

Guidage par courroie - LEJB LEJB40S2T-1000-R5A21

Fiche technique

General series information

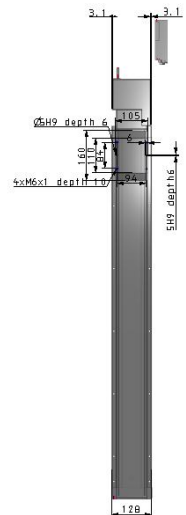
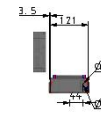
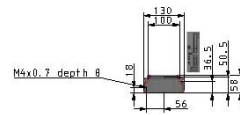
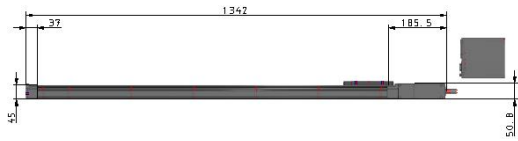
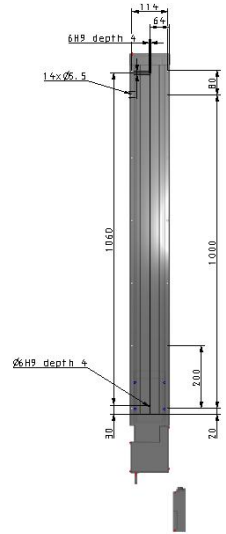
- Taille: 40 et 63 mm.
- Course: 200 à 3000 mm.
- Servomoteur CA, 100/200W.
- Haute précision et haute rigidité avec deux rails de guidage linéaire.

Spécifications standards

| | |
|-----------------------------------|--|
| Taille | 40 |
| Type de moteur | S2 (100W Sortie, Encodeur incrémentiel, LECSA) |
| Pas de vis | T (Taille 40: 27mm, Taille 63: 42mm) |
| Stroke | 1000 mm |
| Options du moteur | Sans frein |
| Type de câble pour l'actionneur | R [Câble robotique (câble flexible)] |
| Longueur de câble de l'actionneur | 5 (5m) |
| Type de contrôleur | A2 (LECSA2 200 V à 230 V) |
| Longueur du câble E/S | 1 (1.5 m) |
| Température ambiante max. | 40 °C |
| Température ambiante min. | 5 °C |
| Normes | CE |
| Répétitivité de positionnement | ± 0.04 mm |
| Mouvement perdu | 0.1 max. |
| Résistance aux impacts/vibrations | 50/20 m/s ² |
| Codeur | Codeur incrémental 17 bits (Résolution : 131072 p/rév) |
| Tension d'alimentation | 200 - 230 V |
| Horizontal Charge | 20 kg |
| Accélération/Décélération max. | 20000 mm/s ² |

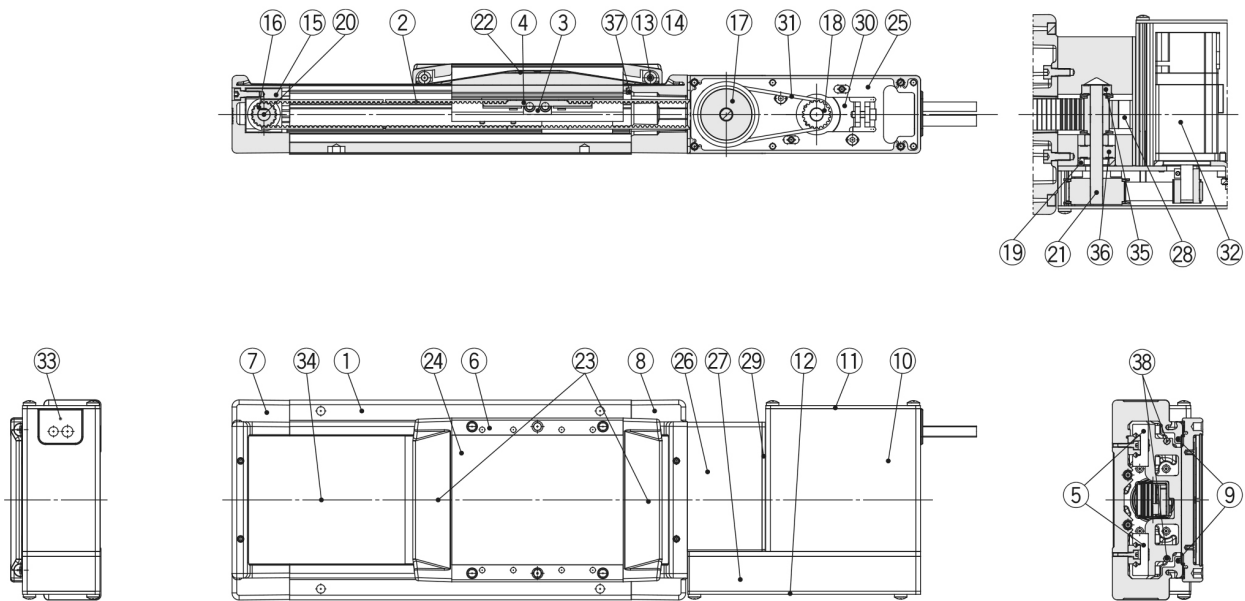
| | |
|--------------|-----------|
| Vitesse max. | 2000 mm/s |
|--------------|-----------|

