



Stół obrotowy elektryczny, ciągły obrót 360° (LERH10K-1-RACP17) - SMC



**Numer artykułu SKU:
LERH10K-1-RACP17**

Numer artykułu producenta:

Czas wysyłki: 1-2 tygodnie



OPIS PRODUKTU

Dane techniczne

| | |
|---|--|
| Dokładność ruchu stolika | H (O wysokiej precyzji) |
| Wielkość | 10 |
| Maks. moment obrotowy | K (Duży moment obrotowy, LER10: 0,32; LER30: 1,2; LER50: 10) |
| Kąt obrócenia | 1 (360°). |
| Doprowadzenie kabla silnika | Standard, z prawej strony |
| Kabel silnika | R (Kabel robotowy, elastyczny) |
| Długość kabla silnika | A (10 m) |
| Sterownik | C (JXC, Sterownik do silników krokowych) |
| Długość kabla I/O dla sterownika LEC | Bez kabla |
| Protokół | P (PROFINET). |
| Opcja | 1 (Dla osi pojedynczej) |
| Sposób montażu sterownika | 7 (Montaż za pomocą śrub) |
| Długość kabla I/O dla sterownika JXC i opcja złącza komunikacyjnego | Brak |

DANE TECHNICZNE

| | |
|---|---|
| Kąt obrotu | 1 (360°) |
| Wielkość | 10 |
| Maks. Moment obrotowy | K (duży moment obrotowy, LER10: 0,32; LER30: 1,2; LER50: 10) |
| Długość kabla I/O dla sterownika JXC i opcja złącza komunikacyjnego | brak |
| Długość kabla I/O dla sterownika LEC | bez kabla |
| Długość kabla silnika | A (10 m) |
| Dokładność ruchu stolika | H (o wysokiej precyzji) |
| Sterownik | C (JXC, sterownik do silników krokowych) |
| Doprowadzenie kabla silnika | standard, z prawej strony |
| Kabel silnika | R (kabel do robota, elastyczny) |
| Opcja | 1 (dla osi pojedynczej) |
| Sposób montażu sterownika | 7 (montaż za pomocą śrub) |
| Protokół | P (PROFINET) |

| | |
|---------|------------------|
| Nr kat. | LERH10K-1-RACP17 |
|---------|------------------|

Data wygenerowania podsumowania: 08.06.2026r, g. 00:18