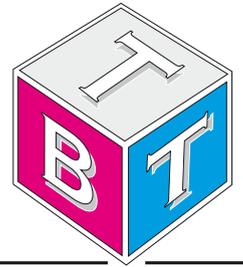


# Traffa



Technisches **B**üro **T**raffa

## Flache LinearSysteme LEJS 100



*Innovative Antriebslösungen*

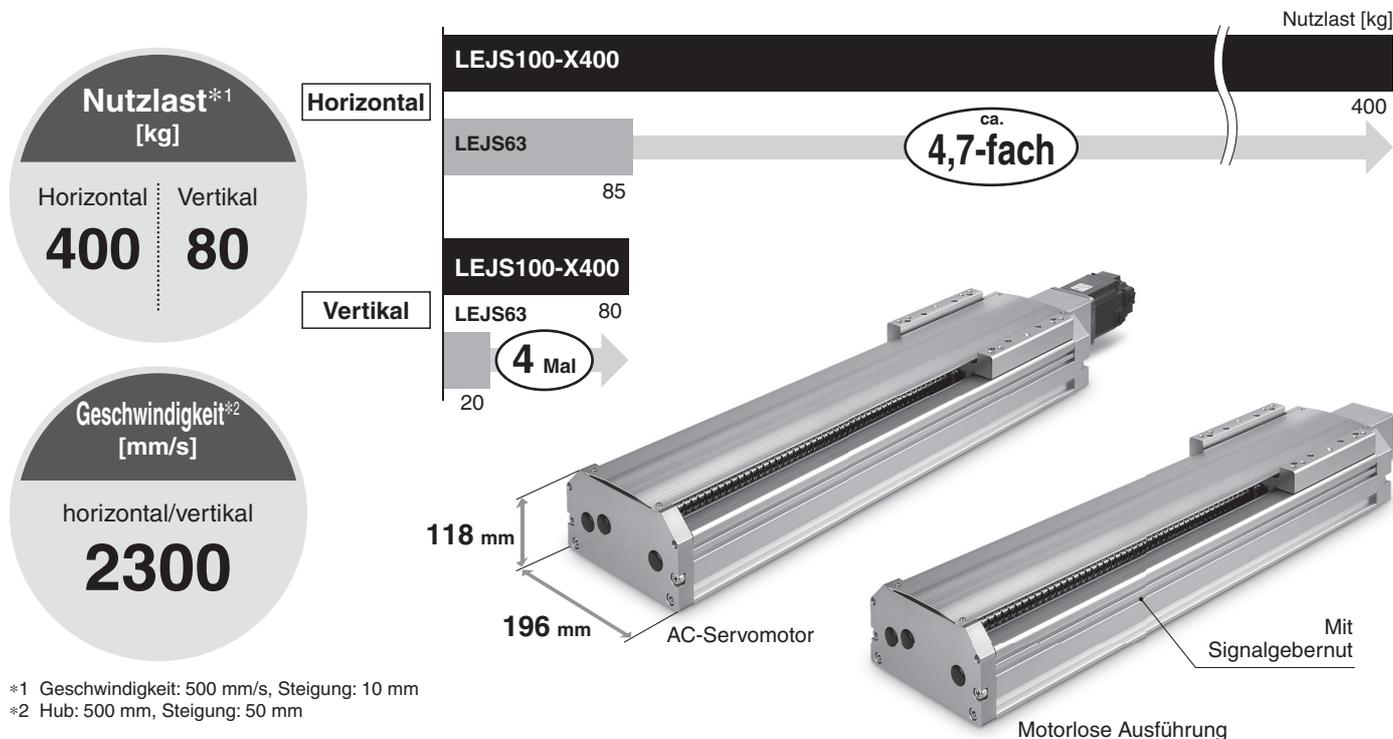
*Der optimale Antrieb individuell für Ihre Anforderung*

# Ausführung mit hoher Steifigkeit und Kugelumlaufführung

## Elektrischer Antrieb



### ● Unterstützt **750 W** Motorleistung



\*1 Geschwindigkeit: 500 mm/s, Steigung: 10 mm  
\*2 Hub: 500 mm, Steigung: 50 mm

### ● Max. Beschleunigung / Verzögerung: **9800 mm/s<sup>2</sup>**

#### AC-Servomotor Absolut-Encoder

Impulseingang-Ausführung / Positionierausführung Serie LECSB-T

- Positionierung mit bis zu 255 Punkten
- Eingangstyp: Impulseingang (Sink-Schnittstelle (NPN) / Source-Schnittstelle (PNP))
- Absolut-Encoder: Absolut-Encoder 22-bit (Auflösung: 4.194.304 Pulse/Umdrehung)
- Sicherheitsfunktion STO (Safe Torque Off-sicher abgeschaltetes Moment)
- Paralleleingang: 10 Eingänge
- Parallelausgang: 6 Ausgänge



#### Motorlose Ausführung Kompatible Motoren nach Hersteller

Hersteller	Serie	Ausführung	Kompatible Schnittstellen			
			Impulseingang	SSCNET III/H SERVO SYSTEM CONTROLLER NETWORK	MECHATROLINK II III	DeviceNet™
Mitsubishi Electric Corporation	MELSERVO-J4	HG-KR73	●	●	● ●	●
YASKAWA Electric Corporation	Σ-V	SGMJV-08	●		● ●	●
	Σ-7	SGM7J-08	●		● ●	●

Handelsmarke: DeviceNet™ ist eine Handelsmarke von ODVA.

# LEJS100-X400



19-EU743-DE

# LEJS100-X400

AC-Servomotor Motorlose Ausführung

## System-Aufbau

Kompatibel mit Absolut-Encoder Serie **LECSB-T**  
(Impulseingang-Ausführung/Positionierausführung)

### Vom Kunden bereitzustellen

#### Spannungsversorgung

Einphasig 200 bis 240 VAC (50/60 Hz)  
Dreiphasig 200 bis 240 VAC (50/60 Hz)

Option

#### externer Bremswiderstand

Teilenummer: **LEC-MR-RB-□**

#### Motorkabel

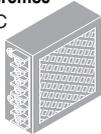
Standardkabel	Robotikkabel
<b>LE-CSM-S□□</b>	<b>LE-CSM-R□□</b>

#### Bremskabel

Standardkabel	Robotikkabel
<b>LE-CSB-S□□</b>	<b>LE-CSB-R□□</b>

### Vom Kunden bereitzustellen

Spannungsversorgung für Motorbremse  
24 VDC



#### Elektrischer Antrieb

Serie **LEJ**

#### Encoderkabel

Standardkabel	Robotikkabel
<b>LE-CSE-S□□</b>	<b>LE-CSE-R□□</b>

\* LECSB2-T□□□□ kann nicht mit  
LEC-MR-SETUP221□ verwendet werden.

