recursos, páginas 776 e 777.

LJ1
LG1
LTF
LECS <input type="checkbox"/>
LXF
LXP
LXS
LC6 <input type="checkbox"/>
LZ <input type="checkbox"/>
LC3F2
D- <input type="checkbox"/>
E-MY

Mesa deslizante de baixo perfil

Sem freio do motor

Série LXF



Como pedir

Especificações do fuso de esferas recirculantes

LXFH5BC-50- GD1-Q

Configurações do atuador
F Tipo mesa plana

Tipo guia
H Guia de ação direta

Tipo de motor
5 Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso
B Fuso de esferas recirculantes

Fio condutor do parafuso
C 2 mm
D 5 mm

Curso
25 25 mm
50 50 mm
75 75 mm
100 100 mm

Use um condutor com marcação CE.

Marcação CE

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
⋮	⋮
6	6 pçs.

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com trilha do sensor, sem sensor de proximidade	---	---	---
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Especificações

Motor	Motor de passo de 5 fases (sem freio)	
Parafuso (mm)	Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm	
Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,03	
Fio condutor (mm)	2	5
Velocidade (mm/s) ^{Nota 1)}	2 a 30	5 a 80
Carga de trabalho [kg] ^{Nota 2)}	Horizontal	3 (2)
Tipo guia	Guia de ação direta	
Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)	
Sensor de posição inicial	Fotomicrosensor EE-SX672 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)	
Driver aplicável	LC6D-507AD-Q, LC6D-507AD-P1-X316 (Consulte os detalhes da página 996.)	
Acessórios de marcação CE	Placa de fixação: MB1 (1 peça), parafuso de cabeça escareada Phillips M3 x 6 L (1 peça) Parafuso de ligação: Phillips: M3 x 4 L (2 peças), arruela dentada M3 (2 peças) Abraçadeira de ligação: T18S (1 peça)	

Nota 1) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais para o fio condutor de 2 mm, e 5 mm/s ou mais para o fio condutor de 5 mm como um guia de velocidade.

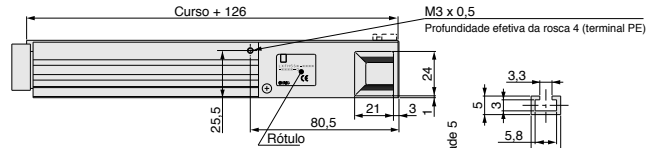
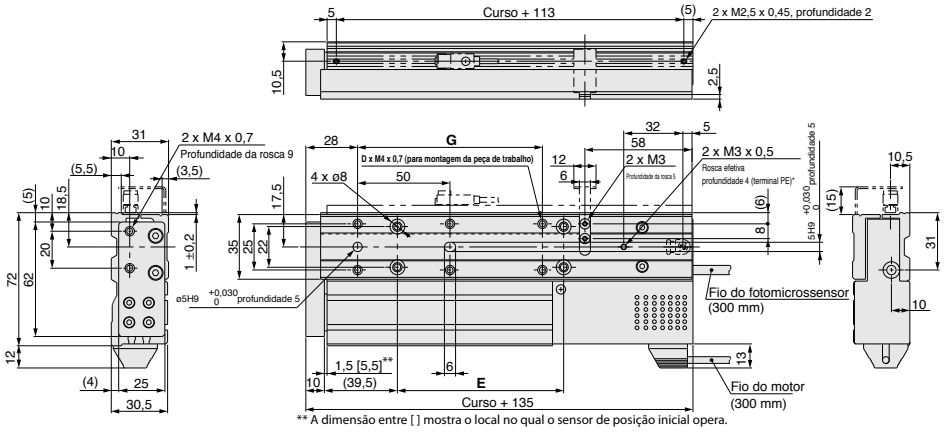
Nota 2) Ao montar uma peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Peso

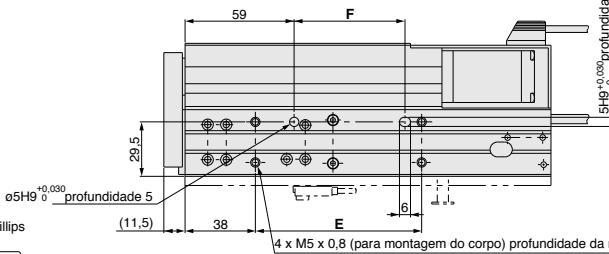
Modelo	Curso padrão (mm)			
	25	50	75	100
LXFH5S	0,8	1,0	1,1	1,2

Para obter especificações básicas, como o momento admissível, consulte as páginas "Padrão" dos produtos equivalentes relacionados em Recursos, páginas 776 e 777.

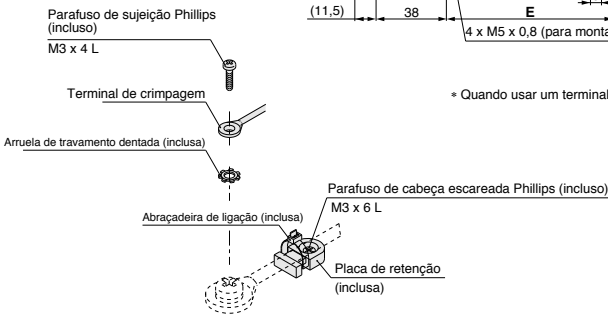
Dimensões/LXFH5



Dimensão da fenda em T (2/1)



* Quando usar um terminal PE, use os acessórios incluídos, conforme mostrado à esquerda.



Modelo	D	E	F	G
LXFH5S□-25	4	60	30	(50)
LXFH5S□-50	4	90	60	(50)
LXFH5S□-75	6	90	60	100
LXFH5S□-100	6	90	60	100

Consulte a página 987 para obter informações sobre a montagem.

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

Tipo haste-guia Com freio do motor/ **Sem** freio do motor **Série LXP**



Como pedir

Especificações do parafuso deslizante

LXPB2SB-100 B-M9N1-Q

Configurações do atuador
P Tipo haste-guia

Tipo guia
B Bucha de esferas

Tipo de motor
2 Motor de passo de 2 fases
5 Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso
S Parafuso deslizante

Fio condutor do parafuso
A 6 mm
B 12 mm

Curso
50 50 mm
75 75 mm
100 100 mm
125 125 mm
150 150 mm
170 170 mm
200 200 mm

Use um condutor com marcação CE.

Marcação CE

Quantidade de sensores magnéticos
1 1 pç.
2 2 pçs.
... ...
6 6 pçs.

