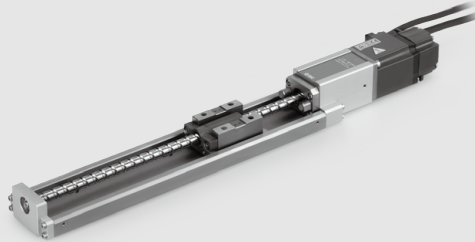


ガイド一体型電動アクチュエータ

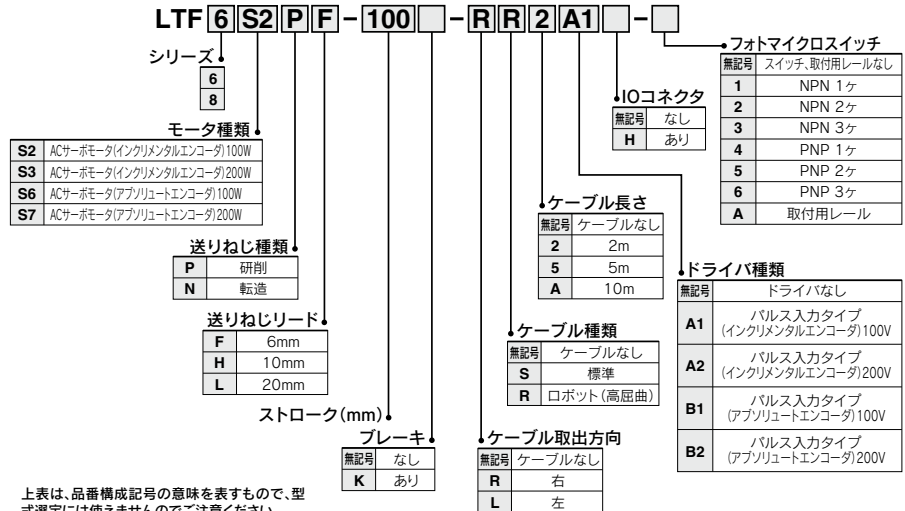
LTF Series



シリーズ	モータ種類	ガイド種類	取付姿勢	型式	送りねじリード mm				ページ
					研削ボールねじ		転造ボールねじ		
LTF	標準モータ	フレーム型リニアガイド	水平	LTF6	6	10	6	10	P.848~
				LTF8	10	20	10	20	P.856~
			垂直	LTF6	6	10	6	10	P.864~
				LTF8	10	20	10	20	P.872~

- 構造図 ————— P.880
- 取付方法 ————— P.881
- たわみデータ ————— P.882

品番構成



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

LTF6 Series

モータ出力

100W

研削ボールねじ

φ10mm/リード6mm



型式表示方法

LTF6 **S2** **PF** - **300** - **R** **R** **2** **A1** □ - □

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

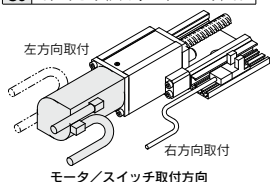
無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

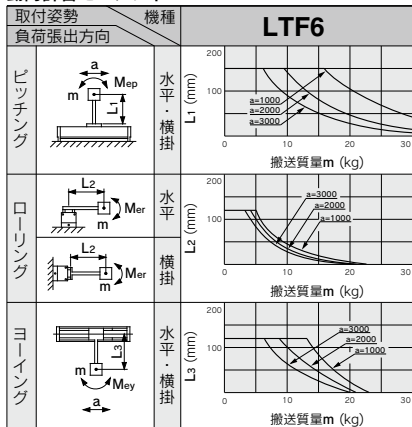


仕様

性能	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
	本体質量	kg	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきごと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度	mm/s	300					
主要部品	繰返し位置決め精度	mm	±0.02					
	モータ	ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ10mm リード6mm						
	ガイド	フレーム型リニアガイド						
モータ/ねじ間結合	カップリング付							
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

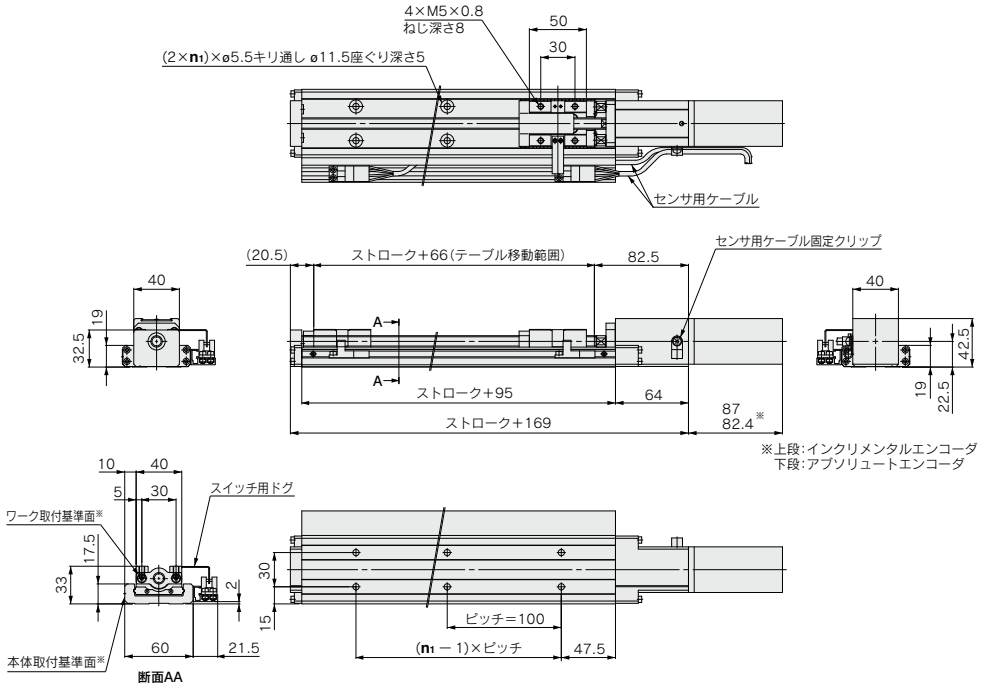
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF6□PF



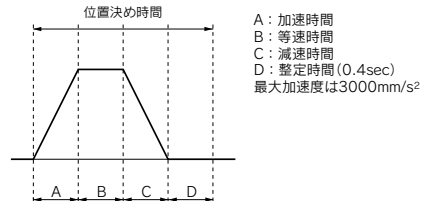
型式	ストローク	n ₁
LTF6□PF-100-□	100	2
LTF6□PF-200-□	200	3
LTF6□PF-300-□	300	4
LTF6□PF-400-□	400	5
LTF6□PF-500-□	500	6
LTF6□PF-600-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

位置決め距離(mm)		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

LTF6 Series

モータ出力

100W

研削ボールねじ

φ10mm/リード10mm



型式表示方法

LTF6 **S2** **PH** - **300** - **R** **R** **2** **A1** □ - □

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

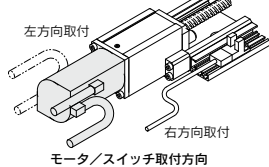
無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左



フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

ドライバ種類

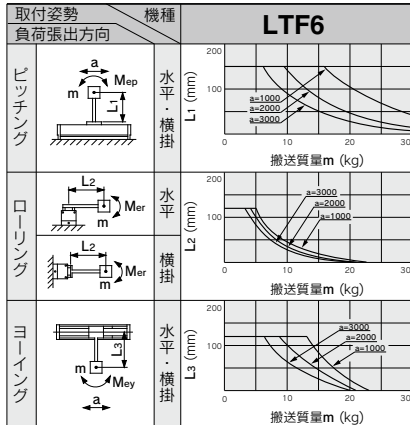
無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

性能	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
	本体質量	kg	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	15					
	最大速度	mm/s	500					
主要部品	繰返し位置決め精度	mm	±0.02					
	モータ	ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ10mm リード10mm						
	ガイド	フレーム型リニアガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me: 動的許容モーメント
L : ワーク重心までの
オーバーハング量 (mm)

たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

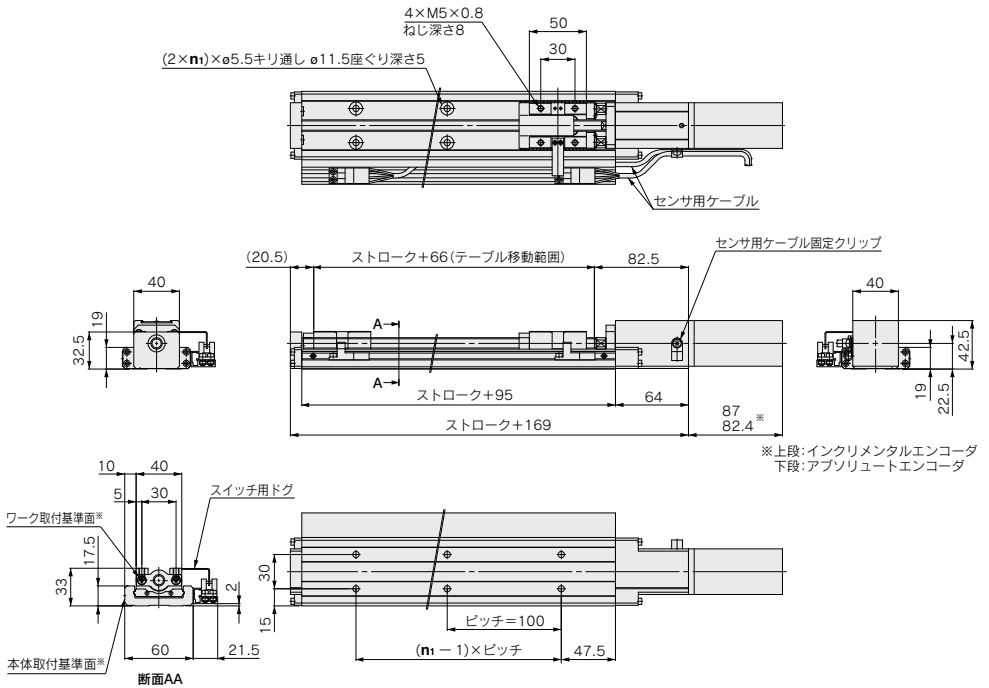
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF6□PH



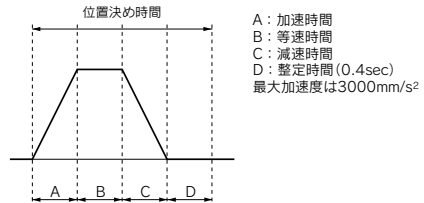
型式	ストローク	n ₁
LTF6□PH-100-□	100	2
LTF6□PH-200-□	200	3
LTF6□PH-300-□	300	4
LTF6□PH-400-□	400	5
LTF6□PH-500-□	500	6
LTF6□PH-600-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

