



Stół obrotowy elektryczny, ciągły obrót 360° (LERH30J-1-R5CE17) - SMC



**Numer artykułu SKU:
LERH30J-1-R5CE17**

Numer artykułu producenta:

Czas wysyłki: 1-2 tygodnie



OPIS PRODUKTU

Dane techniczne

| | |
|---|---|
| Dokładność ruchu stolika | H (O wysokiej precyzji) |
| Wielkość | 30 |
| Maks. moment obrotowy | J (Wykonanie podstawowe, LER10: 0,22; LER30: 0,8; LER50: 6,6) |
| Kąt obrócenia | 1 (360°). |
| Doprowadzenie kabla silnika | Standard, z prawej strony |
| Kabel silnika | R (Kabel robotowy, elastyczny) |
| Długość kabla silnika | 5 (5 m) |
| Sterownik | C (JXC, Sterownik do silników krokowych) |
| Długość kabla I/O dla sterownika LEC | Bez kabla |
| Protokół | E (EtherCAT®) |
| 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 | 30 |
| Maks. Moment obrotowy | J (wykonanie podstawowe, LER10: 0,22; LER30: 0,8; LER50: 6,6) |
| Długość kabla I/O dla sterownika JXC i opcja złącza komunikacyjnego | brak |
| Długość kabla I/O dla sterownika LEC | bez kabla |
| Długość kabla silnika | 5 (5 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 | E (EtherCAT) |

| | |
|---------|------------------|
| Nr kat. | LERH30J-1-R5CE17 |
|---------|------------------|

Data wygenerowania podsumowania: 07.06.2026r, g. 17:40