Spannungsversorgungsstecker Hauptschaltkreis (Zubehör)

Spannungsversorgungsstecker Regelelektronik (Zubehör)

Motorstecker (Zubehör)

Batterie (Zubehör)  
(**LEC-MR-BAT6V1SET**)

Web-Katalog

### Endstufe



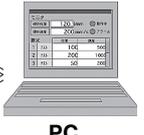
USB-Kabel  
**LEC-MR-J3USB**

Option

Analogausgang

RS-422-Kommunikation

Installationssoftware  
(MR MR-Konfigurator2™)  
**LEC-MRC2□**



PC

Option

STO-Kabel (3 m)  
**LEC-MR-D05UDL3M**

Option

I/O-Stecker

**LE-CSNB**

oder

I/O-Kabel  
**LEC-CSNB-1**

Vom Kunden bereitzustellen

SPS (Positioniereinheit)

Spannungsversorgung für I/O-Signal 24 VDC

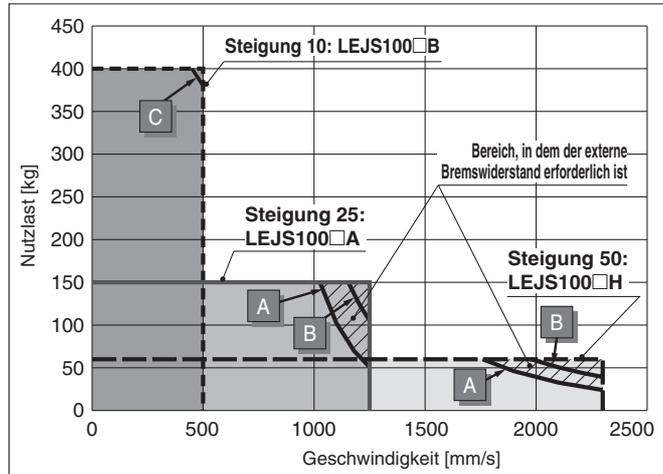




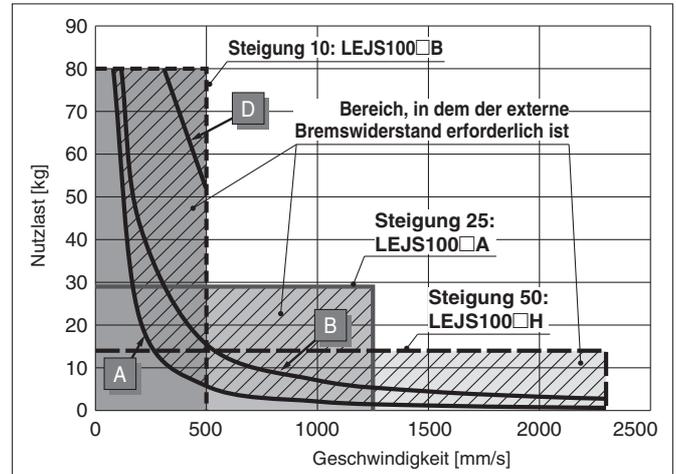
## Geschwindigkeits-Nutzlast-Diagramm/Bedingungen für externen Bremswiderstand

AC-Servomotor

### Horizontal



### Vertikal



### Bedingungen für den externen Bremswiderstand

\* Der externe Bremswiderstand ist erforderlich, wenn sich der Betrieb des Produktes im Bereich (A, B, C, oder D) befindet. (Getrennt zu bestellen)

### Ausführungen für den externen Bremswiderstand

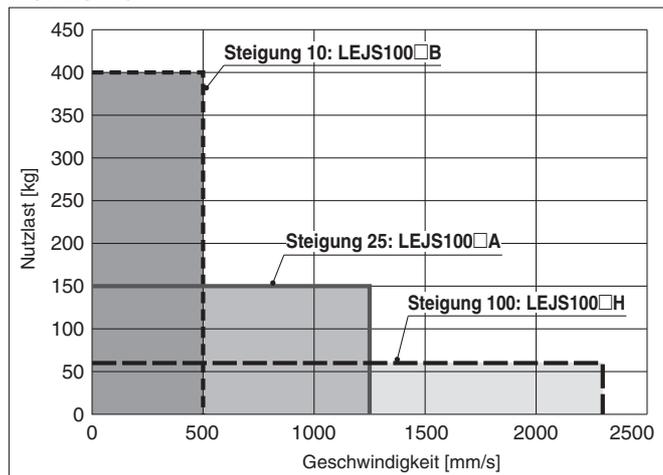
Betriebsbedingung	Bedingungen für den externen Bremswiderstand	externer Bremswiderstand
A	100%	LEC-MR-RB-032
B		LEC-MR-RB-12
C	80%	
D	65%	

\* Überprüfen Sie den Betriebsbereich und bestellen Sie die Option des externen Bremswiderstands, falls dies erforderlich ist.

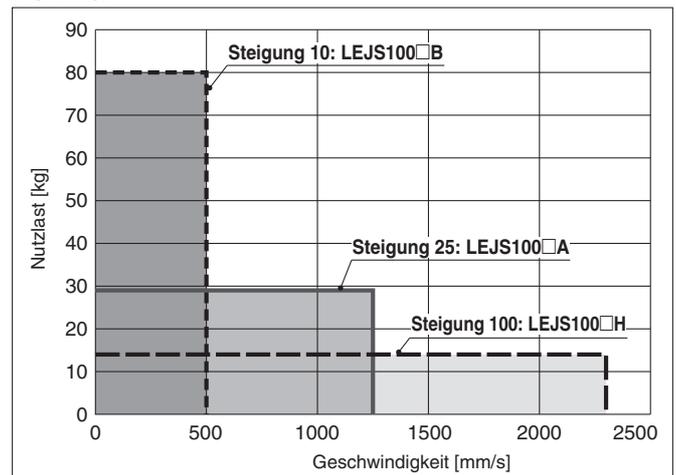
## Geschwindigkeits-Nutzlast-Diagramm (Richtwert)

Motorlose Ausführung

### Horizontal



### Vertikal



### Zulässiges statisches Moment\*<sup>1</sup>

[Nm]

Modell	Baugröße	Längsbelastung	Querbelastung	Seitenbelastung
LEJS	100	805	771	939

\*<sup>1</sup> Das zulässige statische Moment ist der Wert des statischen Moments, das auf den Antrieb aufgebracht werden kann, wenn er angehalten wird.

Wenn das Produkt Stößen oder wiederholten Lasten ausgesetzt wird, müssen Sie bei der Verwendung des Produkts angemessene Sicherheitsmaßnahmen ergreifen.

# LEJS100-X400

AC-Servomotor Motorlose Ausführung

\* Diese Diagramme zeigen den zulässigen Überhang, wenn der Lastschwerpunkt des Werkstücks einen Überhang in eine Richtung aufweist. Beachten Sie bei der Auswahl zum Überhang die "Berechnung des Belastungsgrades der Führung".

## Zulässiges dynamisches Moment

Beschleunigung/Verzögerung ——— 1000 mm/s<sup>2</sup> - - - - 3000 mm/s<sup>2</sup> ——— 5000 mm/s<sup>2</sup> ······ 9800 mm/s<sup>2</sup>

Ausrichtung		Richtung des Lastüberhangs		Einbaulage		Richtung des Lastüberhangs	
		m: Nutzlast [kg] Me: Zulässiges dynamisches Moment [Nm] L: Überhang zum Schwerpunkt der Nutzlast [mm]				m: Nutzlast [kg] Me: Zulässiges dynamisches Moment [Nm] L: Überhang zum Schwerpunkt der Nutzlast [mm]	
Horizontal	X			Wand	X		
	Y				Y		
	Z				Z		
Unten	X			Vertikal	Y		
	Y				Z		
	Z						

## Berechnung des Belastungsgrads der Führung

1. Bestimmen Sie die Betriebsbedingungen.

Modell: LEJS-X400

Größe: 100

Einbaurichtung: Horizontal/Decke/Wand/Vertikal

Beschleunigung [mm/s<sup>2</sup>]: a

Nutzlast [kg]: m

Nutzlast-Mitte [mm]: Xc/Yc/Zc

2. Wählen Sie das Ziel-Diagramm unter Berücksichtigung des Modells, der Größe und Einbaulage aus.

3. Ermitteln Sie den Überhang basierend auf der Beschleunigung und Nutzlast [mm]: Lx/Ly/Lz des folgenden Diagramms.

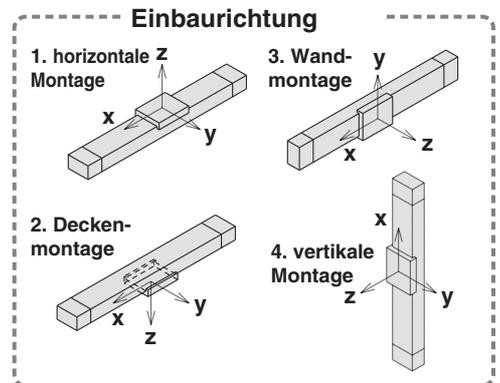
4. Berechnen Sie den Lastfaktor für jede Richtung.

$$\alpha x = Xc/Lx \quad \alpha y = Yc/Ly \quad \alpha z = Zc/Lz$$

5. Bestätigen Sie, dass der Gesamtwert von  $\alpha x$ ,  $\alpha y$  und  $\alpha z$  max. 1 beträgt.

$$\alpha x + \alpha y + \alpha z \leq 1$$

Wenn 1 überschritten wird, ziehen Sie bitte die Verringerung der Beschleunigung und Nutzlast in Betracht oder ändern Sie die Nutzlast-Mitte und die Serie.