Tipo de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Sensor de posição inicial
Nada Nenhuma
S Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Freio
Nada Sem freio
B Com freio

Especificações

Motor	Motor de passo de 2 fases (com/sem freio)		Motor de passo de 5 fases (com/sem freio)	
Parafuso (mm)	Parafuso deslizante de ø8 mm			
Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05			
Fio condutor (mm)	6	12	6	12
Velocidade (mm/s) ^{Nota 1)}	3 a 100	6 a 200	3 a 100	6 a 200
Carga de trabalho (kg)	Horizontal	6	3	4
	Vertical	5	3	4
Tipo guia	Bucha de esferas			
Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)			
Sensor de posição inicial	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)			
Especificações do freio	Modelo	Tipo operacional desenergizado		
	Torque estático (N·m)	0,1		
	Tensão nominal (V [CC])	24 ±5%		
	Consumo de energia (W)	5 (a 75 °C)		
Driver aplicável	LC6D-220AD-Q (Consulte os detalhes da página 996.)		LC6D-507AD-Q (Consulte a página 996 para obter detalhes.)	
Acessórios de marcação CE	Placa de fixação: MB1 (1 peça), parafuso de cabeça escareada Phillips M3 x 6 L (1 peça) Parafuso de ligação Phillips: M3 x 4 L (2 peças), arruela dentada M3 (2 peças) Abracaadeira de ligação: T18S (1 peça)			

Nota 1) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais para o fio condutor de 6 mm, e 12 mm/s ou mais para o fio condutor de 12 mm como um guia de velocidade.

Peso

Modelo	Curso padrão (mm)							Peso adicional com motor (kg)
	50	75	100	125	150	175	200	
LXPB ₅ S	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1	0,2

Para obter especificações básicas, como o momento admissível, consulte as páginas "Padrão" dos produtos equivalentes relacionados em Recursos, páginas 776 e 777.

Tipo haste-guia Com freio do motor/ **Sem** freio do motor **Série LXP**



Como pedir

Especificações do fuso de esferas recirculantes

LXPB2BC-100 B-M9N1-Q

Configurações do atuador

P Tipo haste-guia

Tipo guia

B Bucha de esferas

Tipo de motor

2 Motor de passo de 2 fases
5 Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso

B Fuso de esferas recirculantes

Fio condutor do parafuso

C 2 mm
D 5 mm

Curso

50 50 mm
75 75 mm
100 100 mm
125 125 mm
150 150 mm
170 170 mm
200 200 mm

Use um condutor com marcação CE.

Sensor de posição inicial

Nada Nenhuma
S Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Freio

Nada Sem freio
B Com freio

Marcação CE

Quantidade de sensores magnéticos

1	1 pç.
2	2 pçs.
...	...
6	6 pçs.

Tipo de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
M9N	D-M9N	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NNP	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/NNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NNP	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/NNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NNP	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/NNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Especificações

Motor	Motor de passo de 2 fases (com/sem freio)		Motor de passo de 5 fases (com/sem freio)	
Parafuso (mm)	Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm			
Repetibilidade do posicionamento (mm)	±0,05			
Fio condutor (mm)	2	5	2	5
Velocidade (mm/s) ^(Nota 1)	2 a 30	5 a 80	2 a 30	5 a 80
Carga de trabalho (kg)	Horizontal	6	6	6
	Vertical	5	5	5
Tipo guia	Bucha de esferas			
Faixa de temperatura de trabalho (°C)	5 a 40 (Sem condensação)			
Sensor de posição inicial	Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)			
Especificações do freio	Modelo	Tipo operacional desenergizado		
	Torque estático (N·m)	0,1		
	Tensão nominal (V [CC])	24 ±5%		
	Consumo de energia (W)	5 (a 75 °C)		
Driver aplicável	LC6D-220AD-Q, LC6D-220AD-P1-X316 (Consulte os detalhes da página 996.)		LC6D-507AD-Q, LC6D-507AD-P1-X316 (Consulte os detalhes da página 996.)	
Acessórios de marcação CE	Placa de fixação: MB1 (1 peça), parafuso de cabeça escareada Phillips M3 x 6 L (1 peça) Parafuso de ligação Phillips: M3 x 4 L (2 peças), arruela dentada M3 (2 peças) Abracadeira de ligação: T18S (1 peça)			

Nota 1) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais para o fio condutor de 2 mm, e 5 mm/s ou mais para o fio condutor de 5 mm como um guia de velocidade.

Peso

Modelo	Curso padrão (mm)						Peso adicional com motor (kg)	
	50	75	100	125	150	175		200
LXPB₂S	2,0	2,2	2,3	2,6	2,8	2,9	3,1	0,2

Para obter especificações básicas, como o momento admissível, consulte as páginas "Padrão" dos produtos equivalentes relacionados em Recursos, páginas 776 e 777.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

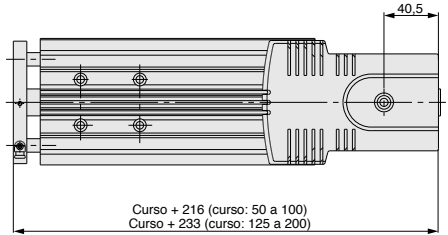
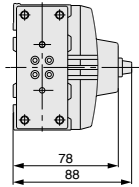
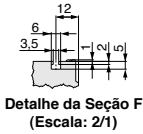
E-MY

Série LXP

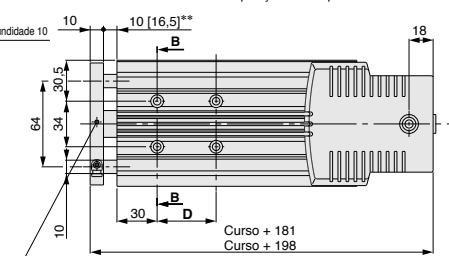
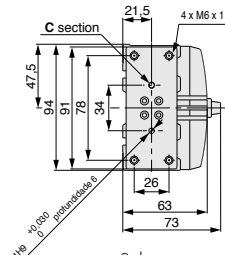
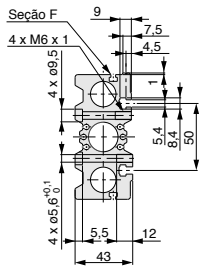
Dimensões/LXPB $\frac{2}{5}$

Quando duas dimensões forem exibidas, as dimensões superiores serão para cursos de 50 a 75 e 100 mm, e as dimensões inferiores serão para cursos de 125, 150, 175 e 200 mm.

