



Stół obrotowy elektryczny, 310° (LER10J-R5AP1) - SMC



**Numer artykułu SKU:
LER10J-R5AP1**

Numer artykułu producenta:

Czas wysyłki: 4 tygodnie



OPIS PRODUKTU

Dane techniczne

| | |
|--|---|
| Dokładność stołu | Podstawowy styl |
| Rozmiar | 10 |
| Maks. moment obrotowy | Podstawowy (LER10: 0,22N·m, LER30: 0,8N·m, LER50: 6,6N·m) |
| Kąt obrotu | LER10: 310, LER30: 320, LER50: 320 |
| Wejście kabla silnika | Podstawowy (wejście po prawej stronie) |
| Typ kabla siłownika | Kabel robotyczny (kabel elastyczny) |
| Długość kabla siłownika | 5 m |
| Typ kontrolera | Typ wejścia impulsowego LECPA PNP |
| Długość kabla I/O, wtyczka komunikacyjna | 1,5 m |
| Montaż kontrolera | Montaż na śruby |

DANE TECHNICZNE

| | |
|---|---|
| Wielkość | 10 |
| 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 | 1 (1,5 m) |
| Długość kabla silnika | 5 (5 m) |
| Dokładność ruchu stolika | wersja podstawowa |
| Sterownik | AP (LECPA, PNP, wejścia impulsowe) |
| Doprowadzenie kabla silnika | standard, z prawej strony |
| Kabel silnika | R (kabel do robota, elastyczny) |
| Kąt obrócenia | LER10: 310°; LER30/LER50: 320° |
| Opcja | brak |
| Sposób montażu sterownika | montaż za pomocą śrub |
| Protokół | brak |

| | |
|---------|--------------|
| Nr kat. | LER10J-R5AP1 |
|---------|--------------|

Data wygenerowania podsumowania: 05.06.2026r, g. 16:53