### Beispiel

1. Betriebsbedingungen

Modell: LEJS-X400

Größe: 100

Einbaurichtung: horizontal

Beschleunigung [mm/s<sup>2</sup>]: 5000

Nutzlast [kg]: 100

Mittelpunkt der Nutzlast [mm]: Xc = 50, Yc = 100, Zc = 200

2. Wählen Sie das Diagramm auf Seite 3, erste Zeile oben und links.

3. Lx = 300 mm, Ly = 380 mm, Lz = 650 mm

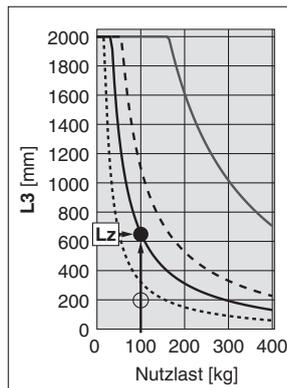
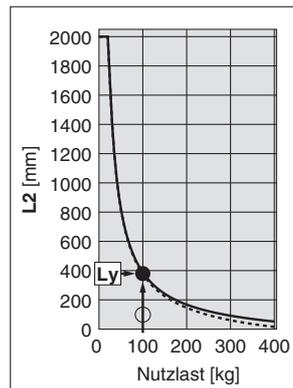
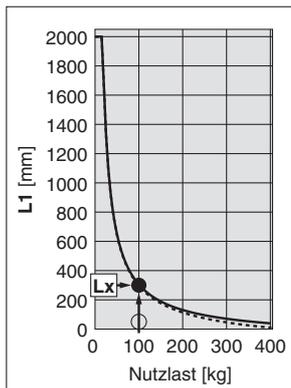
4. Der Lastfaktor für die einzelnen Richtungen wird wie folgt ermittelt.

$$\alpha x = 50/300 = 0,17$$

$$\alpha y = 100/380 = 0,26$$

$$\alpha z = 200/650 = 0,31$$

5.  $\alpha x + \alpha y + \alpha z = 0,74 \leq 1$



# Elektrischer Antrieb / Ausführung mit hoher Steifigkeit und Kugelumlaufführung

## Kugelumlaufspindelantrieb

### LEJS100-X400



### Bestellschlüssel

**LEJS100 T9 B - 500 [ ] T - [ ] [ ] [ ] [ ] - X400**

Motorausführung: AC-Servomotor  
(Absolut-Encoder) 750 W

1 2 3 4 5 6 7  
Ausführung mit Spindelabdeckung

#### 1 Spindelsteigung [mm]

H	50
A	25
B	10

#### 2 Hub [mm]

200	200
300	300
400	400
500	500
600	600
800	800
1000	1000
1200	1200
1500	1500

#### 3 Motoroption

—	ohne Option
B	mit Motorbremse

#### 4 Kabelführung\*1\*2

—	ohne Kabel
S	Standardkabel
R	Robotikkabel (flexibles Kabel)

#### 5 Kabellänge [m]\*3

—	ohne Kabel
2	2
5	5
A	10

\*1 Bei Wahl der Endstufenart ist ein Kabel inbegriffen. Kabelführung und -länge auswählen.  
Beispiel  
S2B2 : Standardkabel (2 m) + Endstufe (LECSB2)  
S2 : Standardkabel (2 m)  
— : ohne Kabel und Endstufe

\*2 Die Motor- und Encoderkabel sind inbegriffen. (Das Kabel für die Motorbremse ist inbegriffen, wenn die Option mit Motorbremse gewählt wird.)

\*3 Wenn „ohne Endstufe“ als Ausführung gewählt wird, kann nur „—: ohne Kabel“ ausgewählt werden.

#### 6 Endstufen-Art\*1

Endstufen-Art	Kompatible Endstufenmodelle	Versorgungsspannung [V]	Ansteuerung
—	ohne Endstufe	—	—
B2	LECSB2-T9	200 bis 240	Impulseingang/Positionstabelle

#### 7 Länge I/O-Kabel [m]\*4

—	ohne Kabel
H	nur Stecker
1	1,5

\*4 Wenn „ohne Endstufe“ als Ausführung gewählt wird, kann nur „—: ohne Kabel“ ausgewählt werden.

#### Kompatible Endstufen

Endstufenausführung	Impulseingang-Ausführung
Serie	LECSB-T
Punktetabelle	max. 255
Impulseingang	○
verwendbares Netzwerk	—
Encoder	Absolut-Encoder 22-bit
Kommunikationsfunktion	USB-Kommunikation, RS422-Kommunikation
Versorgungsspannung [V]	200 bis 240 VAC (50/60 Hz)

\* Kollisionen an beiden Schlittenenden des Schlitten-Verfahrwegs verhindern. Beim Positionierbetrieb einen Abstand von min. 7 mm vor den beiden Enden einhalten.