Com freio

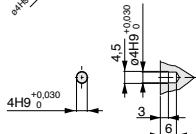


Sem freio



** A dimensão entre [] mostra o local no qual o sensor de posição inicial opera.

Corte transversal BB



Parafuso de ligação Phillips (incluso)
M3 x 4 L

Terminal de crimpagem

Arruela de travamento dentada (inclusa)

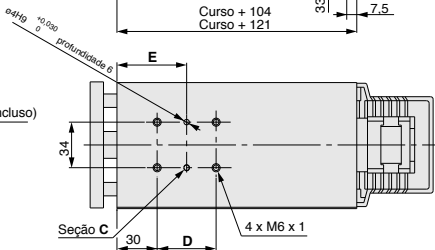
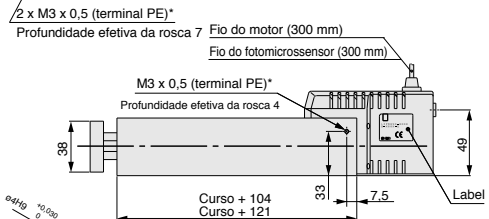
Abraçadeira de ligação (inclusa)

Detalhe da Seção C

(Escala: 2/1)

Parafuso de cabeça escareada Phillips (incluso)
M3 x 6 L

Placa de retenção (inclusa)



* Quando usar um terminal PE, use os acessórios inclusos, conforme mostrado acima.

Modelo	(mm)	
	D	E
LXPB□S- 50	44	52
LXPB□S- 75		
LXPB□S-100		
LXPB□S-125	120	90
LXPB□S-150		
LXPB□S-175		
LXPB□S-200		

Consulte a página 988 para obter informações sobre a montagem.

Typo mesa deslizante de alta rigidez

Com freio do motor/ Sem freio do motor

Série LXS



Como pedir

Especificações do parafuso deslizante

LX S H 2 S B - 100 B - M9N 1 - Q

Configurações do atuador
S Tipo mesa deslizante

Tipo guia
H Guia de ação direta

Tipo de motor
2 Motor de passo de 2 fases
5 Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso
S Parafuso deslizante

Fio condutor do parafuso
A 6 mm
B 12 mm

Curso

50	50 mm
75	75 mm
100	100 mm
125	125 mm
150	150 mm

Use um condutor com marcação CE.

Sensor de posição inicial
Nada Nenhum
S Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Freio

Nada	Sem freio
B	Com freio

• Marcação CE

• Quantidade de sensores magnéticos/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
:	:
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético.
Exemplo) M9N1G2

• Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Sem sensor magnético				
Nada				
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	---	---	---
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

Série LXS

Especificações

Motor		Motor de passo de 2 fases (com/sem freio)		Motor de passo de 5 fases (com/sem freio)	
Parafuso (mm)		Parafuso deslizante de ø8 mm			
Repetibilidade do posicionamento (mm)		±0,05			
Fio condutor (mm)		6	12	6	12
Velocidade (mm/s) ^{Nota 1)}		3 a 100	6 a 200	3 a 100	6 a 200
Carga de trabalho (kg) ^{Nota 2)}	Horizontal	9 (4)	4,5 (4)	6 (4)	3 (3)
	Vertical	4 (4)	2 (2)	2 (2)	1 (1)
Tipo guia		Guia de ação direta de alta rigidez			
Faixa de temperatura de trabalho (°C)		5 a 40 (Sem condensação)			
Sensor de posição doméstica (opcional)		Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)			
Especificações do freio	Modelo	Tipo operacional desenergizado			
	Torque estático (N-m)	0,1			
	Tensão nominal (V [CC])	24 ±5%			
	Consumo de energia (W)	5 (a 75 °C)			
Driver aplicável		LC6D-220AD-Q (Consulte a página 996 para obter detalhes.)		LC6D-507AD-Q (Consulte a página 996 para obter detalhes.)	
Repetibilidade do posicionamento (mm)		±0,05			
Acessórios de marcação CE		Placa de fixação: MB1 (1 peça), parafuso de cabeça escareada Phillips: M3 x 6 L (1 peça) Parafuso de ligação Phillips: M3 x 4 L (2 peças), arruela dentada M3 (2 peças) Abraçadeira de ligação: T18S (1 peça)			

Nota 1) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 6 mm/s ou mais para o fio condutor de 6 mm, e 12 mm/s ou mais para o fio condutor de 12 mm como um guia de velocidade.

Nota 2) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Peso

Modelo	Curso padrão (mm)					Peso adicional com motor
	50	75	100	125	150	Com freio
LXSH₅S	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7	0,2

Para obter especificações básicas, como o momento admissível, consulte as páginas "Padrão" dos produtos equivalentes relacionados em Recursos, páginas 776 e 777.

Tipo mesa deslizante de alta rigidez

Com freio do motor/ Sem freio do motor

Série LXS



Como pedir

Especificações do fuso de esferas recirculantes

LX S H 2 B C - 100 B - M9N 1 - Q

Configurações do atuador
S Tipo mesa deslizante

Tipo guia
H Guia de ação direta

Tipo de motor
2 Motor de passo de 2 fases
5 Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso
B Fuso de esferas recirculantes

Fio condutor do parafuso
C 2 mm
D 5 mm

Curso

50	50 mm
75	75 mm
100	100 mm
125	125 mm
150	150 mm

Use um condutor com marcação CE.

Sensor de posição inicial
Nada Nenhuma
S Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Freio
Nada Sem freio
B Com freio

Marcação CE

Quantidade de sensores magnéticos/
sensores de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
:	:
6	6 pçs.

Ao usar sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência de sensor de proximidade após a referência de sensor magnético.
Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
Nada	Sem sensor magnético			
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0,5	N.A. (contato A)
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0,5	N.A. (contato A)
M9B	D-M9B	2 fios	0,5	N.A. (contato A)
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9H	D-F9H	3 fios/NPN	0,5	N.F. (contato B)
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Fiação/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato
GN	Com placa do sensor, sem sensor de proximidade	--	--	--
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ1

