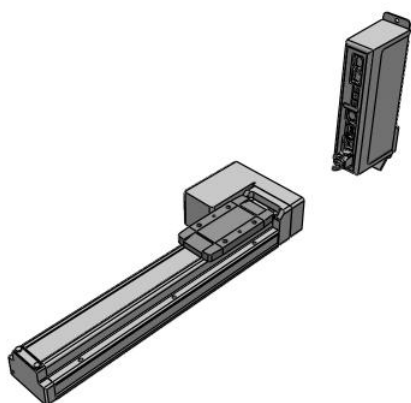




Elektrischer Spindelantrieb - LEFS LEFS25RA-200-R5CE18

Technisches Datenblatt

Allgemeine Produktinformationen

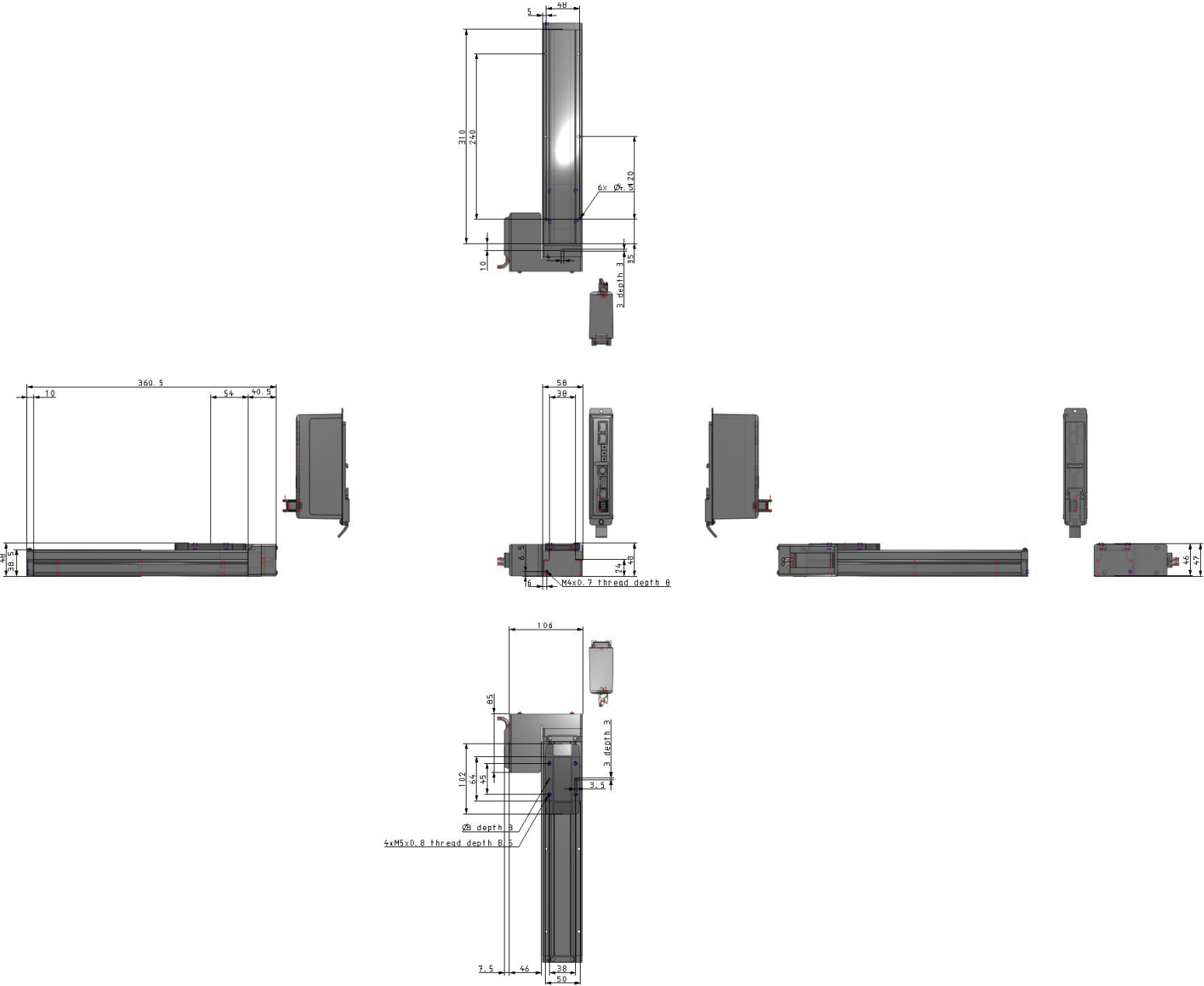
- Baugrößen: 16, 25, 32 und 40 mm
- Hub: 50 bis 1200 mm
- Beschleunigung: bis zu 3000 mm/s²
- Geschwindigkeit: bis zu 1200 mm/s
- Schritt- und Servomotoren
- Encoder: inkremental.

Technische Daten

Genauigkeit	Grundauführung
Größe	25 mm
Motor-Einbaulage	R (rechte Seite parallel)
Motor	Schrittmotor
Spindelsteigung	A (Baugröße 16: 10 mm, Baugröße 25: 12 mm, Baugröße 32: 16 mm, Baugröße 40: 20 mm)
Hub	200 mm
Motoroption	Ohne Motorbremse
Signalgeber-Befestigungselement	Keine
Schutzband-Stopper	Standard
Passbohrung	Gehäuse B unten
Antriebskabel-Ausführung	R [Robotik-Kabel (flexibles Kabel)]
Motorkabellänge	5 (5 m)
Controller-Ausführung	C (JXC, Schrittmotor-Controller)
I/O Kabel für LEC Controller	Ohne Kabel
Protokoll	E (EtherCAT®)
Option	1 (Für einfache Achse)

Controller-Montage	8 (DIN-Schiene)
I/O Kabel für JXC Controller & Kommunikationssteckverbinder	Keine
Maximale Umgebungstemperatur	40 °C
Minimale Umgebungstemperatur	5 °C
Versorgungsspannung	24 V DC ± 10 %
Zulassung	CE;UL/cUL
Encoder	Inkrementale A/B-Phase (800 Impuls/Umdrehung)
Gewicht	2.730 Kg

Abmessungen



Weitere Informationen

Katalog	LEF-F_EU.pdf
CE-Konformitätserklärung	newDoC_LEFx_11-LEFx_stepDC-servoDC_EN.pdf newDoC_LEFx_11-LEFx_stepDC-servoDC_DE.pdf newDoC_LEFx-TF1Y266EN-B.pdf
Installations- und Wartungsanleitungen	IM_LEFx_stepDC_EN.pdf IM_LEFx_servoDC_DE.pdf IM_LEFx_stepDC_DE.pdf IM_LEFx_servoDC_EN.pdf
Bedienungsanleitungen	OM_LEFx_stepDC-servoDC_EN-B.pdf OM_LEF_OM00206DE.pdf