## Technische Daten

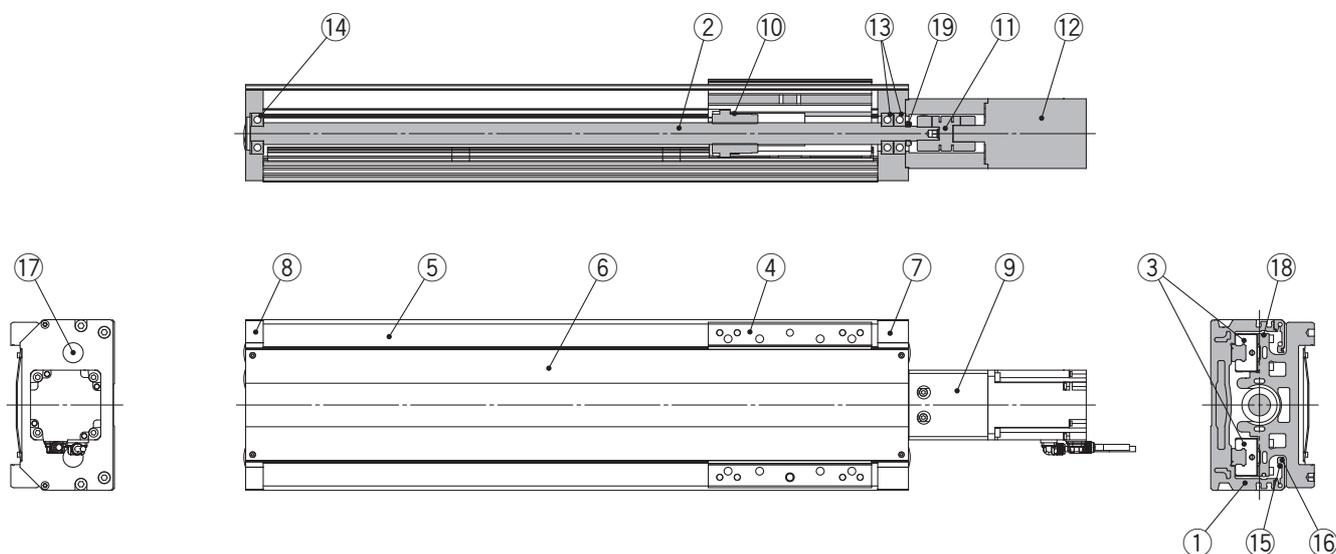
technische Daten Antrieb	Hub [mm]*1		200, 300, 400, 500, 600, 800, 1000, 1200, 1500			
	Spindelsteigung [mm]		50	25	10	
	Nutzlast *2 [kg]	horizontal	3000 (mm/s <sup>2</sup> )	60	150	400
			5000 (mm/s <sup>2</sup> )	43	93	150
			9800 (mm/s <sup>2</sup> )	22	36	—
		vertikal	3000 (mm/s <sup>2</sup> )	14	29	80
			5000 (mm/s <sup>2</sup> )	12	29	30
			9800 (mm/s <sup>2</sup> )	8	9	—
	max. Geschwindigkeit*3 [mm/s]	Hubbereich	200 bis 800	2300	1250	500
			1000	1600	800	320
			1200	1200	600	240
			1500	900	450	180
	max. Beschleunigung / Verzögerung [mm/s <sup>2</sup> ]		9800			
	Positionierwiederholgenauigkeit [mm]		±0,01			
	Umkehrspiel [mm]*4		Max. 0,05			
	Stoß-/Vibrationsfestigkeit [m/s <sup>2</sup> ]*5		50/20			
	Funktionsweise		Kugelumlaufspindel			
Führungsart		doppelte Linearführung				
Statisch zulässiges Drehmoment*6 [Nm]	Mep (Längsbelastung)	805				
	Mey (Querbelastung)	771				
	Mer (Seitenbelastung)	939				
Betriebstemperaturbereich [°C]		5 bis 40				
Luftfeuchtigkeitsbereich [%RH]		max. 90 (keine Kondensation)				
Option Regenerierung		je nach Geschwindigkeit und Arbeitsbelastung. (Siehe Seite 2.)				
Elektrische Spezifikationen	Motorleistung [W]/Größe [mm]		750/□80			
	Motorausführung		AC-Servomotor (200 VAC)			
	Encoderausführung		Absoluter 22-Bit-Encoder (Auflösung: 4194304 Impulse/Umdrehung)			
Leistung [W]*7		max. Leistung 1100				
Spezifikationen der Motorbremse	Ausführung*8		spannungsfreie Funktionsweise			
	Haltekraft [N]		240	480	1200	
	Leistungsaufnahme [W] bei 20°C		10			
	Nennspannung [V]		24 VDC <sup>0</sup> <sub>-10%</sub>			

- \*1 Andere als die in der obigen Tabelle aufgeführten Hublängen sind als Sonderanfertigung erhältlich. Bitte wenden Sie sich für weitere Einzelheiten an SMC.
- \*2 Einzelheiten finden Sie unter „Geschwindigkeits-Nutzlast-Diagramm (Richtwert)“ auf Seite 2.
- \*3 Die zulässige Geschwindigkeit ändert sich je nach Hub.
- \*4 Referenzwert zur Fehlerkorrektur im Umkehrbetrieb.
- \*5 Stoßfestigkeit: Beim Testen des Antriebs mittels Fallversuch in axialer Richtung und senkrecht zur Gewindespindel ist keine Fehlfunktion aufgetreten. (Der Versuch erfolgte mit dem Antrieb in Startphase.) Vibrationsfestigkeit: Keine Fehlfunktion im Versuch von 45 bis 2000 Hz. Der Test wurde sowohl in axialer als auch in senkrechter Richtung zur Gewindespindel durchgeführt. (Der Versuch erfolgte mit dem Antrieb in Startphase.)
- \*6 Das zulässige statische Moment ist der Wert des statischen Moments, das auf den Antrieb einwirken kann, wenn er angehalten wird. Wenn das Produkt Stößen oder wiederholten Lasten ausgesetzt wird, müssen Sie bei der Verwendung des Produkts angemessene Sicherheitsmaßnahmen ergreifen.
- \*7 Zeigt die maximale Leistung während des Betriebs an (einschließlich der Endstufe) Bei der Auswahl der Spannungsversorgung ist die Spannungsversorgung der jeweiligen Endstufe zu beachten.
- \*8 Nur bei Auswahl der Motoroption „mit Motorbremse“
- \* Kollisionen an beiden Enden des Schlitten-Verfahrwegs verhindern. Beim Positionierbetrieb einen Abstand von min. 7 mm vor den beiden Endlagen einhalten.

# LEJS100-X400

AC-Servomotor

## Konstruktion



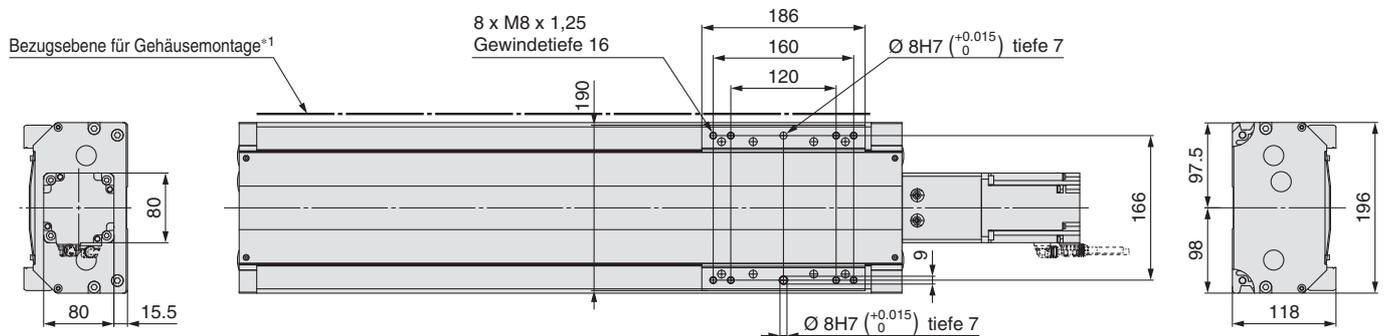
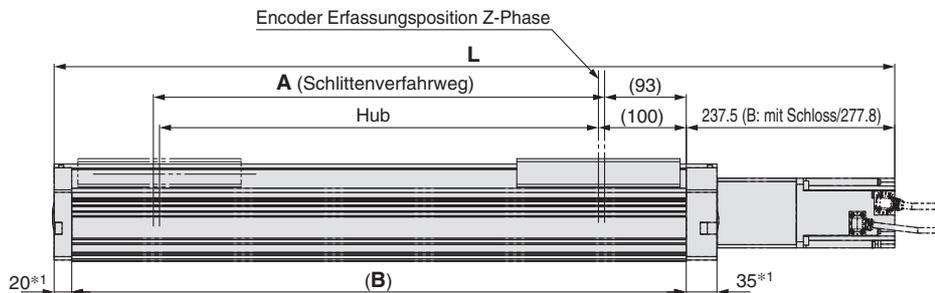
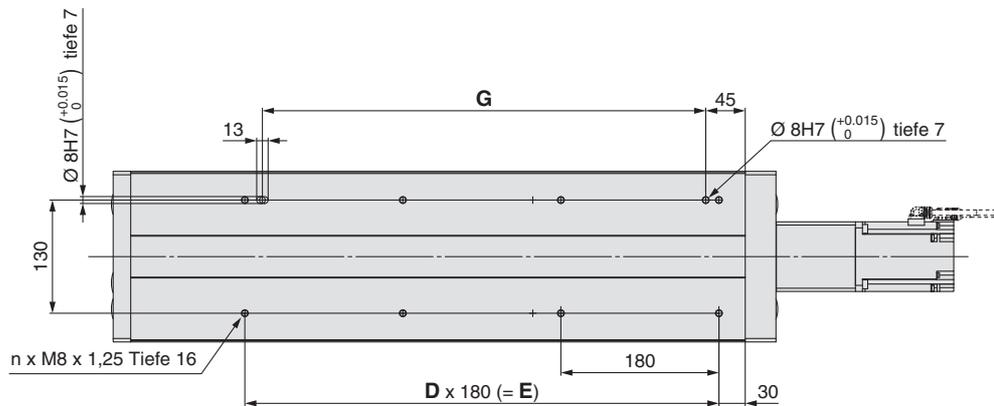
### Stückliste