LC3F2

D-

E-MY

Série LXS

Especificações

Motor		Motor de passo de 2 fases (com/sem freio)		Motor de passo de 5 fases (com/sem freio)	
Parafuso (mm)		Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm			
Repetibilidade do posicionamento (mm)		±0,03			
Fio condutor (mm)		2	5	2	5
Velocidade (mm/s) <small>Nota 1)</small>		2 a 30	5 a 80	2 a 30	5 a 80
Carga de trabalho (kg) <small>Nota 2)</small>	Horizontal	9 (4)	4,5 (4)	6 (4)	3 (3)
	Vertical	4 (4)	2 (2)	2 (2)	1 (1)
Tipo guia		Guia de ação direta de alta rigidez			
Faixa de temperatura de trabalho (°C)		5 a 40 (Sem condensação)			
Sensor de posição doméstica (opcional)		Fotomicrosensor EE-SX673 (Consulte a página 1036 para obter detalhes.)			
Especificações do freio	Modelo	Tipo operacional desenergizado			
	Torque estático (N-m)	0,1			
	Tensão nominal (V [CC])	24 ±5%			
	Consumo de energia (W)	5 (a 75 °C)			
Driver aplicável		LC6D-220AD-Q (Consulte a página 996 para obter detalhes.)		LC6D-507AD-Q (Consulte a página 996 para obter detalhes.)	
Repetibilidade do posicionamento (mm)		±0,05			
Acessórios de marcação CE		Placa de fixação: MB1 (1 peça), parafuso de cabeça escareada Phillips: M3 x 6 L (1 peça) Parafuso de ligação Phillips: M3 x 4 L (2 peças), arruela dentada M3 (2 peças) Abraçadeira de ligação: T18S (1 peça)			

Nota 1) Como a vibração pode aumentar com a operação em baixa velocidade, defina o driver para que seja conduzido no modo meio passo, e use 2 mm/s ou mais para o fio condutor de 2 mm, e 5 mm/s ou mais para o fio condutor de 5 mm como um guia de velocidade.

Nota 2) Ao montar um peça de trabalho para a placa lateral do atuador, seu peso deve estar dentro do valor entre ().

Peso

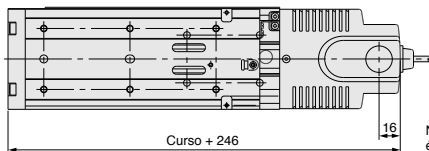
Modelo	Curso padrão (mm)					Peso adicional com motor
	50	75	100	125	150	Com freio
LXSH²₅S	1,9	2,1	2,3	2,5	2,7	0,2

Para obter especificações básicas, como o momento admissível, consulte as páginas "Padrão" dos produtos equivalentes relacionados em Recursos, páginas 776 e 777.

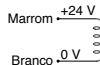
Tipo mesa deslizante de alta rigidez Com freio do motor/Sem freio do motor **Série LXS**

Dimensões/LXSH $\frac{2}{5}$

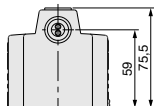
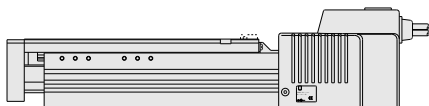
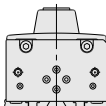
Com freio



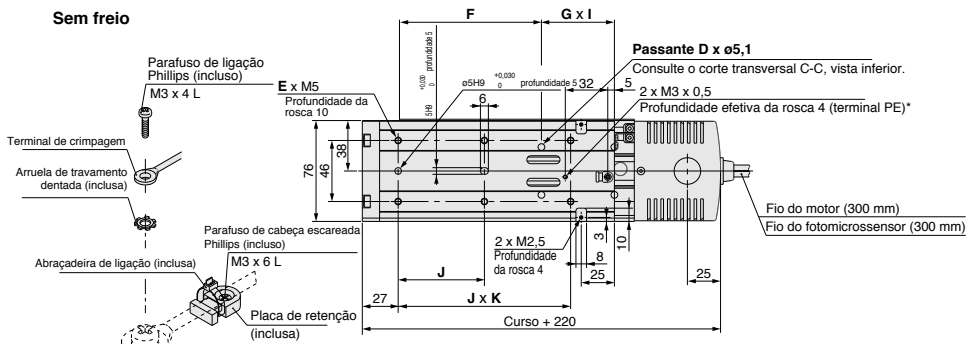
Circuito elétrico do freio



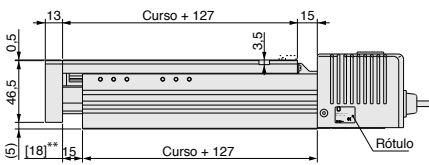
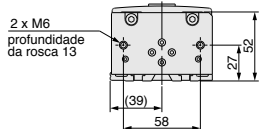
Nota) Um circuito de proteção de contato é necessário ao conectar um freio.



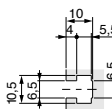
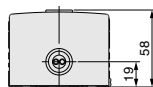
Sem freio



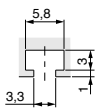
* Quando usar um terminal PE, use os acessórios inclusos, conforme mostrado acima.



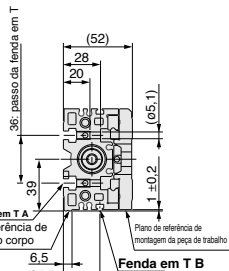
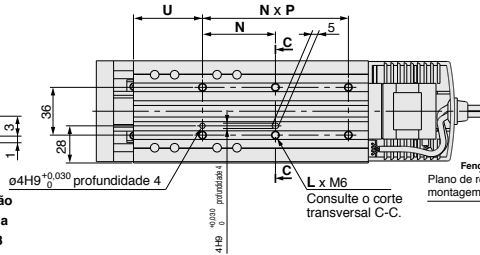
** A dimensão entre [] mostra o local no qual o sensor de posição inicial opera.



Dimensão da fenda em T A



Dimensão da fenda em T B



Corte transversal C-C

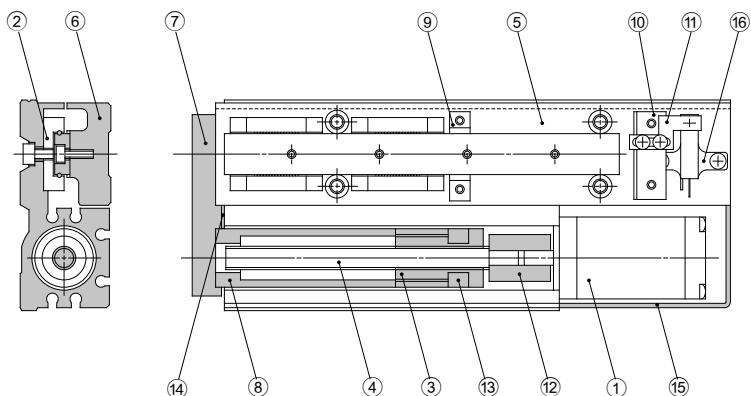
Modelo	D	E	F	G	I	J	K	L	N	P	U
LXSH□S□- 50□	4	6	107	55	1	65	2	6	55	2	52
LXSH□S□- 75□	4	6	112	65	1	75	2	6	65	2	47
LXSH□S□-100□	4	8	122	75	1	65	3	6	75	2	47
LXSH□S□-125□	4	8	132	85	1	70	3	6	85	2	47
LXSH□S□-150□	6	8	112	65	2	75	3	8	65	3	47

Consulte a página 989 para obter informações sobre a montagem.