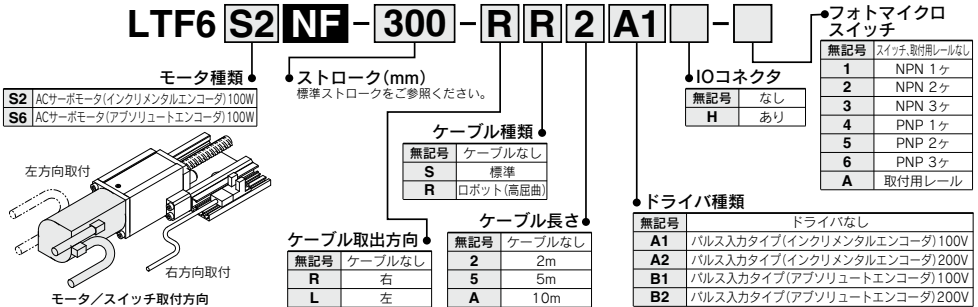
LTF6 Series

モータ出力
100W

転造ボールねじ
φ10mm/リード6mm



型式表示方法

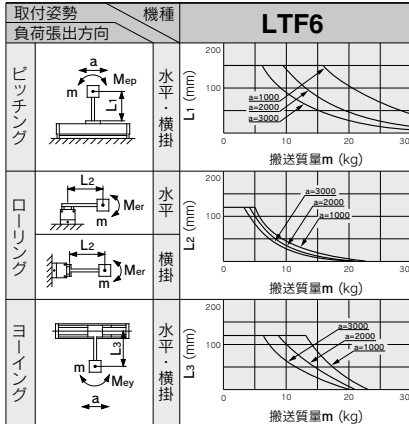


仕様

性能	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
	本体質量	kg	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7
性能	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきごと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度	mm/s	300					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ10mm リード6mm						
	ガイド	フレアム型リニアガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

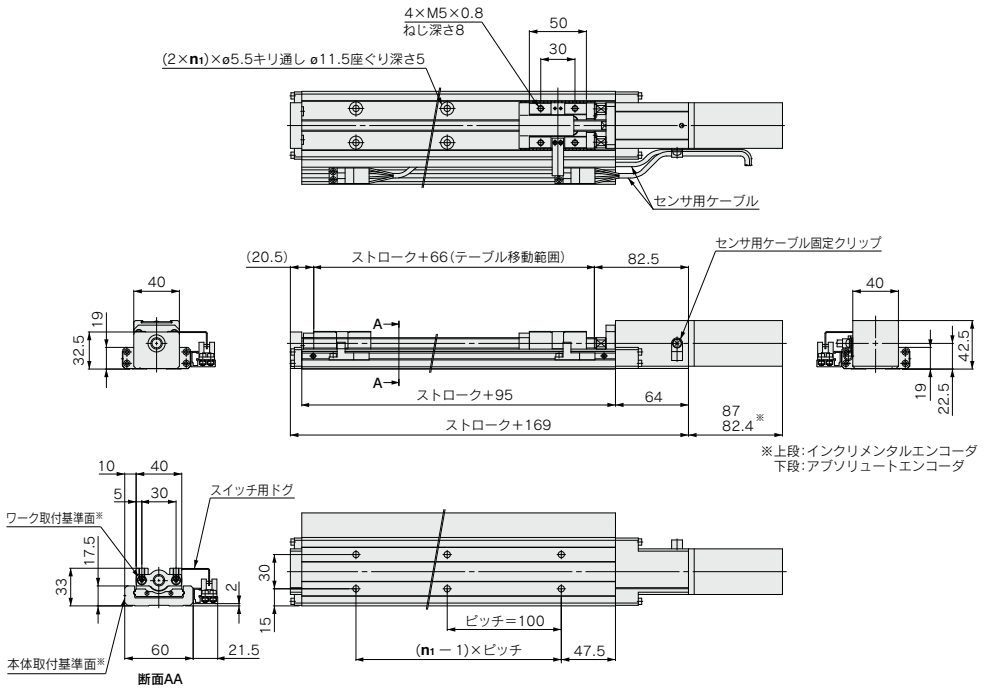
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF6□NF



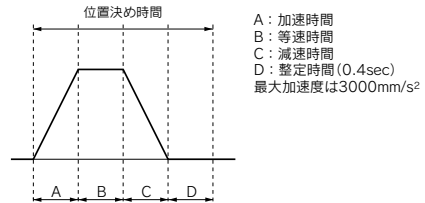
型式	ストローク	n ₁
LTF6□NF-100-□	100	2
LTF6□NF-200-□	200	3
LTF6□NF-300-□	300	4
LTF6□NF-400-□	400	5
LTF6□NF-500-□	500	6
LTF6□NF-600-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6

※運転条件によって多少異なります。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

LTF6 Series

モータ出力

100W

転造ボールねじ

φ10mm/リード10mm

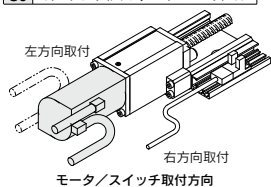


型式表示方法

LTF6 **S2** **NH** - **300** - **R** **R** **2** **A1** □ - □

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W



ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし	無記号	ケーブルなし
2	2m	2	2m
5	5m	5	5m
A	10m	A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

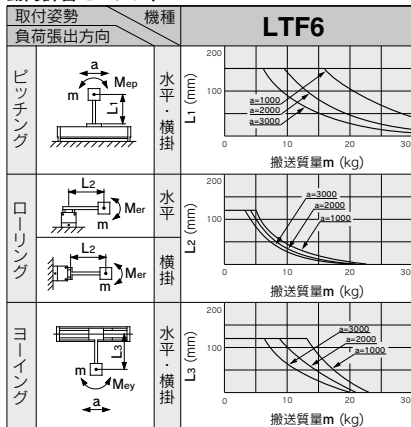
無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

性能	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
	本体質量	kg	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	15					
	最大速度	mm/s	500					
主要部品	繰返し位置決め精度	mm	±0.05					
	モータ	ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ10mm リード10mm						
	ガイド	フレーム型リニアガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



回生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、回生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。回生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

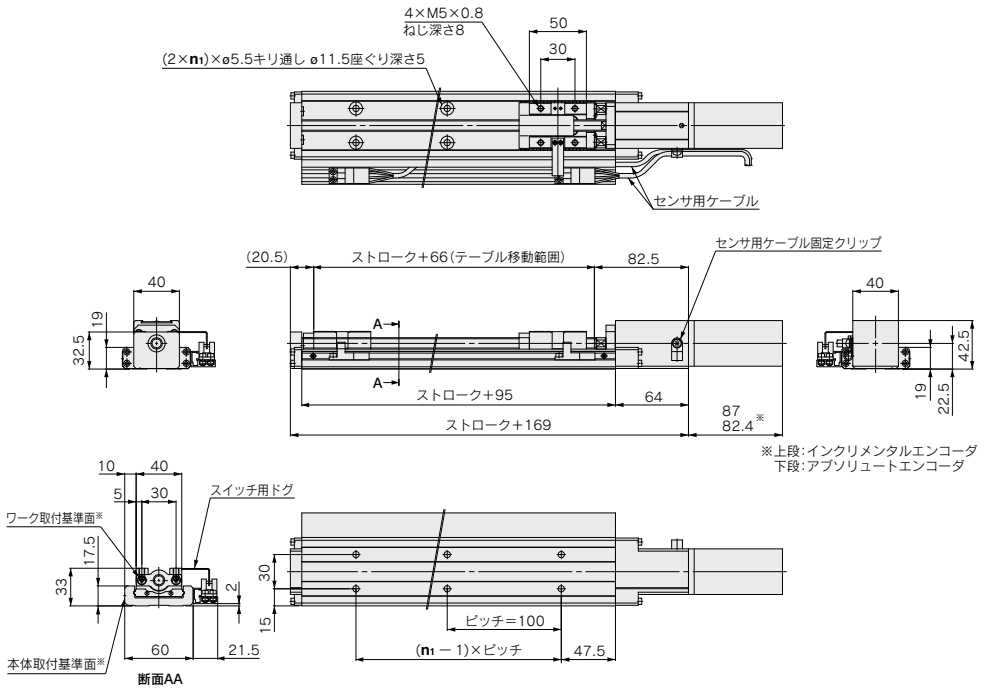
最大負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	回生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF6□NH



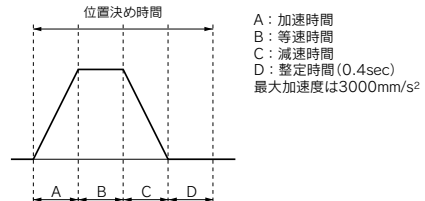
型式	ストローク	n ₁
LTF6□NH-100-□	100	2
LTF6□NH-200-□	200	3
LTF6□NH-300-□	300	4
LTF6□NH-400-□	400	5
LTF6□NH-500-□	500	6
LTF6□NH-600-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

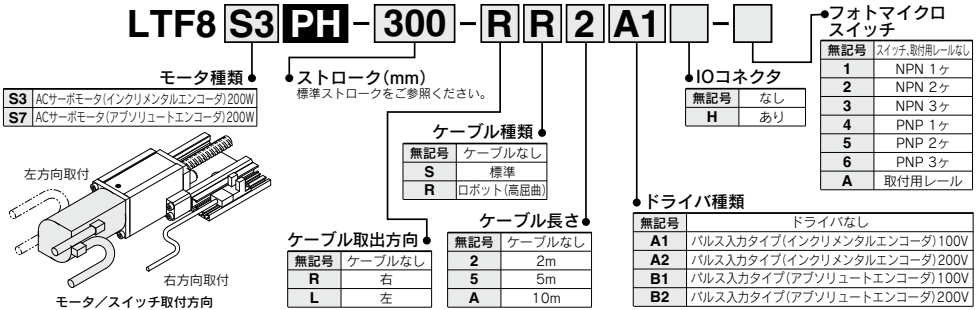
モータ 標準 水平取付仕様

LTF8 Series

モータ出力 **200W**
研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ /リード10mm



型式表示方法

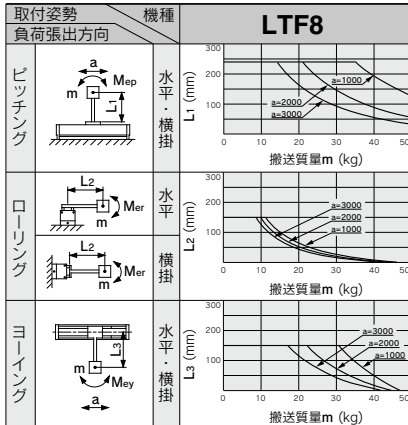


仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量	kg		4.6	5.5	6.3	7.1	8.0	8.8	9.6	10.5	11.3	12.1
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)									
	可搬質量	kg		50									
	最大速度	mm/s		500									
	繰返し位置決め精度	mm		±0.02									
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)											
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式											
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード10mm											
	ガイド	フレーム型リニアガイド											
	モータ/ねじ間結合	カップリング付											
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674 (詳細P.883)											
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)											