Nr.	Beschreibung	Material	Anm.
1	<b>Gehäuse</b>	Aluminiumlegierung	eloxiert
2	<b>Kugelumlaufspindel</b>	—	
3	<b>Linearführung</b>	—	
4	<b>Schlitten</b>	Aluminiumlegierung	eloxiert
5	<b>seitliche Abdeckung</b>	Aluminiumlegierung	eloxiert
6	<b>Staubschutzband</b>	Aluminiumlegierung	eloxiert
7	<b>Gehäuseplatte M</b>	Aluminiumlegierung	eloxiert
8	<b>Gehäuseplatte E</b>	Aluminiumlegierung	eloxiert
9	<b>Motorflansch</b>	Aluminiumlegierung	eloxiert
10	<b>Distanzstück</b>	Aluminiumlegierung	nur „Steigung: H“
11	<b>Kupplung</b>	—	
12	<b>Motor</b>	—	
13	<b>Lager</b>	—	
14	<b>Lager</b>	—	
15	<b>Stift</b>	Kohlenstoffstahl	
16	<b>Stift</b>	Kohlenstoffstahl	
17	<b>Kappe</b>	Polyäthylen	
18	<b>Magnet</b>	—	
19	<b>Kontermutter</b>	—	

### Schmierfett

Bereich	Bestell-Nr.
Kugelumlaufspindel	GR-S-010 (10 g)
Linearführung	GR-S-020 (20 g)

**Abmessungen: Kugelumlaufspindeltrieb**



\*1 Bei der Montage des Antriebs unter Verwendung der Bezugsebene für die Gehäusemontage sollte die Höhe der gegenüberliegenden Fläche oder des Stifts mindestens 5 mm betragen. (Empfehlung Höhe 6 mm) Die Oberflächen der Platten M und E an den Enden des Produkts können geringfügig über die Bezugsebene der Gehäusebefestigung hinausragen (Gehäuse/Abmessungsbereich B). Stellen Sie sicher, dass Sie einen Abstand von mindestens 1 mm einhalten, um Beeinträchtigungen zu vermeiden.

\* Kontaktieren Sie SMC bezüglich der Einstellung der Z-Phasenerkennungsposition am Hubende der Endseite.

**Abmessungen und Gewicht**

Hub	L		A	B	n	D	E	G	Gewicht [kg]	
	Ohne Verriegelung	Mit Verriegelung							Ohne Verriegelung	Mit Verriegelung
200	657.5	697.8	214	400	6	2	360	325	20.4	21.4
300	757.5	797.8	314	500	6	2	360	325	22.5	23.5
400	857.5	897.8	414	600	8	3	540	505	24.6	25.6
500	957.5	997.8	514	700	8	3	540	505	26.7	27.7
600	1057.5	1097.8	614	800	10	4	720	685	28.8	29.8
800	1257.5	1297.8	814	1000	12	5	900	865	33.0	34.0
1000	1457.5	1497.8	1014	1200	14	6	1080	1045	37.1	38.1
1200	1657.5	1697.8	1214	1400	16	7	1260	1225	41.3	42.3
1500	1957.5	1997.8	1514	1700	20	9	1620	1585	47.6	48.6

# AC-Servomotor-Endstufe

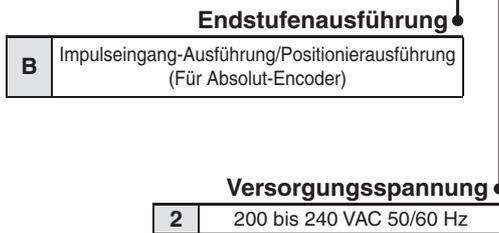
## Absolut-Encoder

### LECSB-T (Impulseingang-Ausführung/Positionierausführung)



### Bestellschlüssel

## LECS B 2 - T9



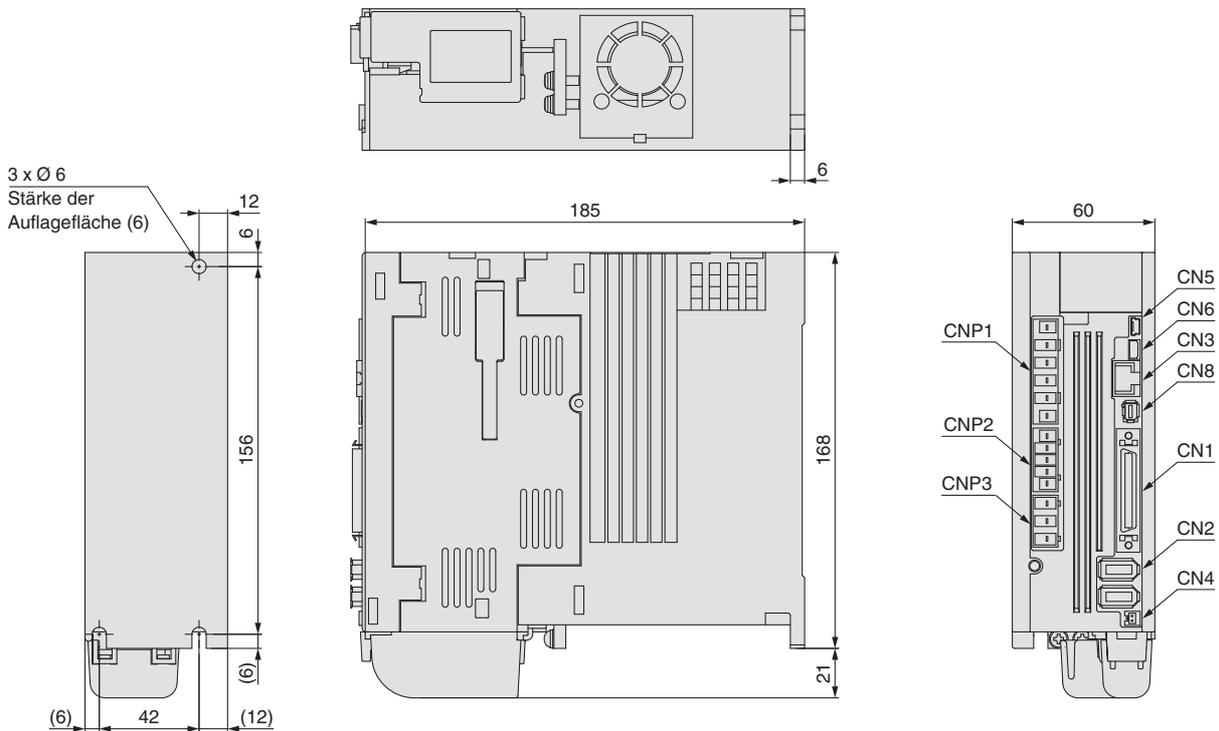
\* Wenn ein I/O-Stecker benötigt wird, bestellen Sie die „LE-CSNB“ separat.  
 \* Wenn ein I/O-Kabel benötigt wird, bestellen Sie „LE-CSNB-1“ separat.  
 (Da der elektrische Antrieb ohne Anschluss des Not-Aus-Eingangs (EMG) des LECSB nicht betrieben werden kann, ist ein I/O-Stecker oder ein I/O-Kabel erforderlich.)

**• Kompatible Motorausführung**

Symbol	Ausführung	Leistung	Encoder
<b>T9</b>	AC-Servomotor (T9*1)	750 W	Absolut

\*1 Das Symbol zeigt die Motorausführung (Antrieb).