Série LX Construção

Construção

Série LXF



Lista de peças

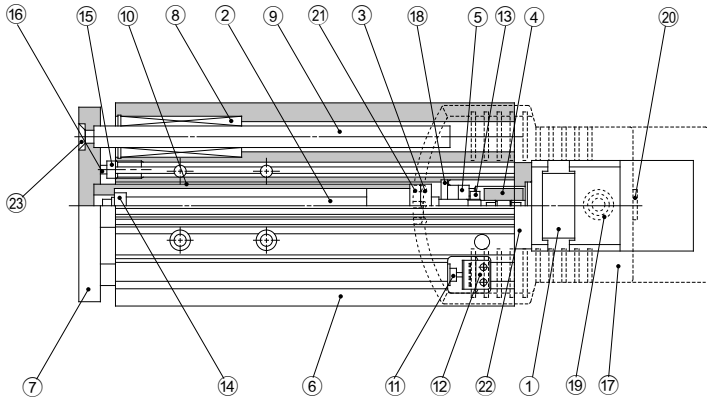
Nº	Descrição	Material	Nota
1	Motor	—	
2	Guia de ação direta	—	
3	Porca	Resina/aço-liga	
4	Fuso recirculante	Aço-liga	
5	Corpo	Liga de alumínio	Anodizado
6	Mesa	Liga de alumínio	Anodizado
7	Placa lateral	Liga de alumínio	Anodizado
8	Tubo	Liga de alumínio	Anodizado
9	Batente A	—	

Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
10	Batente B	Liga de alumínio	
11	Placa do sensor	Aço macio	Cromado
12	Acoplamento	Liga de alumínio	
13	Anel magnético	—	
14	Amortecedor	Borracha	
15	Tampa do motor	Resina	
16	Fotomicrosensor	—	

Construção

Série LXP



Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
1	Motor	—	Motor de passo
2	Fuso recirculante	Aço-liga	
3	Porca	Resina	
4	Acoplamento	—	
5	Rolamento	—	
6	Corpo	Liga de alumínio	Anodizado
7	Placa de montagem	Aço macio	Revestido com níquel
8	Bucha de esferas	—	
9	Haste-guia	Aço de rolamento	Cromado
10	Tubo	Liga de alumínio	Anodizado
11	Pino do sensor	Aço inoxidável	

Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
12	Fotomicrosensor	—	
13	Porca de pressão	Aço-carbono	Zinco cromado preto
14	Porca do batente	Liga de alumínio	
15	Parafuso do amortecedor	Aço de rolamento	Revestido com níquel
16	Amortecedor	Resina	
17	Tampa do motor	Resina	
18	Anel de tensão	Aço inoxidável	
19	Tampa do cabo		
20	Plugue		
21	Ímã	—	
22	Adaptador	Liga de alumínio	
23	Parafuso de montagem da placa	Aço-carbono	Revestido com níquel

LJ1

LJ1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

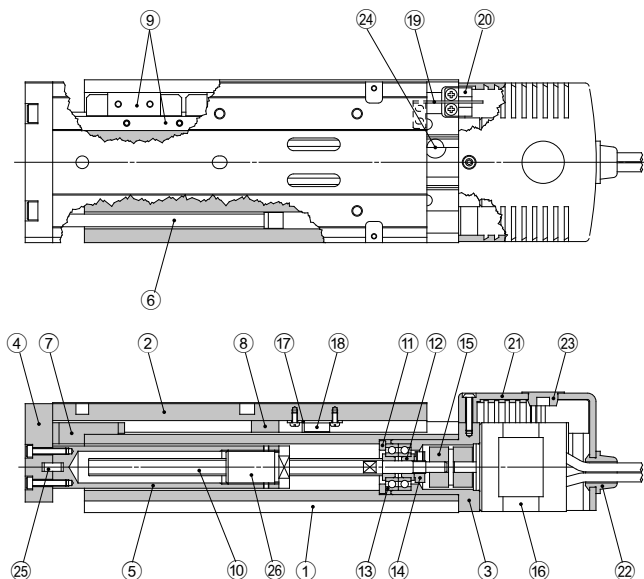
LC3F2

D-

E-MY

Construção

Série LXS



Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
1	Corpo	Liga de alumínio	Anodizado
2	Mesa	Liga de alumínio	Anodizado
3	Adaptador	Liga de alumínio	Anodizado
4	Placa	Liga de alumínio	Anodizado
5	Tubo	Liga de alumínio	Anodizado
6	Conjunto de haste	—	Com anel magnético
7	Batente A	—	Com amortecedor
8	Batente B	—	
9	Guia de ação direta (bloqueio, trilho)	—	
10	Fuso recirculante (somente eixo)	Aço-liga	
11	Anel de tensão	Aço inoxidável	
12	Retentor do rolamento	Aço inoxidável	
13	Rolamento	—	

Lista de peças

Nº	Descrição	Material	Nota
14	Porca de pressão	Aço-carbono	Zinco cromado
15	Acoplamento	—	preto
16	Motor	—	
17	Suporte do anel magnético	Resina	
18	Ímã	—	
19	Placa do sensor	Aço macio	
20	Fotomicrosensor	—	Com sensor de posição inicial
21	Tampa do motor	Resina	
22	Plugue A	—	Com sensor de posição inicial
23	Plugue B	—	
24	Tampa	—	
25	Pino paralelo	Aço-carbono	
26	Porca	Resina/Aço-liga	

Série LX Montagem

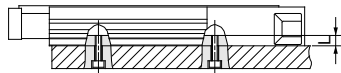
Montagem

Série LXF

Montagem do atuador

O atuador pode ser montado a partir de duas direções. Elas podem ser selecionadas de acordo com o equipamento ou peça de trabalho.

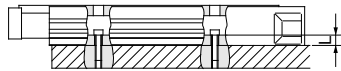
1. Orifícios com rosca



Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N-m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXF	M5 x 0,8	4,4	8

⚠ Cuidado Use parafusos pelo menos 0,5 mm mais curtos que a profundidade máxima de parafusamento para que não toquem no corpo.

2. Orifício passante



Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N-m)	Espessura do corpo (L mm)
LXF	M4 x 0,7	2,1	8

Montagem da peça de trabalho

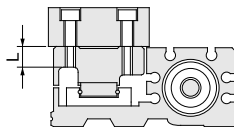
As peças de trabalho podem ser montadas em dois lados do atuador.