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

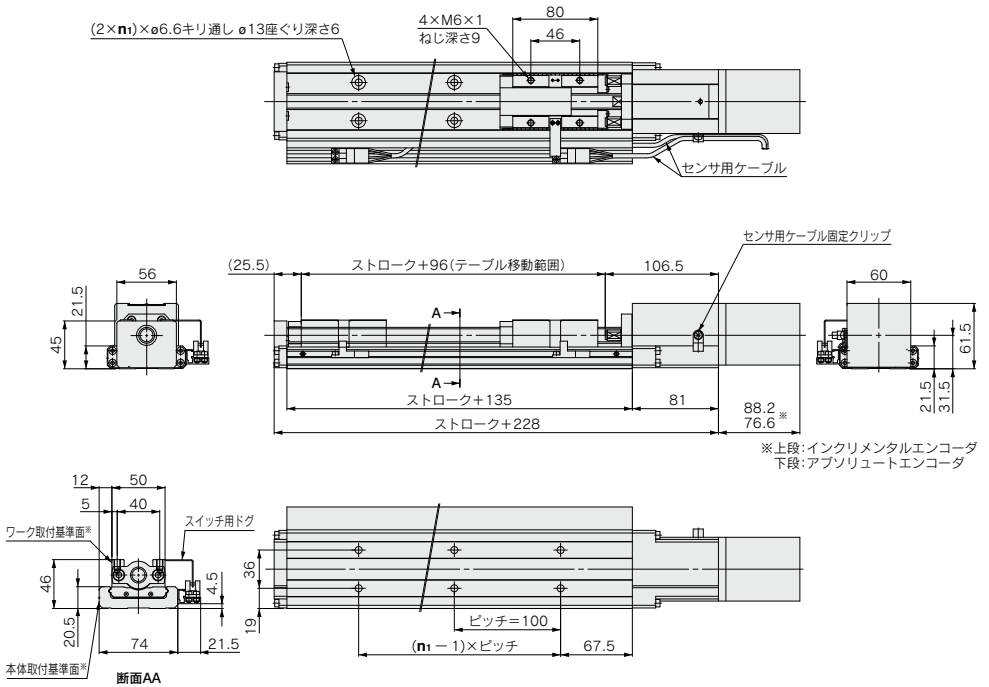
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□PH



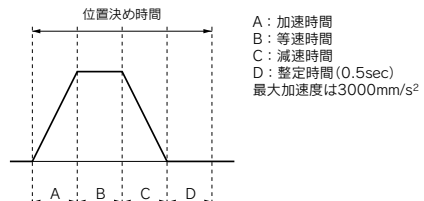
型式	ストローク	n ₁
LTF8□□PH- 100-□	100	2
LTF8□□PH- 200-□	200	3
LTF8□□PH- 300-□	300	4
LTF8□□PH- 400-□	400	5
LTF8□□PH- 500-□	500	6
LTF8□□PH- 600-□	600	7
LTF8□□PH- 700-□	700	8
LTF8□□PH- 800-□	800	9
LTF8□□PH- 900-□	900	10
LTF8□□PH-1000-□	1000	11

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

位置決め距離(mm)	位置決め時間(sec)					
	1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6
	250	0.6	0.7	1.0	2.6	4.6
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7

※運転条件によって多少異なります。



モータ 標準 水平取付仕様

LTF8 Series

モータ出力
200W

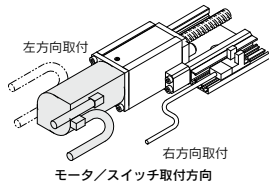
研削ボールねじ
φ15mm/リード20mm



型式表示方法

LTF8 **S3** **PL** - **300** - **R** **R** **2** **A1** - -

- モータ種類
- S3** ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
 - S7** ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W



ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ	取付用レールなし
1	NPN 1ヶ	
2	NPN 2ヶ	
3	NPN 3ヶ	
4	PNP 1ヶ	
5	PNP 2ヶ	
6	PNP 3ヶ	
A	取付用レール	

ドライバ種類

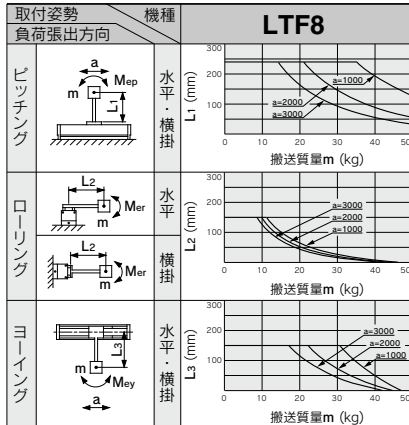
無記号	ドライバなし
A1	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

仕様

標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
本体質量	kg	4.6	5.5	6.3	7.1	8.0	8.8	9.6	10.5	11.3	12.1
使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)									
可搬質量	kg	25									
最大速度	mm/s	1000									
繰返し位置決め精度	mm	±0.02									
モータ	ACサーボモータ(200W)										
エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式										
送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード20mm										
ガイド	フレーム型リニアガイド										
モータ/ねじ間結合	カップリング付										
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674 (詳細P.883)									
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)									

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

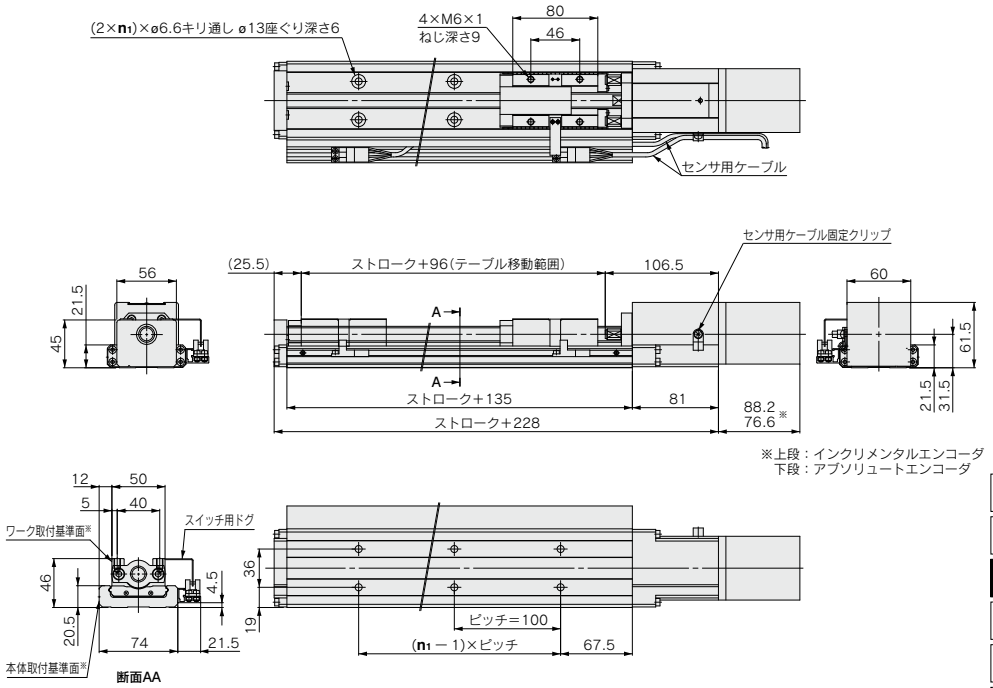
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□PL



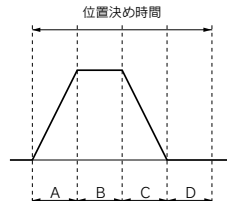
型式	ストローク	n ₁
LTF8□PL- 100-□	100	2
LTF8□PL- 200-□	200	3
LTF8□PL- 300-□	300	4
LTF8□PL- 400-□	400	5
LTF8□PL- 500-□	500	6
LTF8□PL- 600-□	600	7
LTF8□PL- 700-□	700	8
LTF8□PL- 800-□	800	9
LTF8□PL- 900-□	900	10
LTF8□PL-1000-□	1000	11

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6	
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6	
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.6	0.7	0.9	1.4	1.9	

※運転条件によって多少異なります。



A：加速時間
B：等速時間
C：減速時間
D：整定時間(0.5sec)
最大加速度は3000mm/s²

- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

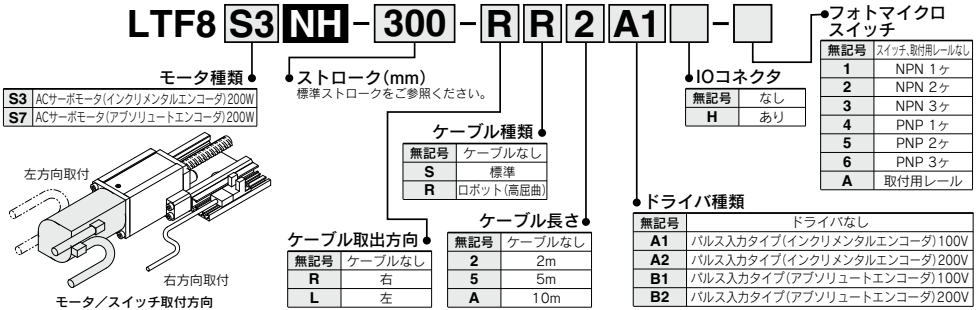
LTF8 Series

モータ出力
200W

転造ボールねじ
φ15mm/リード10mm



型式表示方法

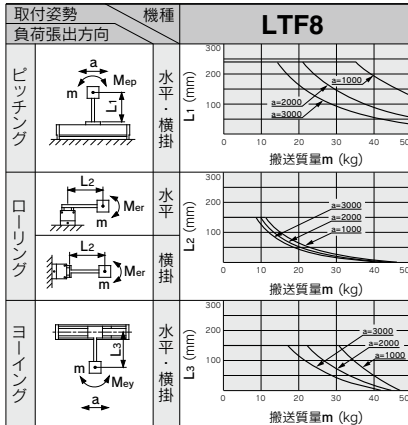


仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量	kg		4.6	5.5	6.3	7.1	8.0	8.8	9.6	10.5	11.3	12.1
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)									
	可搬質量	kg		50									
	最大速度	mm/s		500									
	繰返し位置決め精度	mm		±0.05									
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)											
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式											
	送りねじ	転造ボールねじ φ15mm リード10mm											
	ガイド	フレーム型リニアガイド											
	モータ/ねじ間結合	カップリング付											
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674 (詳細P.883)											
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)											

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

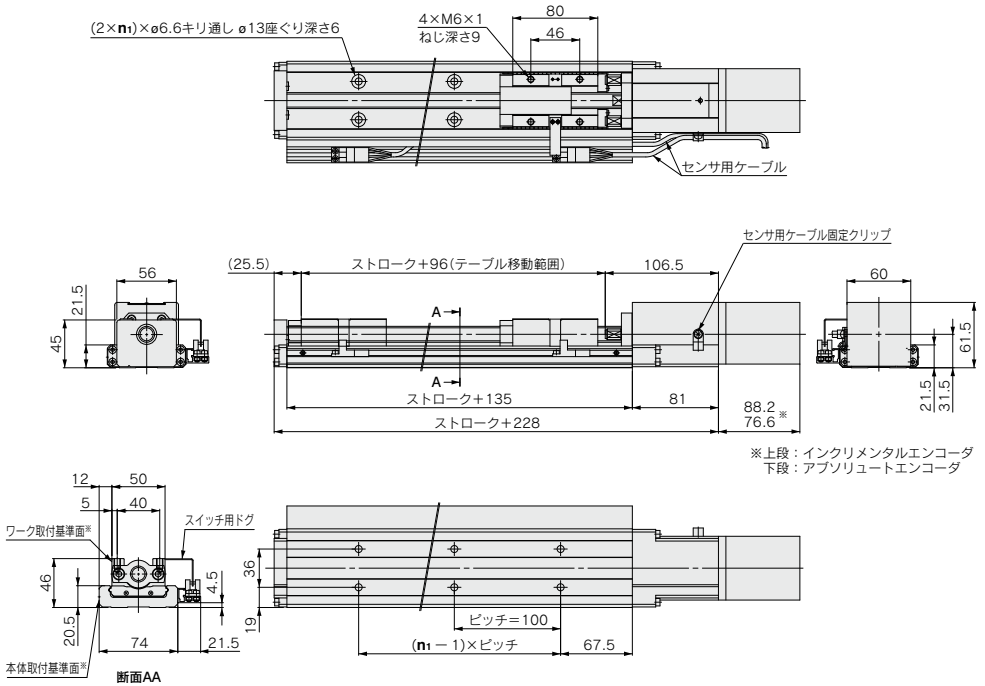
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□NH



