

コントローラ制御 タイプ LEBQ32.50-X1

- 豊富な通信プロトコルに対応
- 電源OFF時に現位置を保持
- コンパクト：モータ横方向取付にて高さ寸法を低減



最大搬送物速度

ロッド先端形状	速度[m/min]
面取り形、ローラ形	20
レバー形	30*

※摩擦係数： $\mu = 0.1$ の時

豊富なロッド先端形状



対応コントローラ／ドライバ

種類	ステップデータ 入力タイプ	プログラムレス タイプ	パルス入力タイプ	EtherCAT [™] 直接入力 タイプ	安全機能STO対応 EtherCAT [™] 直接入力 タイプ	EtherNet/IP [™] 直接入力 タイプ	安全機能STO対応 EtherNet/IP [™] 直接入力 タイプ
シリーズ	JXC51 JXC61	LECP1	LECPA	JXCE1	JXCEF	JXC91	JXC9F
特長	パラレル入出力	パソコン・ティーチング ボックスを使わずに動作 (ステップデータ)設定	パルス列信号にて 動作	EtherCAT 直接入力	安全機能STO対応 EtherCAT 直接入力	EtherNet/IP [™] 直接入力	安全機能STO対応 EtherNet/IP [™] 直接入力
対応モータ	ステップモータ(サーボ DC24V)						
最大ステップ データ数	64点	14点	—	64点			
電源電圧	DC24V						

種類	PROFINET [®] 直接入力 タイプ	安全機能STO対応 PROFINET [®] 直接入力 タイプ	DeviceNet [®] 直接入力 タイプ	IO-Link [™] 直接入力 タイプ	安全機能STO対応 IO-Link [™] 直接入力 タイプ	CC-Link [™] 直接入力 タイプ
シリーズ	JXCP1	JXCPF	JXCD1	JXCL1	JXCLF	JXCM1
特長	PROFINET 直接入力	安全機能STO対応 PROFINET 直接入力	DeviceNet [®] 直接入力	IO-Link 直接入力	安全機能STO対応 IO-Link 直接入力	CC-Link 直接入力
対応モータ	ステップモータ(サーボ DC24V)					
最大ステップ データ数	64点					
電源電圧	DC24V					

関連機器

高タクト対応 高剛性ガイド付ロッドタイプ LEG Series

■ 最大搬送物質量

75kg(サイズ25)／100kg(サイズ32)／150kg(サイズ40)

■ 高タクトコントローラ対応

最大加減速度：5000mm/s²

■ バッテリレスアブソリュートエンコーダ搭載