1. Tipo de montagem frontal



Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N-m)	Espessura do corpo (L mm)
LXF	M4 x 0,7	2,1	10

2. Tipo de montagem superior



Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N-m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXF	M4 x 0,7	2,1	8

⚠ Cuidado Use parafusos pelo menos 0,5 mm mais curtos que a profundidade máxima de parafusamento para que não toquem no corpo.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6 LZ

LC3F2

D-

E-MY

Montagem

Série LXP

Montagem do atuador

1. Orifícios com rosca			
Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXP	M6 x 1	7,4	12

2. Orifício passante			
Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Espessura do corpo (L mm)
LXP	M5 x 0,8	4,4	37,5

3. Fendas em T			
Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXP	M5 x 0,8	7,4	8,5

⚠ Cuidado Use parafusos pelo menos 0,5 mm mais curtos que a profundidade máxima de parafusamento para que não toquem no corpo.

Montagem da peça de trabalho

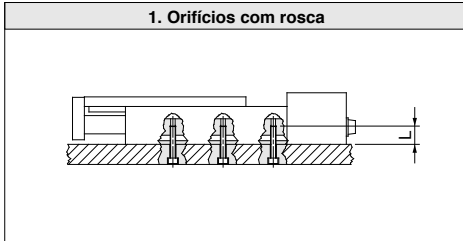
1. Tipo de montagem frontal			
Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXP	M6 x 1	7,4	10

Montagem

Série LXS

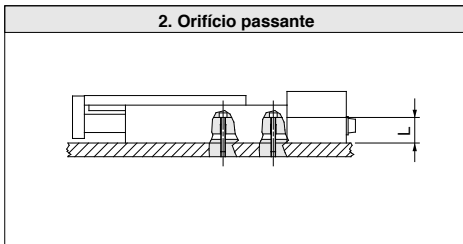
Montagem do atuador

Um atuador pode ser montado de 3 formas. Elas podem ser selecionadas de acordo com o equipamento ou peça de trabalho.

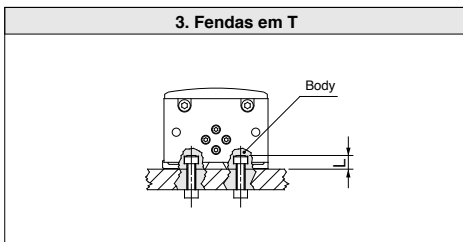


Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXS	M6 x 1	7,4	20

⚠ Cuidado Use parafusos pelo menos 0,5 mm mais curtos que a profundidade máxima de parafusamento para que não toquem no corpo.



Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Espessura do corpo (L mm)
LXS	M5 x 0,8	4,4	28

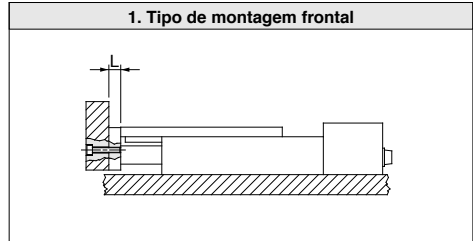


Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXS	M6 x 1	7,4	10

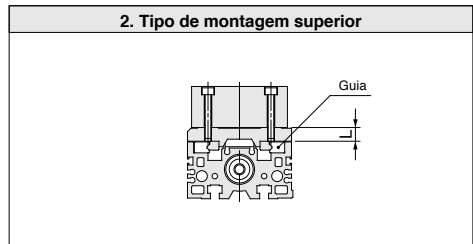
⚠ Cuidado Use parafusos pelo menos 0,5 mm mais curtos que a profundidade máxima de parafusamento para que não toquem no corpo.

Montagem da peça de trabalho

As peças de trabalho podem ser montadas em dois lados do atuador.



Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXS	M6 x 1	7,4	13



Modelo	Parafuso	Torque máx. de aperto (N·m)	Profundidade máx. de rosqueamento (L mm)
LXS	M5 x 0,8	4,4	10

⚠ Cuidado Use parafusos pelo menos 0,5 mm mais curtos que a profundidade máxima de parafusamento para que não toquem no corpo.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

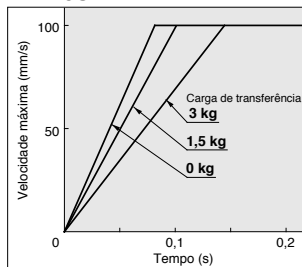
E-MY

Série LX

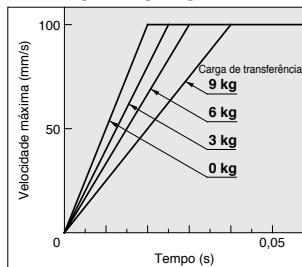
Guia do tempo de aceleração

Guia do tempo de aceleração/Especificações do parafuso deslizante (horizontal)

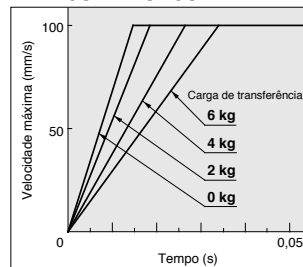
LXFH5SA



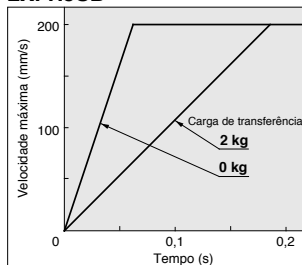
LXPB2SA/LXSH2SA



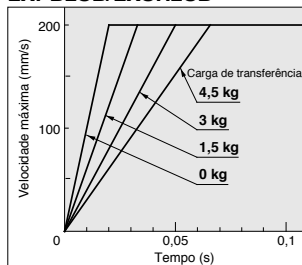
LXPB5SA/LXSH5SA



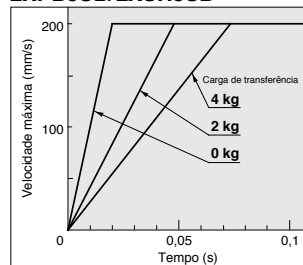
LXFH5SB



LXPB2SB/LXSH2SB

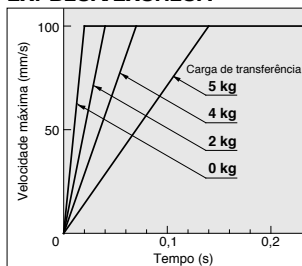


LXPB5SB/LXSH5SB

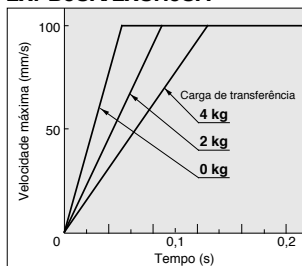


Guia do tempo de aceleração/Especificações do parafuso deslizante (vertical)