### Abmessungen



Steckerbezeichnung	Beschreibung
<b>CN1</b>	I/O-Signal
<b>CN2</b>	Encoder
<b>CN3</b>	RS-422-Kommunikation
<b>CN4</b>	Batterie
<b>CN5</b>	USB-Kommunikation
<b>CN6</b>	Analoger Monitor
<b>CN8</b>	STO-Eingangssignal
<b>CNP1</b>	Stromversorgung Hauptstromkreis
<b>CNP2</b>	Stromversorgung Kontrollkreislauf
<b>CNP3</b>	Spannung Servomotor

## Technische Daten

Modell		LECSB2-T9
<b>Kompatible Motorleistung [W]</b>		750
<b>Kompatibler Encoder</b>		Absolut-Encoder 22-bit (Auflösung: 4194304 Pulse/U)
<b>Spannungsversorgung</b>	<b>Versorgungsspannung</b>	3-phasig 200 bis 240 VAC (50/60 Hz), 1-phasig 200 bis 240 VAC (50/60 Hz)
	<b>Zulässige Spannungstoleranz</b>	3-phasig 170 bis 264 VAC (50/60 Hz), 1-phasig 170 bis 264 VAC (50/60 Hz)
	<b>Nennstrom [A]</b>	3,8
<b>Spannungsversorgung Steuerung</b>	<b>Versorgungsspannung</b>	1-phasig 200 bis 240 VAC (50/60 Hz)
	<b>Zulässige Spannungstoleranz</b>	1-phasig 170 bis 264 VAC
	<b>Nennstrom [A]</b>	0,2
<b>Paralleleingang</b>		10 Eingänge
<b>Parallelausgang</b>		6 Ausgänge
<b>Max. Eingangspulsfrequenz</b>		4 Mpps (bei Differential-Receiver), 200 kpps (bei offenem Kollektor)
<b>Funktion</b>	<b>In-Position-Toleranzfenster [Pulse]</b>	0 bis $\pm 65535$ (Impulsbefehlseinheit)
	<b>Schleppfehler</b>	$\pm 3$ Umdrehungen <sup>*2</sup>
	<b>Drehmomentgrenze</b>	Parameter-Einstellung oder externe Analogeingangs-Einstellung (0 bis 10 VDC)
	<b>Feldbusprotokoll</b>	USB-Kommunikation, RS422-Kommunikation <sup>*1</sup>
	<b>Positionstabelle</b>	Bis zu 255 Positionen
	<b>Schubbetrieb</b>	Positionstabelle bis zu 127 Punkte
<b>Betriebstemperaturbereich [°C]</b>		0 bis 55 (kein Gefrieren)
<b>Luftfeuchtigkeitsbereich [%RH]</b>		max. 90 (keine Kondensation)
<b>Lagertemperaturbereich [°C]</b>		-20 bis 65 (kein Gefrieren)
<b>Lagerfeuchtigkeitsbereich [%RH]</b>		max. 90 (keine Kondensation)
<b>Isolationswiderstand [MΩ]</b>		zwischen Gehäuse und SG: 10 (500 VDC)
<b>Gewicht [g]</b>		1400

\*1 USB-Kommunikationen und RS-422-Kommunikation sind nicht gleichzeitig möglich.