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

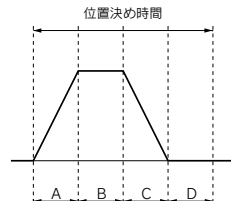
※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

型式	ストローク	n _i
LTF8□NH- 100-□	100	2
LTF8□NH- 200-□	200	3
LTF8□NH- 300-□	300	4
LTF8□NH- 400-□	400	5
LTF8□NH- 500-□	500	6
LTF8□NH- 600-□	600	7
LTF8□NH- 700-□	700	8
LTF8□NH- 800-□	800	9
LTF8□NH- 900-□	900	10
LTF8□NH-1000-□	1000	11

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6	
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6	
	250	0.6	0.7	1.0	2.6	4.6	
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7	

※運転条件によって多少異なります。



A：加速時間
B：等速時間
C：減速時間
D：整定時間(0.5sec)
最大加速度は3000mm/s²

モータ 標準 水平取付仕様

LTF8 Series

モータ出力
200W

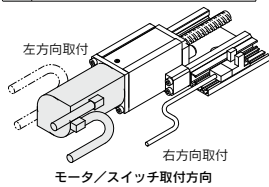
転造ボールねじ
φ15mm/リード20mm



型式表示方法

LTF8 **S3** **NL** - **300** - **R** **R** **2** **A1** - -

- モータ種類
- S3** ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
 - S7** ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W



- ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

- ケーブル種類
- | | |
|----------|-----------|
| 無記号 | ケーブルなし |
| S | 標準 |
| R | ロボット(高屈曲) |

- ケーブル長さ
- | | |
|----------|--------|
| 無記号 | ケーブルなし |
| 2 | 2m |
| 5 | 5m |
| A | 10m |

- ケーブル取出方向
- | | |
|----------|--------|
| 無記号 | ケーブルなし |
| R | 右 |
| L | 左 |

- IOコネクタ
- | | |
|----------|----|
| 無記号 | なし |
| H | あり |

- フォトマイクロスイッチ
- | 無記号 | スイッチ, 取付用レールなし |
|----------|----------------|
| 1 | NPN 1ヶ |
| 2 | NPN 2ヶ |
| 3 | NPN 3ヶ |
| 4 | PNP 1ヶ |
| 5 | PNP 2ヶ |
| 6 | PNP 3ヶ |
| A | 取付用レール |

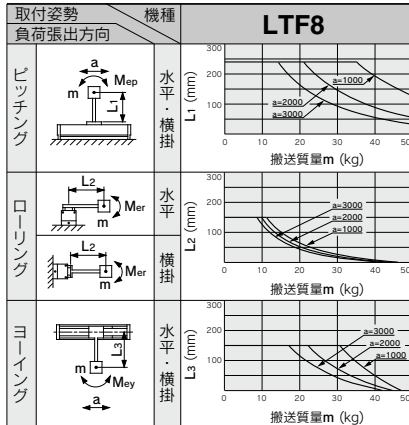
- ドライバ種類
- | 無記号 | ドライバなし |
|-----------|-----------------------------|
| A1 | パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V |
| A2 | パルス入カタイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V |
| B1 | パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)100V |
| B2 | パルス入カタイプ(アブソリュートエンコーダ)200V |

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量	kg	4.6	5.5	6.3	7.1	8.0	8.8	9.6	10.5	11.3	12.1
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)									
	可搬質量	kg	25									
	最大速度	mm/s	1000									
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05									
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)										
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式										
	送りねじ	転造ボールねじ φ15mm リード20mm										
	ガイド	フレーム型リニアガイド										
	モータ/ねじ間結合	カップリング付										
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674 (詳細P.883)										
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)										

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

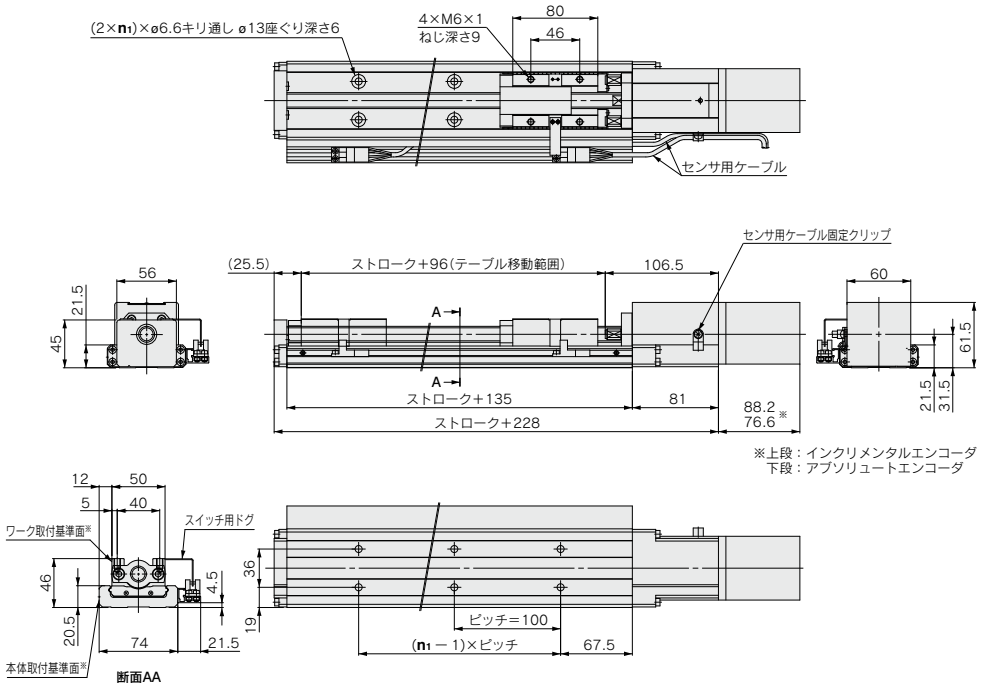
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□NL



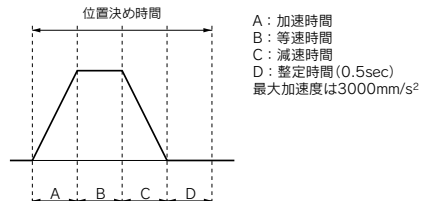
型式	ストローク	n _i
LTF8□NL- 100-□	100	2
LTF8□NL- 200-□	200	3
LTF8□NL- 300-□	300	4
LTF8□NL- 400-□	400	5
LTF8□NL- 500-□	500	6
LTF8□NL- 600-□	600	7
LTF8□NL- 700-□	700	8
LTF8□NL- 800-□	800	9
LTF8□NL- 900-□	900	10
LTF8□NL-1000-□	1000	11

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6	
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6	
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.6	0.7	0.9	1.4	1.9	

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

LTF6 Series

モータ出力

100W

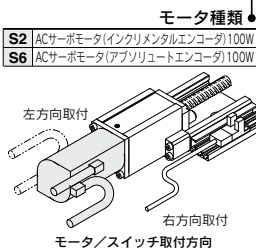
研削ボールねじ

φ10mm/リード6mm



型式表示方法

LTF6 **S2** **PF** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** □ - □



モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

ストローク (mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

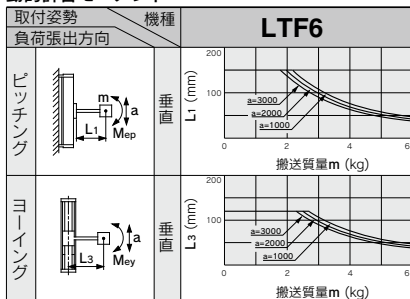
仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	6					
	最大速度	mm/s	300					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ10mm リード6mm						
	ガイド	フレーム型リニアガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



m : 搬送質量 (kg) Me : 動的許容モーメント
a : ワークの加速度 (mm/s²) L : ワーク重心までのオーバハング量 (mm)
たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

864

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

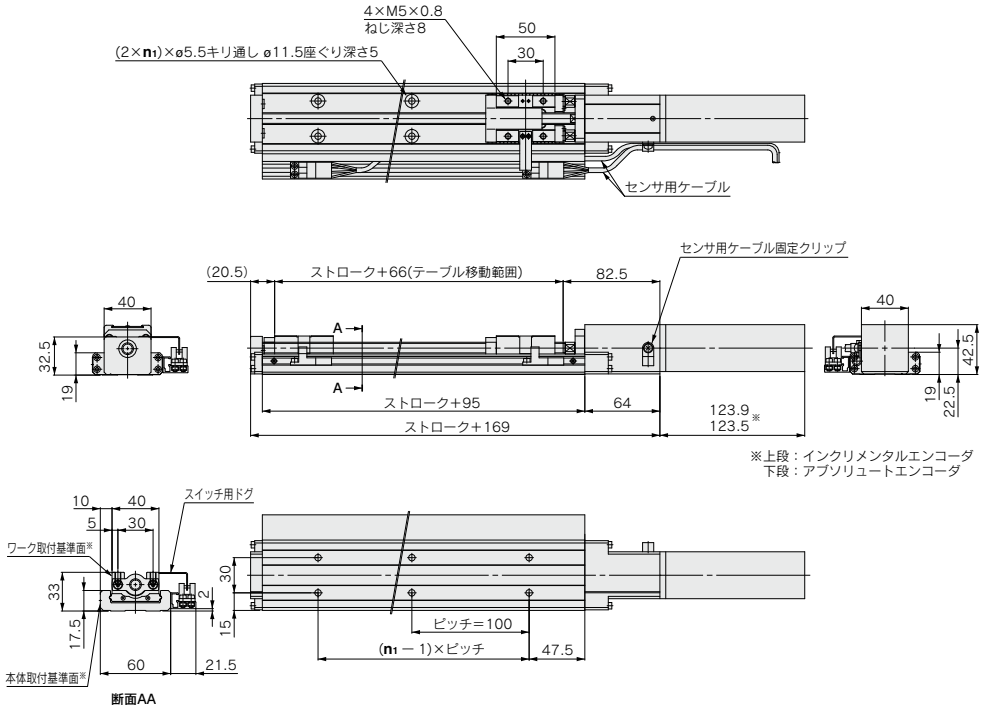
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