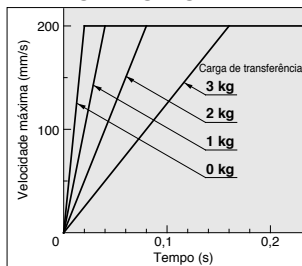
LXPB2SA/LXSH2SA



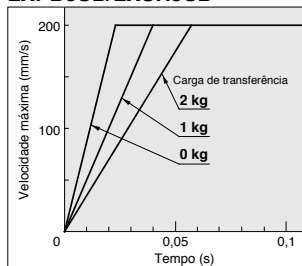
LXPB5SA/LXSH5SA



LXPB2SB/LXSH2SB



LXPB5SB/LXSH5SB

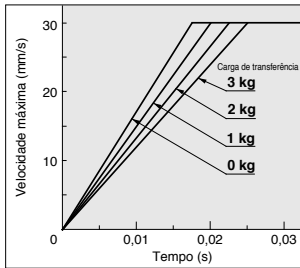


⚠ Cuidado

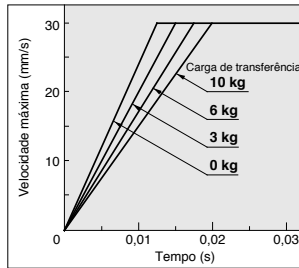
- As cargas de transferência não devem ultrapassar a especificação da carga de trabalho de cada modelo.
- Determine o tempo de aceleração com base na carga de transferência e na velocidade máxima.
- A operação acima das faixas dos gráficos causará a perda do sincronismo.
- Os gráficos são baseados na operação usando o driver de tipo de entrada de alimentação CC da SMC com energização de meio passo.
- Os dados variam de acordo com as condições de trabalho.

Guia do tempo de aceleração/Especificações do fuso de esferas recirculantes (horizontal)

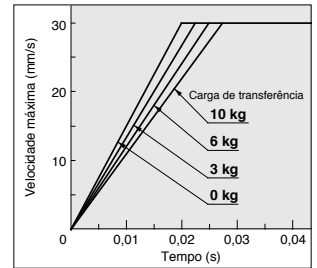
LXFH5BC



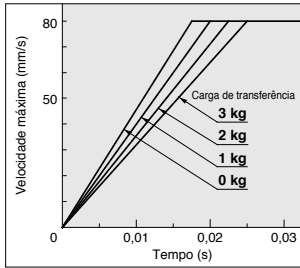
LXPB2BC/LXSH2BC



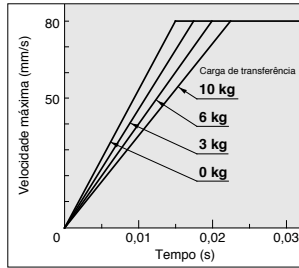
LXPB5BC/LXSH5BC



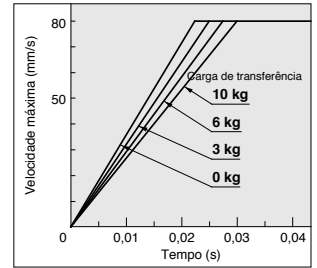
LXFH5BD



LXPB2BD/LXSH2BD

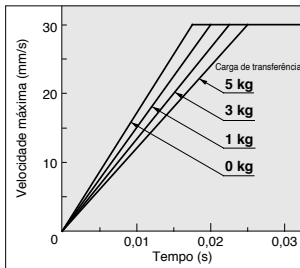


LXPB5BD/LXSH5BD

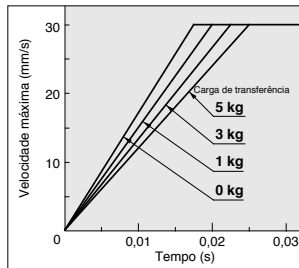


Guia do tempo de aceleração/Especificações do fuso de esferas recirculantes (vertical)

LXPB2BC/LXSH2BC



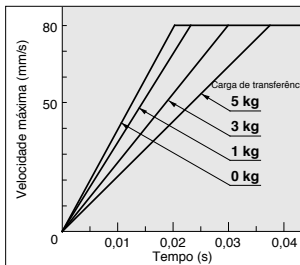
LXPB5BC/LXSH5BC



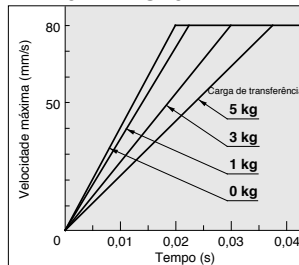
⚠ Cuidado

- As cargas de transferência não devem ultrapassar a especificação da carga de trabalho de cada modelo.
- Determine o tempo de aceleração com base na carga de transferência e na velocidade máxima.
- A operação acima das faixas dos gráficos causará a perda do sincronismo.
- Os gráficos são baseados na operação usando o driver de tipo de entrada de alimentação CC da SMC com energização de meio passo.
- Os dados variam de acordo com as condições de trabalho.

LXPB2BD/LXSH2BD



LXPB5BD/LXSH5BD



LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

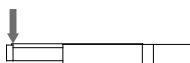
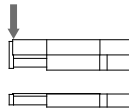
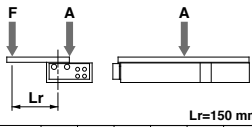
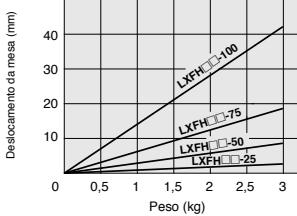
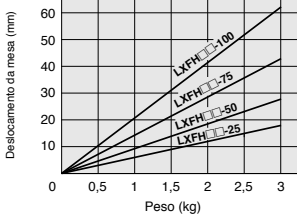
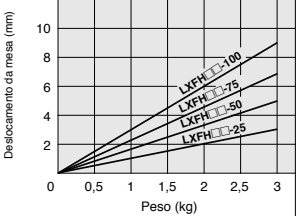

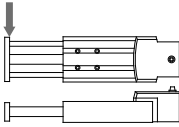
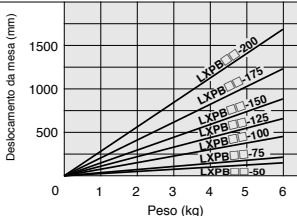
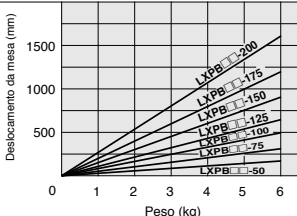