\*2 Werkseinstellung

Motorlose Ausführung

# Elektrischer Antrieb / Ausführung mit hoher Steifigkeit und Kugelumlaufführung

## Kugelumlaufspindelantrieb

### LEJS100-X400



RoHS

#### Bestellschlüssel

**LEJS100 N B - 500 T - X400**

Motorlose Ausführung ① ② Ausführung mit Spindelabdeckung

#### ① Spindelsteigung [mm]

H	50
A	25
B	10

#### ② Hub [mm]

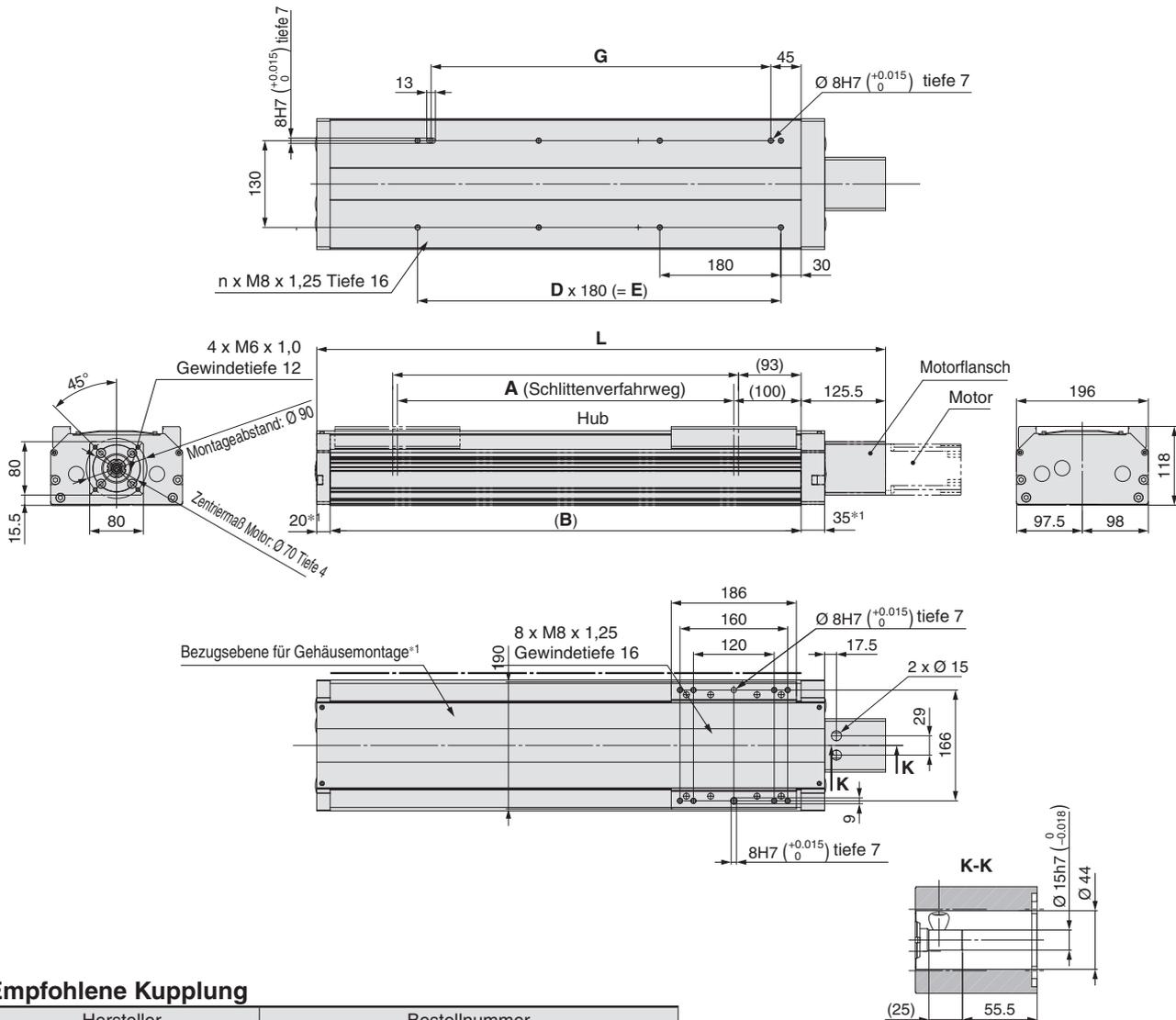
500	500
1000	1000
1500	1500

#### Technische Daten

Hub*1 [mm]		500, 1000, 1500			
Spindelsteigung [mm]		50	25	10	
horizontale Nutzlast-[kg]*2	3000 [mm/s <sup>2</sup> ]	60	150	400	
	5000 [mm/s <sup>2</sup> ]	43	93	150	
	9800 [mm/s <sup>2</sup> ]	22	36	—	
vertikale Nutzlast [kg]*2	3000 [mm/s <sup>2</sup> ]	14	29	80	
	5000 [mm/s <sup>2</sup> ]	12	29	30	
	9800 [mm/s <sup>2</sup> ]	8	9	—	
max. Geschwindigkeit [mm/s]*3	Hubbereich	500	2300	1250	500
		1000	1600	800	320
		1500	900	450	180
Max. Beschleunigung/Verzögerung [mm/s <sup>2</sup> ]		9800			
Positionierwiederholgenauigkeit [mm]		±0,01			
Umkehrspiel*4 [mm]		Max. 0,05			
Kugelumlaufspindel	Spindeldurchmesser [mm]	Ø 25			
	Spindellänge [mm]	Hub + 284,5			
Stoß-/Vibrationsfestigkeit*5 [m/s <sup>2</sup> ]		50/20			
Funktionsweise		Kugelumlaufspindel			
Führungsart		Linearführung			
Statisch zulässiges Drehmoment*6	Mep (Längsbelastung)	805			
	Mey (Querbeltung)	771			
	Mer (Seitenbelastung)	939			
Betriebstemperaturbereich [°C]		5 bis 40			
Luftfeuchtigkeitsbereich [%RH]		Max. 90 (keine Kondensation)			
Sonsige technische Daten	Gewicht der bewegten Teile [kg]	4,58			
	weitere Trägheit [kg·cm <sup>2</sup> ]	0,43			
	Reibungskoeffizient	0,05			
	Mechanischer Wirkungsgrad	0,8			
Spezifikationen des Referenzmotors	Motorform	□80			
	Motorausführung	AC-Servomotor (200 VAC)			
	Nennausgangsleistung [W]	750			
	Nennmoment [Nm]	2,4			
	Nennzahl [U/min]	3000			

\*1 Andere als die in der obigen Tabelle aufgeführten Hublängen sind als Sonderanfertigung erhältlich. Bitte wenden Sie sich für weitere Einzelheiten an SMC.  
 \*2 Einzelheiten finden Sie unter „Geschwindigkeits-Nutzlast-Diagramm (Richtwert)“ auf Seite 2.  
 \*3 Die zulässige Geschwindigkeit ändert sich je nach Hub.  
 \*4 Referenzwert zur Fehlerkorrektur im Umkehrbetrieb.  
 \*5 Stoßfestigkeit: Beim Testen des Antriebs mittels Fallversuch in axialer Richtung und senkrecht zur Gewindespindel ist keine Fehlfunktion aufgetreten. (Der Versuch erfolgte mit dem Antrieb in Startphase.) Vibrationsfestigkeit: Keine Fehlfunktion im Versuch von 45 bis 2000 Hz. Der Test wurde sowohl in axialer als auch in senkrechter Richtung zur Gewindespindel durchgeführt. (Der Versuch erfolgte mit dem Antrieb in Startphase.)  
 \*6 Das zulässige statische Moment ist der Wert des statischen Moments, das auf den Antrieb einwirken kann, wenn er angehalten wird. Wenn das Produkt Stößen oder wiederholten Lasten ausgesetzt wird, müssen Sie bei der Verwendung des Produkts angemessene Sicherheitsmaßnahmen ergreifen.  
 \*7 Alle Werte sind nur als Orientierungshilfe für die Auswahl eines Motors mit der entsprechenden Leistung zu verwenden.  
 \* Bei den Werten dieser Spezifikationstabelle handelt es sich um die zulässigen Werte des Antriebes mit montiertem Standardmotor. Der Antrieb darf nicht außerhalb dieser Werte verwendet werden.  
 \* Vor Montage der Motorkupplung, reinigen Sie das Spindelende und die Innenfläche der Kupplung vollständig von Staub, Öl usw.  
 \* Motor, Motorbefestigungsschrauben oder Kupplungen sind nicht im Lieferumfang des Produktes enthalten. Sie sind vom Kunden gesondert bereit zu stellen.  
 \* Entsprechende Maßnahmen ergreifen, um zu verhindern, dass sich die Motor-Montageschrauben lösen.  
 \* Kollisionen an beiden Schlittenden des Schlitten-Verfahrwegs verhindern. Beim Positionierbetrieb einen Abstand von min. 7 mm vor den beiden Enden einhalten.

## Abmessungen



### Empfohlene Kupplung

Hersteller	Bestellnummer
Nabeya Bi-tech Kaisha	MJT-40C-RD-15-19
Miki Pulley Co., Ltd	ALS-040-B-15B-19B
KTR Japan Co., Ltd.	ROTEX-GS19-98Sha-GS-2.5-Ø 15-2.5-Ø 19
SUNGIL Machinery Co., Ltd.	SJCB-40C-GR-15X19

\*1 Bei der Montage des Antriebs unter Verwendung der Bezugsfläche für die Gehäusemontage sollte die Höhe der gegenüberliegenden Fläche oder des Stifts mindestens 5 mm betragen. (Empfehlung Höhe 6 mm)

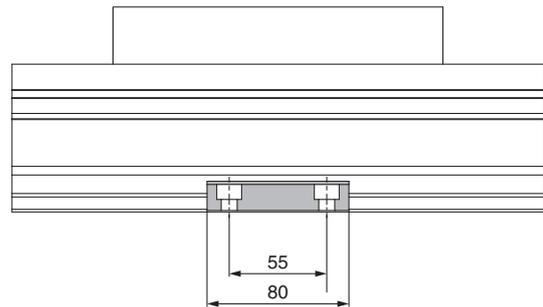
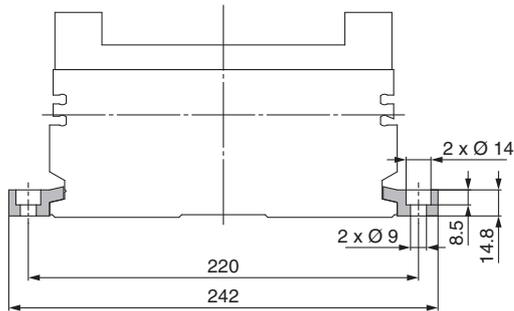
Die Oberflächen der Platten M und E an den Enden des Produkts können geringfügig über die Bezugsfläche der Gehäusebefestigung hinausragen (Gehäuse/Abmessungsbereich B). Stellen Sie sicher, dass Sie einen Abstand von mindestens 1 mm einhalten, um Beeinträchtigungen zu vermeiden.

### Abmessungen und Gewicht

Hub	L	A	B	n	D	E	G	Gewicht [kg]
200	545.5	214	400	6	2	360	325	17.6
300	645.5	314	500	6	2	360	325	19.7
400	745.5	414	600	8	3	540	505	21.8
500	845.5	514	700	8	3	540	505	23.9
600	945.5	614	800	10	4	720	685	26
800	1145.5	814	1000	12	5	900	865	30.2
1000	1345.5	1014	1200	14	6	1080	1045	34.3
1200	1545.5	1214	1400	16	7	1260	1225	38.5
1500	1845.5	1514	1700	20	9	1620	1585	44.8

## Befestigungselemente

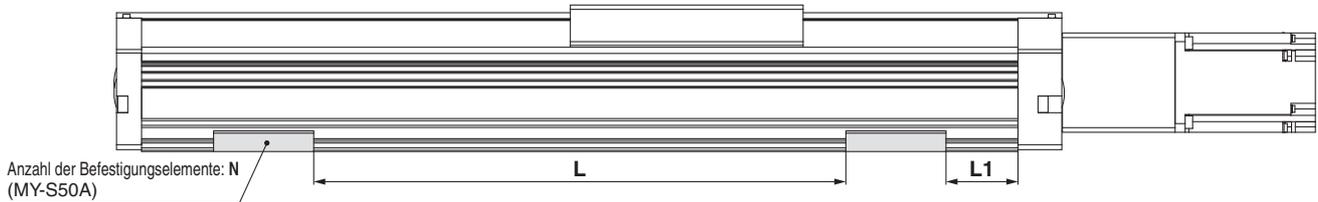
### Befestigungselement: MY-S50A



\* Das Befestigungselement besteht aus einem Set für eine linke und eine rechte Befestigung.

