



Stół elektryczny ślizgowy, skok 125mm (LES25DK-125BH-R5CP18) - SMC



**Numer artykułu SKU:
LES25DK-125BH-R5CP18**

Numer artykułu producenta:

Czas wysyłki: 4 tygodnie



OPIS PRODUKTU

Dane techniczne

| | |
|---|---|
| Rozmiar | 25 |
| Pozycja montażu silnika | Typ silnika liniowego / Typ D |
| Typ silnika | Silnik krokowy (serwo 24 V DC) |
| Skok | Skok 125 mm |
| Opcja silnika | Z zamkiem |
| Opcja korpusu | None |
| Styl montażu | Z bocznym uchwytem (4 szt.) |
| Typ/Długość kabla siłownika | Kabel robotyczny 5 m |
| Protokół komunikacyjny | PROFINET |
| Liczba osi/specjalna specyfikacja | Liczba osi: dla pojedynczej osi, specyfikacja: standardowa |
| Montaż | Montaż na szynie DIN |
| Kabel złączowy wtyczki komunikacyjnej I/O | Bez kontrolera lub bez złącza wtykowego |

DANE TECHNICZNE

| | |
|---|--|
| Skok | 125 mm |
| Sposób montażu | H (z uchwytem bocznym, 4 szt.) |
| Wielkość | 25 |
| Skok śruby | K (LES8: 4 mm; LES16: 5 mm; LES25: 8 mm) |
| 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) |
| Opcja | 1 (dla osi pojedynczej) |
| Opcje silnika | B (z hamulcem) |
| Pozycja montażu silnika | D (silnik w osi) |
| Silnik | silnik krokowy, serwo 24V DC |
| Sposób montażu sterownika | 8 (montaż na szynie DIN) |
| Typ kabla silnika | R (kabel do robota, elastyczny) |
| Wykonanie korpusu | wersja podstawowa |
| Protokół | P (PROFINET) |
| Typ sterownika | C (JXC, sterownik do silników krokowych) |

| | |
|---------|----------------------|
| Nr kat. | LES25DK-125BH-R5CP18 |
|---------|----------------------|