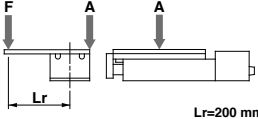
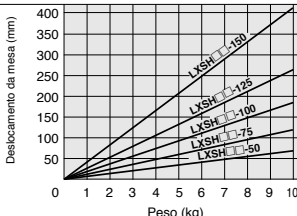
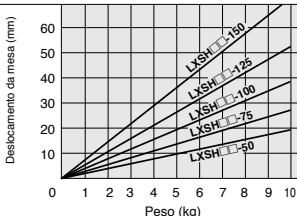
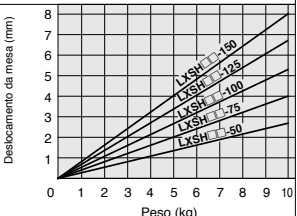
D-

E-MY

Série LX

Deflexão da mesa

Deflexão da mesa

	Deslocamento da mesa por meio da carga do momento do passo	Deslocamento da mesa por meio da carga do momento de guinada	Deslocamento da mesa por meio da carga do momento de rolagem
LXF	<p>Deslocamento na seção indicada pela seta quando uma carga é aplicada nesta seção com a mesa deslizante totalmente estendida.</p> 	<p>Deslocamento na seção indicada pela seta quando uma carga é aplicada nesta seção com a mesa deslizante totalmente estendida.</p> 	<p>Deslocamento em "A" quando uma carga é aplicada à "F" com a mesa deslizante retraída.</p>  <p style="text-align: right;">Lr=150 mm</p>
			
LXPB	<p>Deslocamento na seção indicada pela seta quando uma carga é aplicada nesta seção com o atuador elétrico totalmente estendido.</p> 	<p>Deslocamento na seção indicada pela seta quando uma carga é aplicada nesta seção com o atuador elétrico totalmente estendido.</p> 	
			
LXSH	<p>Deslocamento na seção indicada pela seta quando uma carga é aplicada nesta seção com a mesa deslizante totalmente estendida.</p> 	<p>Deslocamento na seção indicada pela seta quando uma carga é aplicada nesta seção com a mesa deslizante totalmente estendida.</p> 	<p>Deslocamento em "A" quando uma carga é aplicada à "F" com a mesa deslizante retraída.</p>  <p style="text-align: right;">Lr=200 mm</p>
			

Tipo curso curto com/sem freio do motor

Séries LXF, LXP, LXS

Especificações de peças produzidas sob encomenda:



Especificação de baixa geração de particulados

Como pedir

Tipo de mesa deslizante de baixo perfil **LXFH 5 B C - 25** **GD 1 - X60**

Tipo haste-guia **LXPB 2 B C - 50** **M9N 1 - X60**

Tipo mesa deslizante de alta rigidez **LXSH 2 B C - 50** **M9N 1 - X60**

Tipo de motor

2	Motor de passo de 2 fases
5	Motor de passo de 5 fases

Tipo de parafuso

B	Fuso de esferas recirculantes
---	-------------------------------

Fio condutor do parafuso

C	2 mm
D	5 mm

Curso

Modelo	Curso (mm)							
	25	50	75	100	125	150	175	200
LXF	●	●	●	●	●	●	●	●
LXP	●	●	●	●	●	●	●	●
LXS	●	●	●	●	●	●	●	●

Sensor de posição inicial

Nada	Nenhuma
S	Sim (comprimento do cabo de 0,3 m)

Freio

Nada	Sem freio
B	Com freio

Em conformidade com a CE

Nada	—
Q	Em conformidade com a CE

Especificação de baixa geração de particulados

Tipo de sensor magnético/de proximidade

1	1 pç.
2	2 pçs.
:	:
6	6 pçs.

Tipo de sensor magnético/de proximidade

Nada	Nenhuma
------	---------

Consulte as tabelas abaixo para saber as referências do sensor magnético/de proximidade.

Tipos de sensor magnético

Símbolo	Modelo	Cabeamento/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato	Atuador aplicável
M9N	D-M9N	3 fios/NPN	0.5	N.A. (contato A)	LXP LXS
M9P	D-M9P	3 fios/PNP	0.5	N.A. (contato A)	
M9B	D-M9B	2 fios	0.5	N.A. (contato A)	
F9G	D-F9G	3 fios/NPN	0.5	N.F. (contato B)	
F9H	D-F9H	3 fios/PNP	0.5	N.F. (contato B)	
F9GL	D-F9GL	3 fios/NPN	3	N.F. (contato B)	
F9HL	D-F9HL	3 fios/PNP	3	N.F. (contato B)	
M9NL	D-M9NL	3 fios/NPN	3	N.A. (contato A)	
M9PL	D-M9PL	3 fios/PNP	3	N.A. (contato A)	
M9BL	D-M9BL	2 fios	3	N.A. (contato A)	

* Ao usar os sensores magnéticos e de proximidade, marque a referência do sensor de proximidade após a referência do sensor magnético. Exemplo) M9N1G2

Tipos de sensor de proximidade

Símbolo	Modelo	Cabeamento/tipo de saída	Comprimento do cabo (m)	Contato	Atuador aplicável
GN	Com trilho de sensor (LXF) Com placa do sensor (LXS) Sem sensor de proximidade	—	—	—	LXF LXS
G	GX-F8A	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)	
GD	GX-F8AI	3 fios/NPN	1	N.A. (contato A)	
GB	GX-F8B	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)	
GDB	GX-F8BI	3 fios/NPN	1	N.F. (contato B)	
GU	GXL-8FU	2 fios/estado sólido	1	N.A. (contato A)	
GUB	GXL-8FUB	2 fios/estado sólido	1	N.F. (contato B)	

* Consulte a página 1034 para obter especificações detalhadas dos sensores de proximidade.

Especificações

Modelo	LXF	LXP	LXS
Tipo guia	Guia de aço direta Aço inoxidável, com lubrificante de baixa geração de particulados	Bucha de esferas Aço inoxidável, com lubrificante de baixa geração de particulados	Guia de aço direta de alta rigidez Aço inoxidável, com lubrificante de baixa geração de particulados
Parafuso (mm)	Fuso de esferas recirculantes de ø8 mm Fio condutor de 2 mm/5 mm Revestimento de cromo preto + revestimento de fluororesina especial, lubrificante AFE (produzido por THK) aplicado		

As especificações e dimensões de diâmetro externo diferentes das acima são iguais à do atuador padrão/fuso de esferas recirculantes.

LJ1

LG1

LTF

LECS

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

D-

E-MY