外形寸法図／LTF6□PF



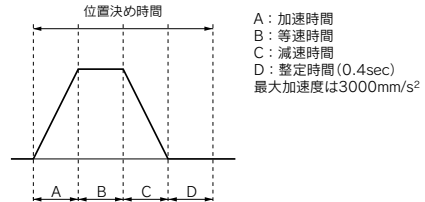
型式	ストローク	n1
LTF6□PF-100K-□	100	2
LTF6□PF-200K-□	200	3
LTF6□PF-300K-□	300	4
LTF6□PF-400K-□	400	5
LTF6□PF-500K-□	500	6
LTF6□PF-600K-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

位置決め距離(mm)	位置決め時間(sec)					
	1	10	100	300	600	
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

LTF6 Series

モータ出力

100W

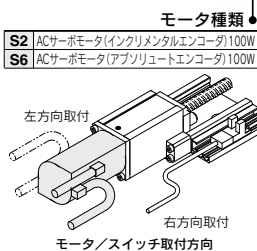
研削ボールねじ

φ10mm/リード10mm



型式表示方法

LTF6 **S2** **PH** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** - -



モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

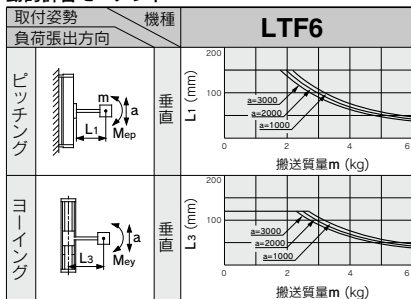
仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	3					
	最大速度	mm/s	500					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ10mm リード10mm						
	ガイド	フレーム型リニアガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



m : 搬送質量 (kg) Me : 動的許容モーメント
a : ワークの加速度 (mm/s²) L : ワーク重心までのオーバハング量 (mm)
たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

866

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

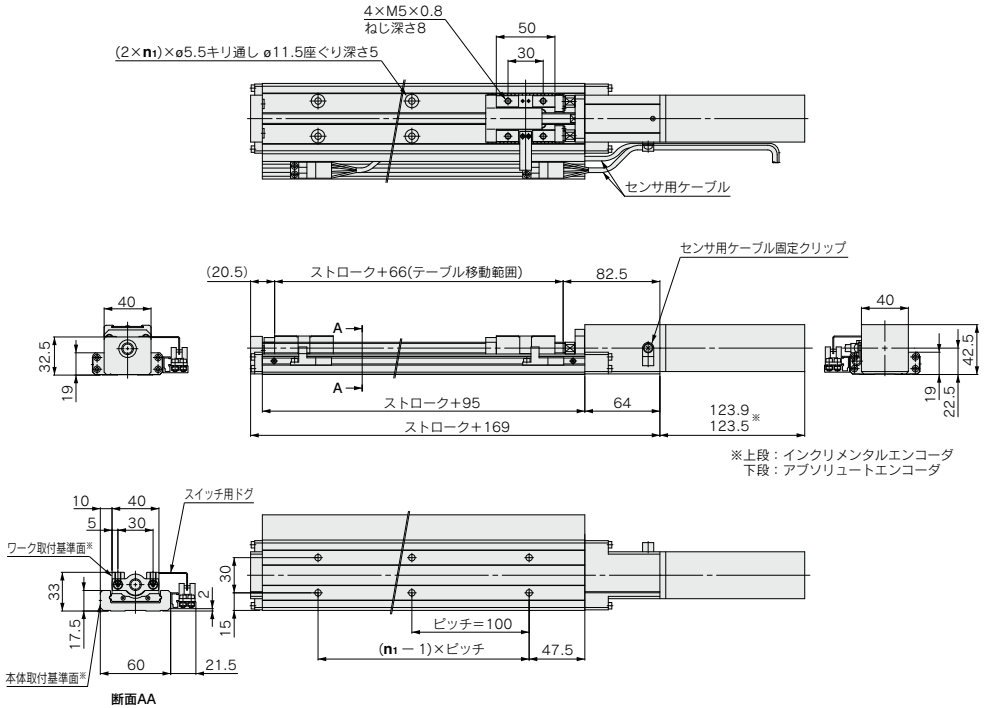
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF6□PH



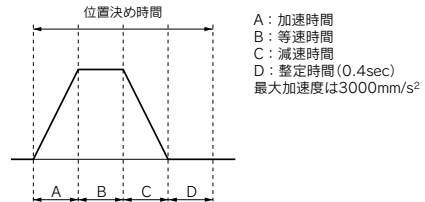
型式	ストローク	n1
LTF6□PH-100K-□	100	2
LTF6□PH-200K-□	200	3
LTF6□PH-300K-□	300	4
LTF6□PH-400K-□	400	5
LTF6□PH-500K-□	500	6
LTF6□PH-600K-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

位置決め距離(mm)	位置決め時間(sec)					
	1	10	100	300	600	
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

LTF6 Series

モータ出力

100W

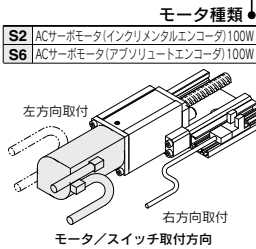
転造ボールねじ

φ10mm/リード6mm



型式表示方法

LTF6 **S2** **NF** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** - -



モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

ストローク (mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし	無記号	ケーブルなし
2	2m	2	2m
5	5m	5	5m
A	10m	A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

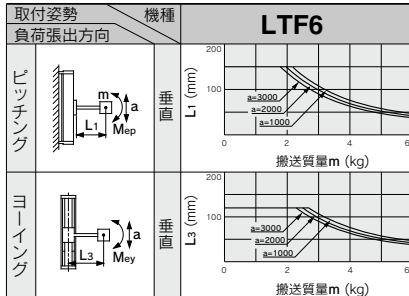
仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	6					
	最大速度	mm/s	300					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ10mm リード6mm						
	ガイド	フレーム型リニアガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント (N・m)

動的許容モーメント



m: 搬送質量 (kg)
a: ワークの加速度 (mm/s²)
L: ワーク重心までのオーバハング量 (mm)
たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

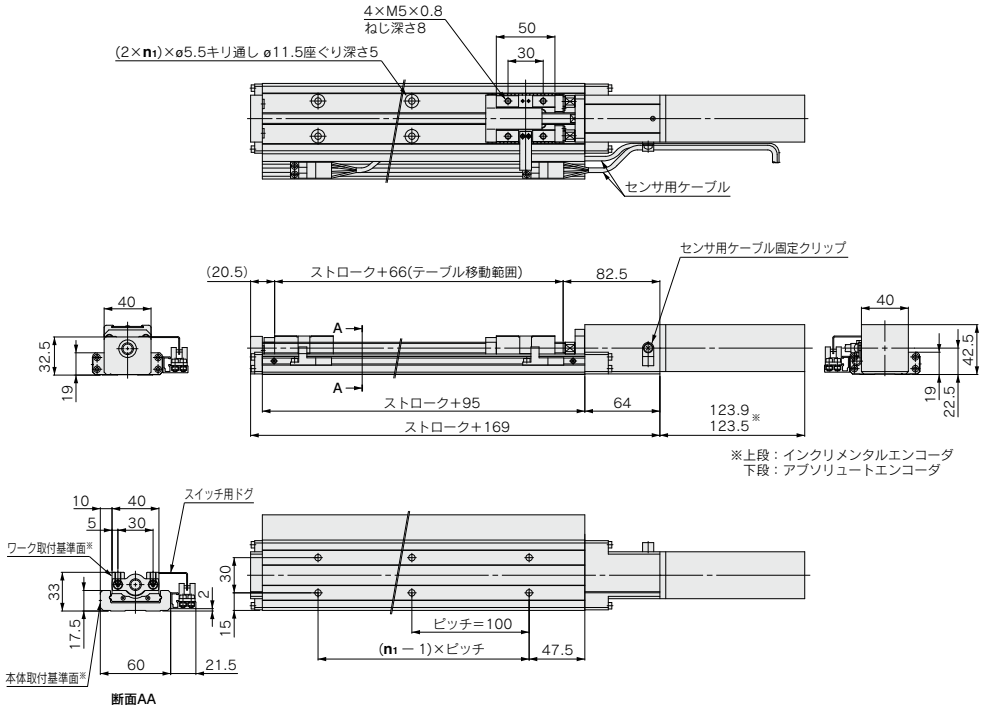
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

外形寸法図／LTF6□NF



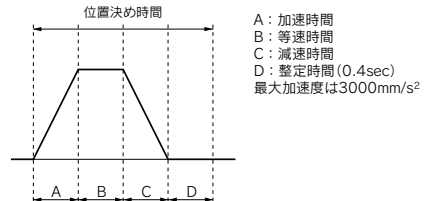
型式	ストローク	n ₁
LTF6□NF-100K-□	100	2
LTF6□NF-200K-□	200	3
LTF6□NF-300K-□	300	4
LTF6□NF-400K-□	400	5
LTF6□NF-500K-□	500	6
LTF6□NF-600K-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

LTF6 Series

モータ出力

100W

転造ボールねじ

φ10mm/リード10mm



型式表示方法

LTF6 **S2** **NH** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** □ - □

モータ種類

S2	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)100W
S6	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)100W

ストローク (mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

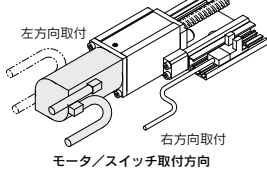
無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V



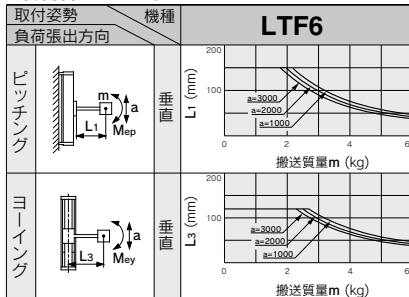
仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	3					
	最大速度	mm/s	500					
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05					
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)ロック付						
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ10mm リード10mm						
	ガイド	フレーム型リニアガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)						
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)						

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

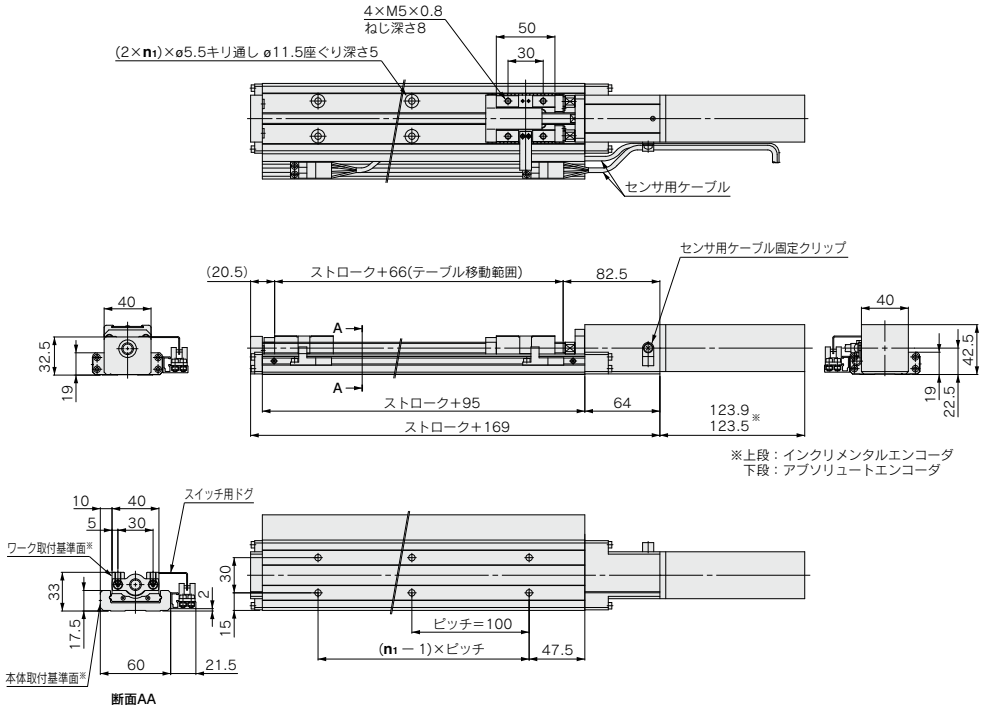
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF6□NH