## Gebrauchsanweisung für Befestigungselemente

Bei der Montage mit den Befestigungselementen ist darauf zu achten, dass die Anzahl der Befestigungselemente (N) und deren Abstand (L1), wie in der Abbildung und Tabelle dargestellt, als Richtwerte verwendet werden.



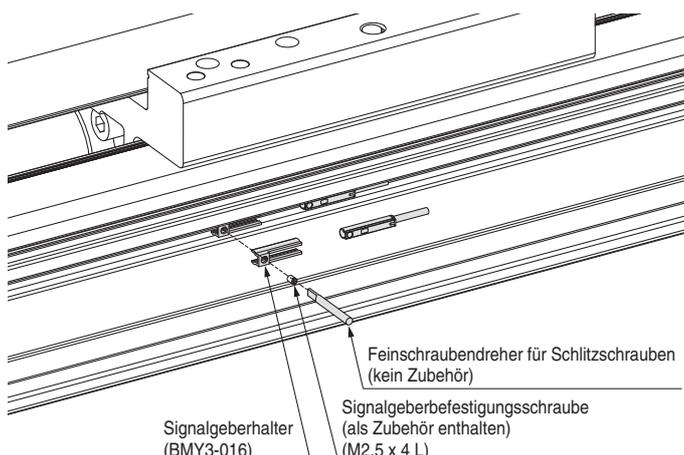
Hub	N (Anzahl)	L1 [mm]	Schraubengröße	max. Anzugsmoment [Nm]
Hub 200	6	15	M8 x 1.25	1.25
Hub 300	6			
Hub 400	6			
Hub 500	6			
Hub 600	8			
Hub 800	8			
Hub 1000	10			
Hub 1200	10			
Hub 1500	14			

\* Anzahl der montierten Seitenstützen: N ist die Gesamtzahl der Seitenstützen auf beiden Seiten.

- Der Abstand (L) der seitlichen Befestigungselemente sollte in gleichen Abständen erfolgen.
- Bei der Montage mit Befestigungselementen ist die Kombination mit Passtift auf der Unterseite des Gehäuses zu verwenden.
- Bei vertikaler oder Deckenmontage sollten die Befestigungselemente nicht verwendet werden.

## Signalgebermontage

Bei der Montage eines Signalgebers drücken Sie den Signalgeberhalter in die Signalgeberrnut. Dabei sicherstellen, dass die Einbaulage korrekt ist, oder ggf. neu anpassen. Setzen Sie anschließend den Signalgeber in die Signalgeberrnut ein, und schieben Sie ihn in den Signalgeberhalter. Richten Sie ihn in der korrekten Einbauposition aus und ziehen Sie mit Hilfe eines Feinschraubendrehers die Befestigungsschraube an.

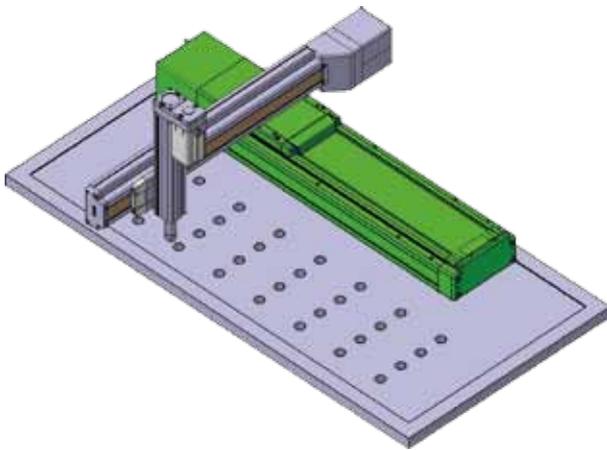


### Anzugsmoment für die Signalgeber-Befestigungsschraube

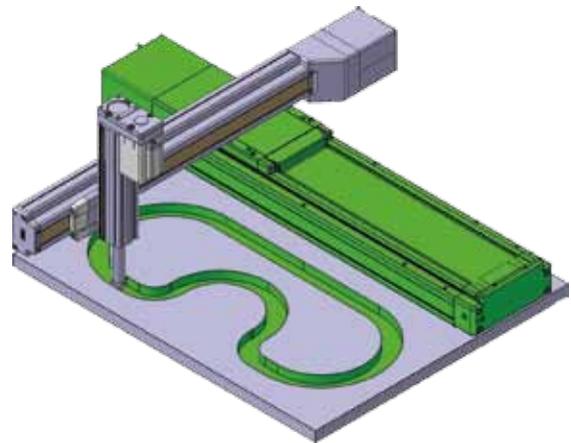
Signalgebermodell	Anzugsmoment
D-M9□(V)	0,10 bis 0,15
D-M9□(W)	

# Montagemöglichkeiten

## Pick-and-Place-Anwendungen

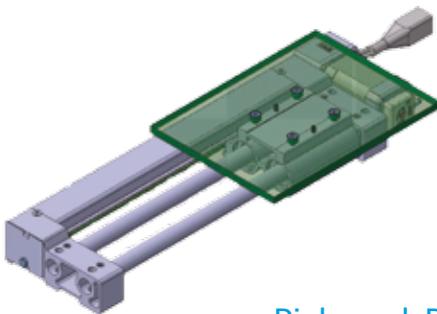


## Klebstoffspender-/Hochgeschwindigkeits-Bahn

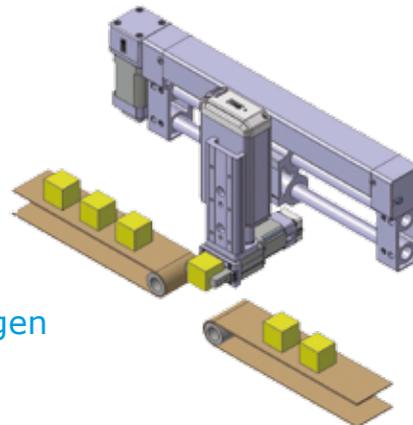


# Anwendungsbeispiele

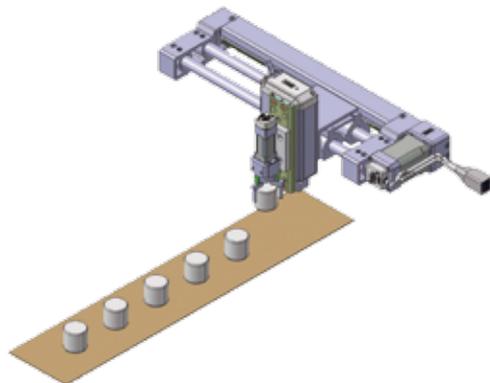
## Lade- und Entladetransfer von Werkstücken



## Anwendungen mit begrenztem Platz



## Pick-and-Place-Anwendungen



Zentrale:  
**TBT Technisches Büro Traffa e.K.**  
Theodor-Heuss-Str. 8  
71336 Waiblingen  
Tel.: +49 (0) 71 51/60424-0  
Fax.: +49 (0) 71 51/60424-40  
E-Mail: [info@traffa.de](mailto:info@traffa.de)  
Web: [www.traffa.de](http://www.traffa.de)

NL Bayern:  
**TBT Technisches Büro Traffa e.K.**  
Schöneckerstr. 4  
91522 Ansbach  
Tel.: +49 (0) 981/487866-50  
Fax.: +49 (0) 981/487866-55  
E-Mail: [mail@traffa.de](mailto:mail@traffa.de)  
Web: [www.traffa.de](http://www.traffa.de)