Dimensions



Les caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis et sans obligation de la part du fabricant.

Constructions



Nomenclature

| No. | Description | Matière | Note |
|-----|--------------------------------|---------------------|------------|
| 1 | Corps | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 2 | Courroie | — | |
| 3 | Support de courroie | Acier carbone | |
| 4 | Butée de la courroie | Alliage d'aluminium | |
| 5 | Guide linéaire | — | |
| 6 | Table | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 7 | Boîtier A | Alliage d'aluminium | Revêtement |
| 8 | Boîtier B | Alliage d'aluminium | Revêtement |
| 9 | Aimant de joint | — | |
| 10 | Capot du moteur | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 11 | Fond arrière A | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 12 | Fond arrière B | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 13 | Axe porte-galet | Acier inox | |
| 14 | Galet | Résine synthétique | |
| 15 | Support de poulie | Alliage d'aluminium | |
| 16 | Poulie d'entraînement | Alliage d'aluminium | |
| 17 | Poulie de réduction de vitesse | Alliage d'aluminium | |
| 18 | Poulie de moteur | Alliage d'aluminium | |
| 19 | Entretoise | Alliage d'aluminium | |

| No. | Description | Matière | Note |
|-----|-----------------------------|---------------------|---------|
| 20 | Axe de poulie A | Acier inox | |
| 21 | Axe de poulie B | Acier inox | |
| 22 | Capuchon | Résine synthétique | |
| 23 | Butée de la bande externe | Résine synthétique | |
| 24 | Plaque d'obturation | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 25 | Plaque de montage du moteur | Acier carbone | |
| 26 | Moufle | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 27 | Couvercle de poulie | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 28 | Butée de la courroie | Alliage d'aluminium | |
| 29 | Plaque latérale | Alliage d'aluminium | Anodisé |
| 30 | Plaque de moteur | Acier carbone | |
| 31 | Courroie | — | |
| 32 | Moteur | — | |
| 33 | Fil noyé | NBR | |
| 34 | Bande externe | Acier inox | |
| 35 | Guidage | — | |
| 36 | Guidage | — | |
| 37 | Goupille d'arrêt | Acier inox | |
| 38 | Aimant | — | |

Information supplémentaire

| | |
|---------------------------|---|
| Catalogue | LEJ-Ccc_EU.pdf |
| Déclaration de conformité | newDoC_LEJx_TF1Y273EN-A.pdf newDoC_LEJx_TF1Y274EN-B.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECSx-T_EN-B.pdf newDoC_LEJxTF1Y272EN.pdf newDoC_LEJx_TF1Y271EN-A.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECSA-FR-A.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECSx_FR-A.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECSx-T_FR-B.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECYx_EN-A.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECYx_FR-A.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECSA-EN-A.pdf newDoc_LEJx_11-LEJx_servoAC_LECSx_EN-A.pdf |
| Manuels d'installation | IM_LEJ_servoAC_FR.pdf IM_LEJ_servoAC_EN.pdf |
| Operation manuals | OM_LEJx_LEJS-X400_servoAC_EN.pdf |