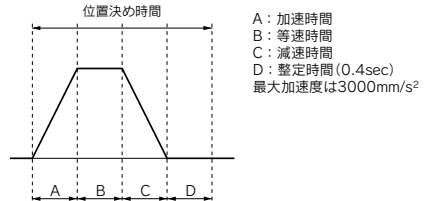
型式	ストローク	n ₁
LTF6□NH-100K-□	100	2
LTF6□NH-200K-□	200	3
LTF6□NH-300K-□	300	4
LTF6□NH-400K-□	400	5
LTF6□NH-500K-□	500	6
LTF6□NH-600K-□	600	7

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

LTF8 Series

モータ出力

200W

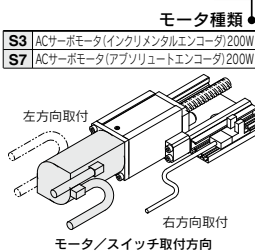
研削ボールねじ

φ15mm/リード10mm



型式表示方法

LTF8 **S3** **PH** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** - -



モータ種類

S3	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
S7	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ、取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

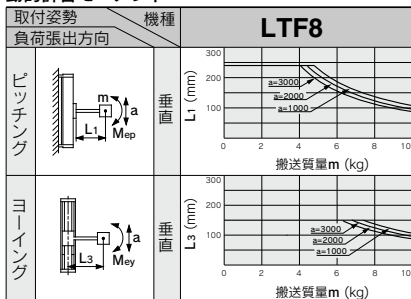
仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
性能	本体質量	kg	5.0	5.9	6.7	7.5	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)										
	可搬質量	kg	10										
	最大速度	mm/s	500			440			350		290		240
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02										
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)ロック付											
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式											
	送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード10mm											
	ガイド	フレーム型リニアガイド											
	モータ/ねじ間結合	カップリング付											
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)											
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)											

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



m : 搬送質量 (kg) Me : 動的許容モーメント
a : ワークの加速度 (mm/s²) L : ワーク重心までのオーバハング量 (mm)
たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

872

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。
一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。
再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

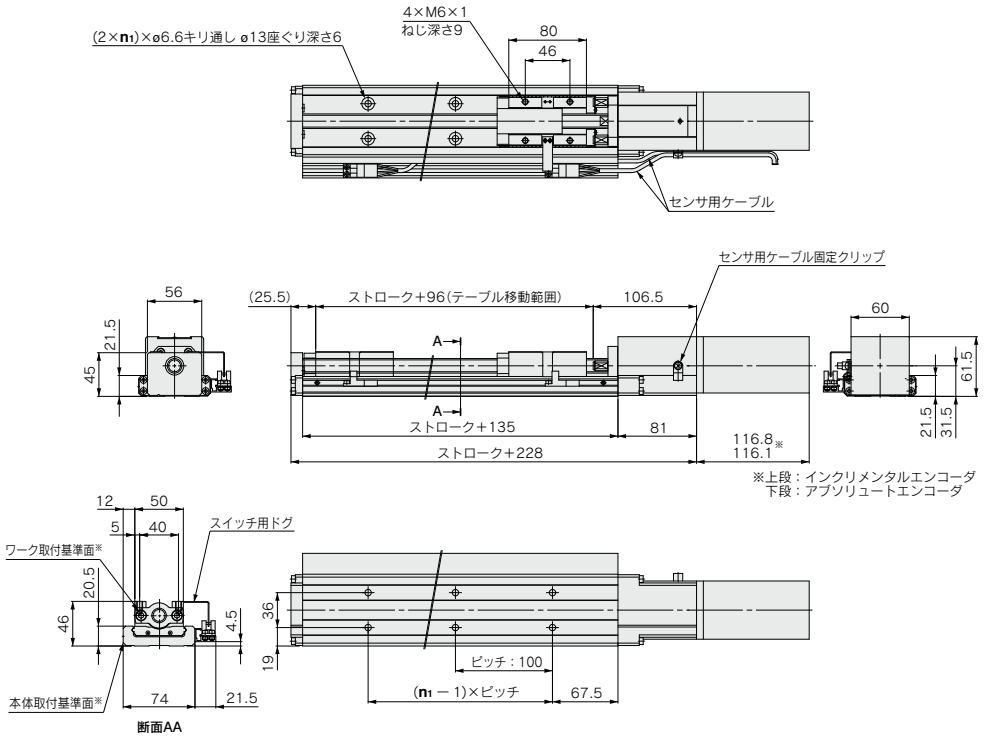
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□PH



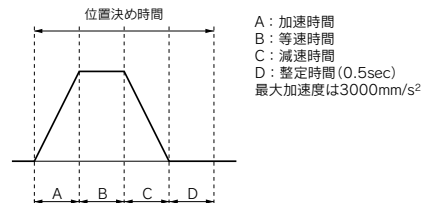
型式	ストローク	n ₁
LTF8□PH- 100K-□	100	2
LTF8□PH- 200K-□	200	3
LTF8□PH- 300K-□	300	4
LTF8□PH- 400K-□	400	5
LTF8□PH- 500K-□	500	6
LTF8□PH- 600K-□	600	7
LTF8□PH- 700K-□	700	8
LTF8□PH- 800K-□	800	9
LTF8□PH- 900K-□	900	10
LTF8□PH-1000K-□	1000	11

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め距離(mm)		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6	
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6	
	250	0.6	0.7	1.0	2.6	4.6	
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7	

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

モータ 標準 垂直取付仕様

LTF8 Series

モータ出力

200W

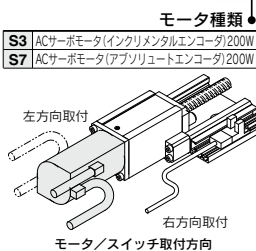
研削ボールねじ

φ15mm/リード20mm



型式表示方法

LTF8 **S3** **PL** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** - -



モータ種類

S3	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
S7	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

無記号	なし
H	あり

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

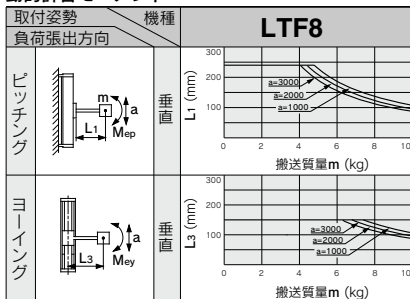
仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
性能	本体質量	kg	5.0	5.9	6.7	7.5	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)										
	可搬質量	kg	5										
	最大速度	mm/s	1000							890	710	580	480
	繰返し位置決め精度	mm	±0.02										
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)ロック付											
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式											
	送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード20mm											
	ガイド	フレーム型リニアガイド											
	モータ/ねじ間結合	カップリング付											
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)											
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)											

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント(N·m)

動的許容モーメント



m : 搬送質量(kg) Me : 動的許容モーメント
a : ワークの加速度(mm/s²) L : ワーク重心までのオーバハング量(mm)
たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

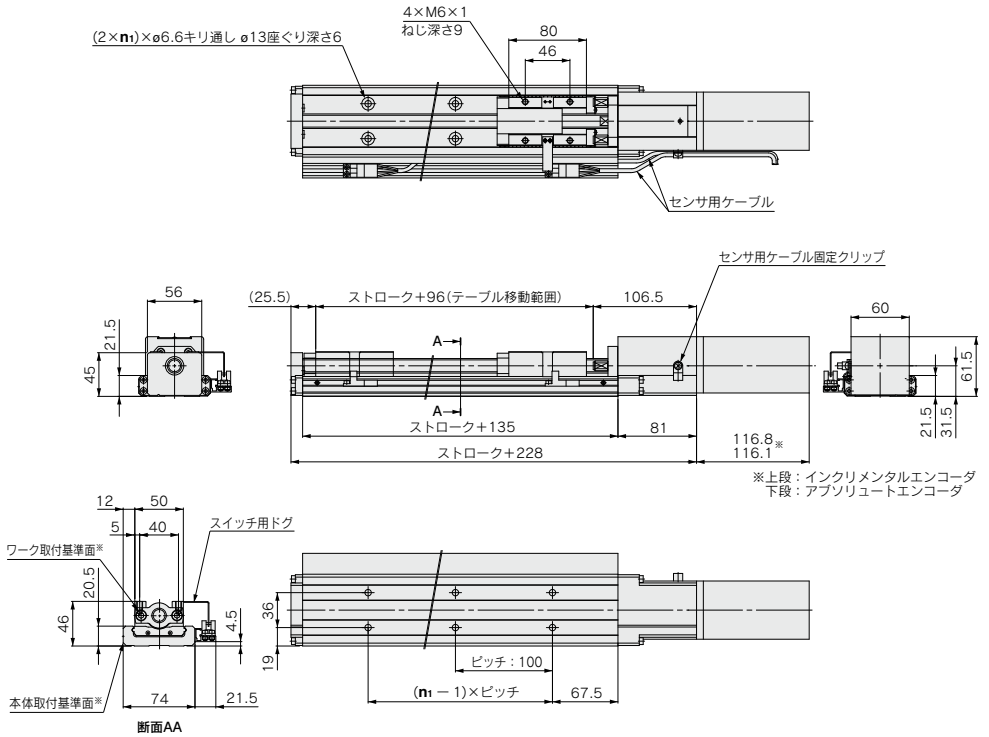
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□PL



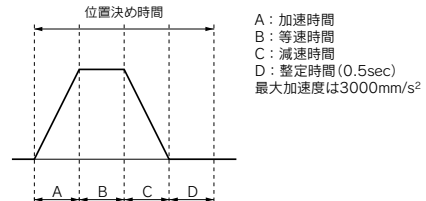
型式	ストローク	n ₁
LTF8□PL- 100K-□	100	2
LTF8□PL- 200K-□	200	3
LTF8□PL- 300K-□	300	4
LTF8□PL- 400K-□	400	5
LTF8□PL- 500K-□	500	6
LTF8□PL- 600K-□	600	7
LTF8□PL- 700K-□	700	8
LTF8□PL- 800K-□	800	9
LTF8□PL- 900K-□	900	10
LTF8□PL-1000K-□	1000	11

*本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6	
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6	
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.6	0.7	0.9	1.4	1.9	

*運転条件によって多少異なります。



モータ 標準 垂直取付仕様

LTF8 Series

モータ出力

200W

転造ボールねじ

φ15mm/リード10mm



型式表示方法

LTF8 **S3** **NH** - **300** **K** - **R** **R** **2** **A1** - -

モータ種類

S3	ACサーボモータ(インクリメンタルエンコーダ)200W
S7	ACサーボモータ(アブソリュートエンコーダ)200W

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル種類

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット(高屈曲)

ケーブル長さ

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
A	10m

ケーブル取出方向

無記号	ケーブルなし
R	右
L	左

IOコネクタ

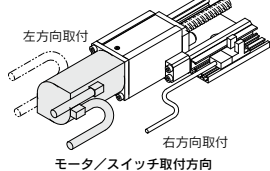
無記号	なし
H	あり

ドライバ種類

無記号	ドライバなし
A1	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)100V
A2	パルス入力タイプ(インクリメンタルエンコーダ)200V
B1	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)100V
B2	パルス入力タイプ(アブソリュートエンコーダ)200V

フォトマイクロスイッチ

無記号	スイッチ,取付用レールなし
1	NPN 1ヶ
2	NPN 2ヶ
3	NPN 3ヶ
4	PNP 1ヶ
5	PNP 2ヶ
6	PNP 3ヶ
A	取付用レール



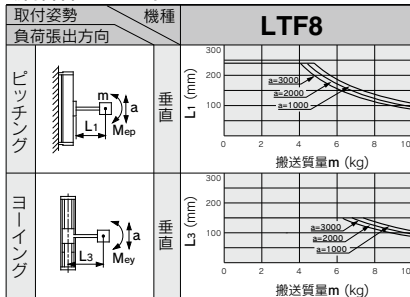
仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
性能	本体質量	kg	5.0	5.9	6.7	7.5	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)										
	可搬質量	kg	10										
	最大速度	mm/s	500					440	350	290	240		
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05										
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)ロック付											
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式											
	送りねじ	転造ボールねじ φ15mm リード10mm											
	ガイド	フレーム型リニアガイド											
	モータ/ねじ間結合	カップリング付											
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)											
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)											

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント(N・m)

動的許容モーメント



m: 搬送質量(kg) Me: 動的許容モーメント
a: ワークの加速度(mm/s²) L: ワーク重心までのオーバハング量(mm)
たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

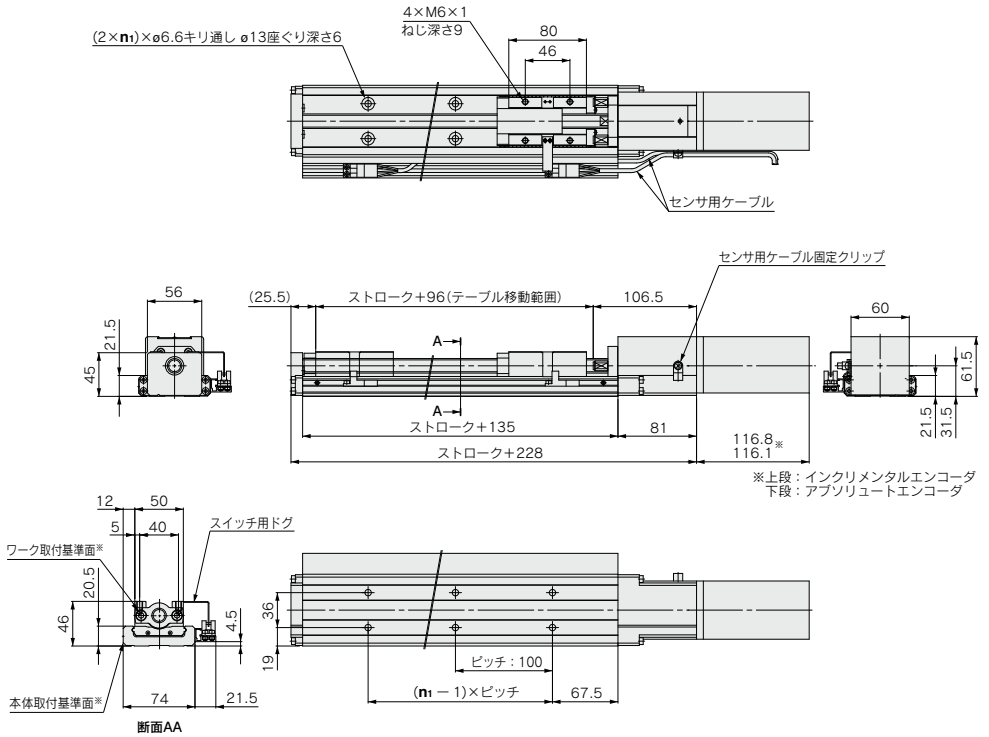
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	必要ありません。
B1	LEC-MR-RB-032
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□NH



※上段：インクリメンタルエンコーダ
下段：アブソリュートエンコーダ

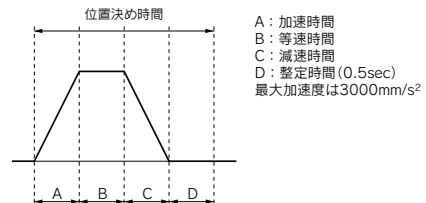
型式	ストローク	n ₁
LTF8□NH- 100K-□	100	2
LTF8□NH- 200K-□	200	3
LTF8□NH- 300K-□	300	4
LTF8□NH- 400K-□	400	5
LTF8□NH- 500K-□	500	6
LTF8□NH- 600K-□	600	7
LTF8□NH- 700K-□	700	8
LTF8□NH- 800K-□	800	9
LTF8□NH- 900K-□	900	10
LTF8□NH-1000K-□	1000	11

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め距離(mm)		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6	
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6	
	250	0.6	0.7	1.0	2.6	4.6	
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7	

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF**
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY

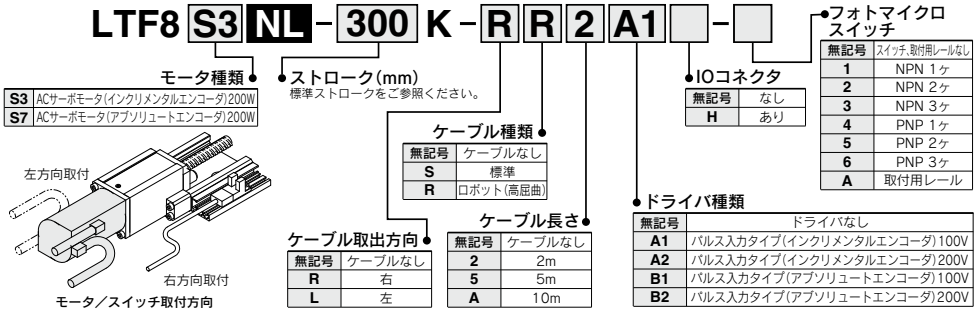
モータ 標準 垂直取付仕様

LTF8 Series

モータ出力 **200W**
 転造ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ /リード20mm



型式表示方法



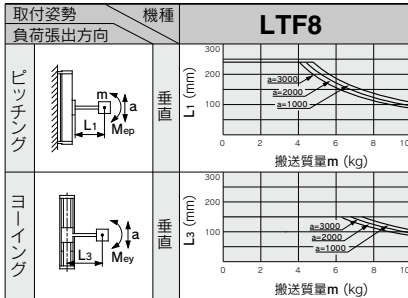
仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	
性能	本体質量	kg	5.0	5.9	6.7	7.5	8.4	9.2	10.0	10.9	11.7	12.5	
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)										
	可搬質量	kg	5										
	最大速度	mm/s	1000			890			710		580		480
	繰返し位置決め精度	mm	±0.05										
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)ロック付											
	エンコーダ	インクリメンタル/アブソリュート方式											
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード20mm											
	ガイド	フレーム型リニアガイド											
	モータ/ねじ間結合	カップリング付											
スイッチ	型式	フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.883)											
ドライバ	型式	LECS□□-□(詳細P.885)											

注) 本製品をご使用の際、再生オプションが必要となる場合があります。

許容モーメント(N·m)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.882をご参照ください。

再生オプションの検討

条件(速度、加減速度、休止時間、負荷など)によって、再生オプションが必要になる場合があります。一例として、製品仕様の最大負荷と、1/2負荷の場合の検討結果を示します。再生オプションの要否について検討される際は、当社にご相談ください。

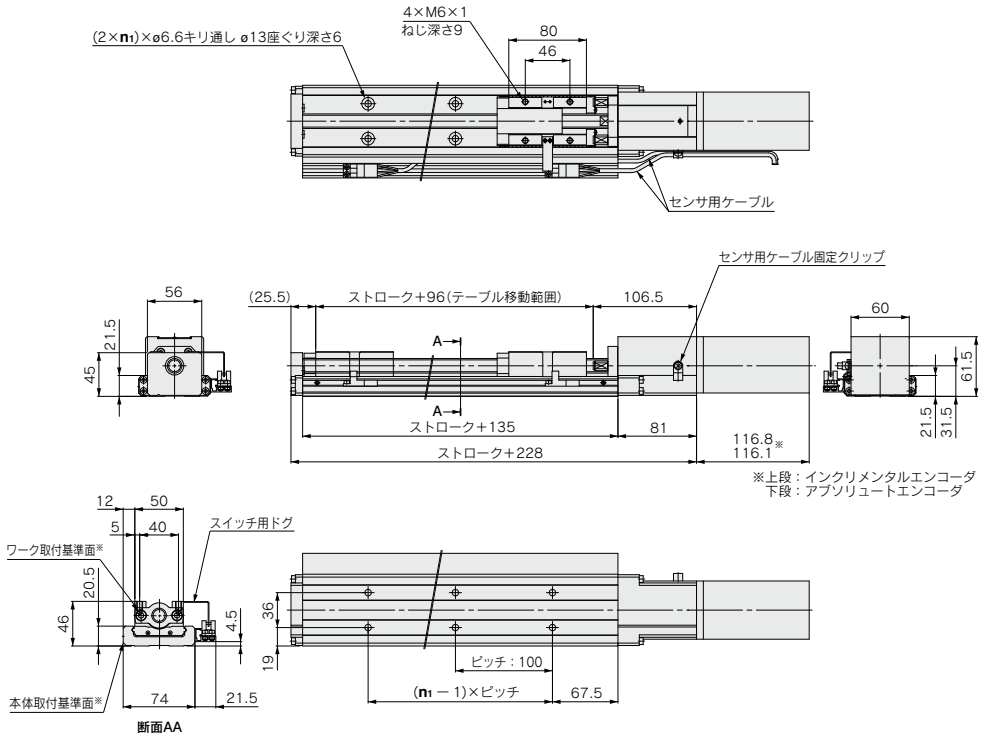
最大負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2負荷の場合

ドライバ種類	再生オプション型式
A1	必要ありません。
A2	必要ありません。
B1	必要ありません。
B2	必要ありません。

外形寸法図／LTF8□NL



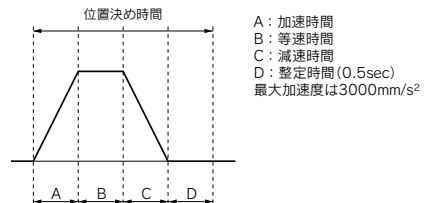
型式	ストローク	n ₁
LTF8□NL- 100K-□	100	2
LTF8□NL- 200K-□	200	3
LTF8□NL- 300K-□	300	4
LTF8□NL- 400K-□	400	5
LTF8□NL- 500K-□	500	6
LTF8□NL- 600K-□	600	7
LTF8□NL- 700K-□	700	8
LTF8□NL- 800K-□	800	9
LTF8□NL- 900K-□	900	10
LTF8□NL-1000K-□	1000	11

※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法につきましては、P.881をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
		1	10	100	500	1000	
速度 (mm/s)	10	0.6	1.6	10.6	50.6	100.6	
	100	0.6	0.7	1.6	5.6	10.6	
	500	0.6	0.7	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.6	0.7	0.9	1.4	1.9	

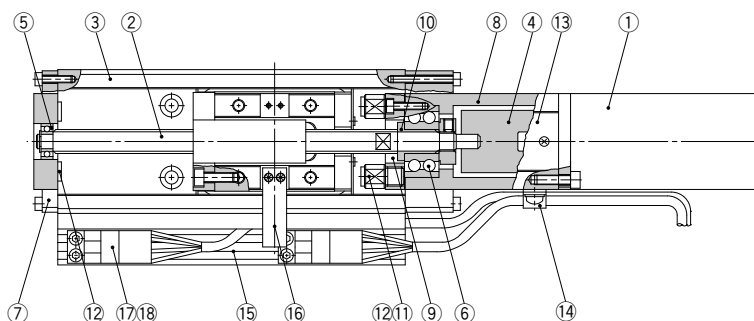
※運転条件によって多少異なります。



LTF Series 構造図

構造図

LTF6/LTF8



構成部品

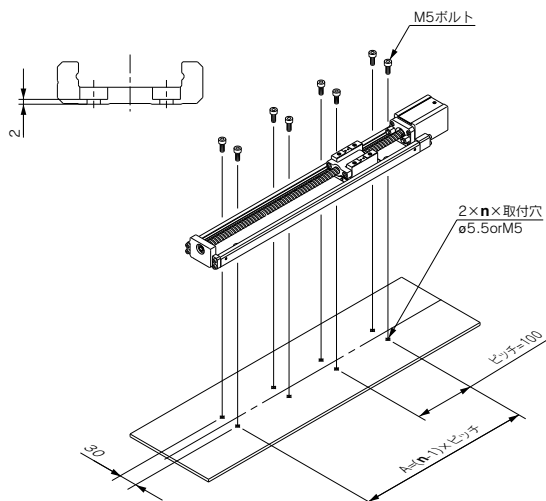
番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	—	100W/200W
2	送りねじ	—	ボールねじ
3	フレーム型リニアガイド	—	
4	カップリング	—	
5	ベアリングF	—	
6	ベアリングF	—	
7	ハウジングA	アルミニウム合金	
8	ハウジングB	アルミニウム合金	
9	ベアリング押え	炭素鋼	

番号	部品名	材質	備考
10	スペーサ	ステンレス	
11	ダンパボルト	合金鋼	
12	ダンパ	樹脂	
13	ハウジングプレート	軟鋼	
14	ケーブルクリップ	樹脂	
15	フォトマイクロセンサ用レール	アルミニウム合金	
16	スイッチ用ドグ	軟鋼	クロメート
17	フォトマイクロセンサ		
18	センサ用コネクタケーブル		

LTF Series 取付方法

上面取付

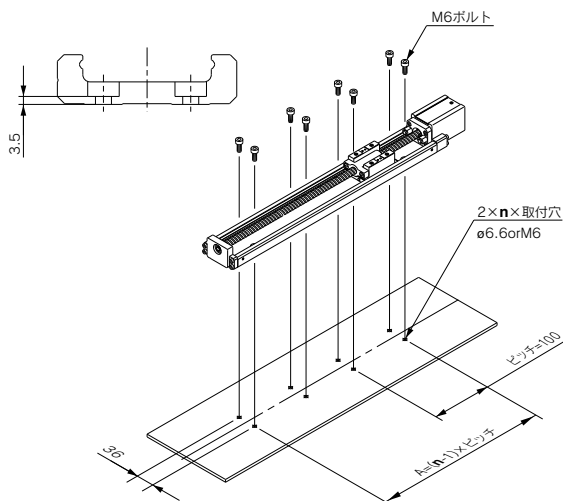
LTF6



取付穴数量

ストローク	n	数量
100	2	4
200	3	6
300	4	8
400	5	10
500	6	12
600	7	14

LTF8



取付穴数量

ストローク	n	数量	ストローク	n	数量
100	2	4	600	7	14
200	3	6	700	8	16
300	4	8	800	9	18
400	5	10	900	10	20
500	6	12	1000	11	22

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

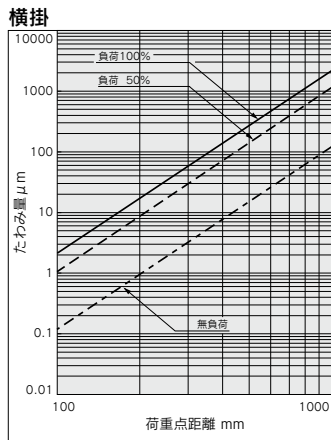
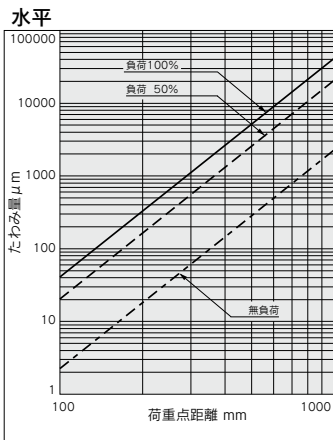
LTF Series たわみデータ

たわみデータ

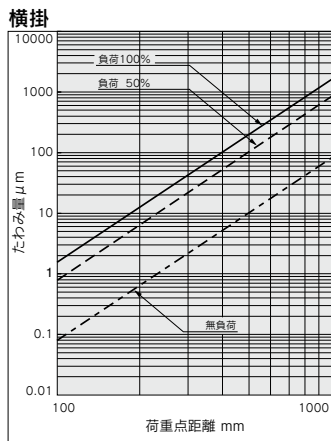
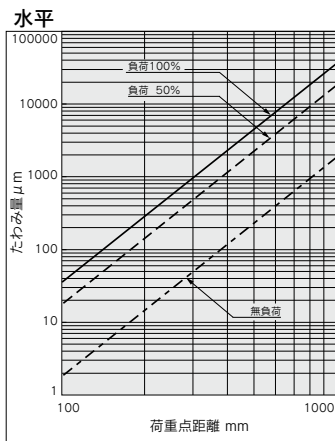
※ボディの断面二次モーメントによる計算値です。

各シリーズごとに荷重と荷重点Wにおけるたわみ量を下記のグラフに示します。

LTF6



LTF8



片側支持でテーブルを
ストロークエンドに寄せた
場合

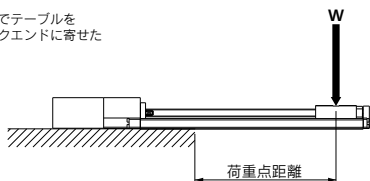


図1.水平

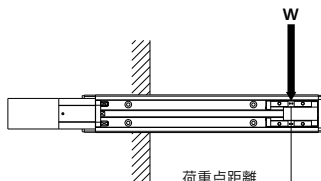


図2.横掛

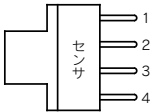
LTF Series / スイッチ フォトマイクロセンサ



原点用標準フォトマイクロセンサ (株式会社オムロン製)

定格

電源電圧	DC5~24V±10%、リップル(p-p)10%以下	
消費電流	35mA以下	
制御出力	DC5~24V負荷電流(Ic)100mA、残留電圧0.8V以下 負荷電流(Ic) 40mA、残留電圧0.4V以下	
使用周囲温度	動作：-25~55℃(保存時：-30~80℃)	
使用周囲湿度	動作：5~85%RH(保存時：5~95%RH)	
センサ品番	EE-SX674	EE-SX674P
出力方式	NPN	PNP
コード付コネクタ品番	EE-1010	
規格	CEマーキング	



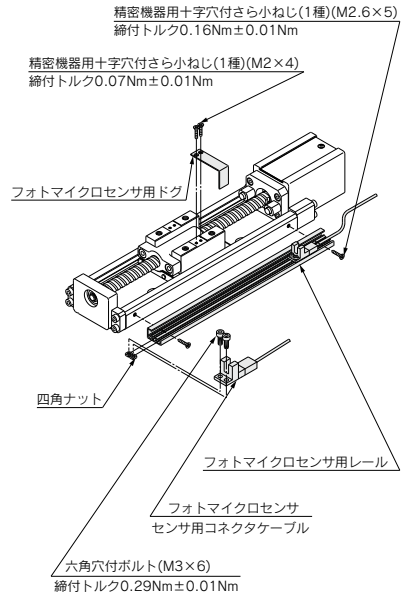
端子配置

1	茶	Vcc	⊕
2	白	L*	
3	黒	OUT PUT	
4	青	GND(OV)	⊖

※通常遮光時ONタイプですが、①端子と②端子と④端子を短絡することにより、入光時ONタイプとして使用できます。

出力トランジスタの動作状態	入光時 ON	遮光時 ON
接続図	<p>NPN</p>	
	<p>※通常遮光時ONタイプですが、①端子と②端子と④端子を短絡することにより、入光時ONタイプとして使用できます。</p>	
タイムチャート	<p>PNP</p>	
	<p>(L-④間短絡時)</p>	<p>(L-④間開放時)</p>

フォトマイクロセンサ/フォトマイクロセンサ用ドグの取付方法



取付ビスは必ず付属品を使用し、フォトマイクロセンサは右図のように取付けを行ってください。
フォトマイクロセンサ用ドグは、右図のように取付けを行ってください。
締付トルクは必ず守り、弛み止めにはねじ用の接着剤を使用してください。

- LJ1
- LG1
- LTF
- LECS□
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- D-□
- E-MY



近接スイッチ、フォトマイクロセンサ／製品個別注意事項

ご使用前に必ずお読みください。

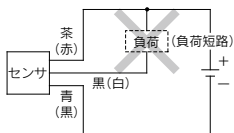
各シリーズごとの詳細注意事項につきましては、本文をご確認ください。

原点用フォトマイクロセンサおよび近接スイッチ

お願い

⚠注意

- ①定格電圧範囲を超えて、使用しないでください。
定格電圧範囲以上の電圧を印加すると、破裂したり、焼損したりする恐れがあります。
- ②電源の極性など、誤配線をしないでください。
破裂したり、焼損したりします。
- ③負荷を短絡させないでください。
(電源に接続しないでください)
破裂したり、焼損したりする恐れがあります。



その他

⚠注意

- ①動力線、高圧線とフォトマイクロセンサの配線が同一配管、またダクトで行われると誘導を受け、誤作動や破損の原因となる場合もありますので、別配線または単独配管にしてください。
- ②リレーなどの小型誘導負荷を駆動する際は下図のように配線してください。(このとき、逆電圧吸収用のダイオードを必ず接続してください。)

