

电动夹爪2爪型/带防尘罩

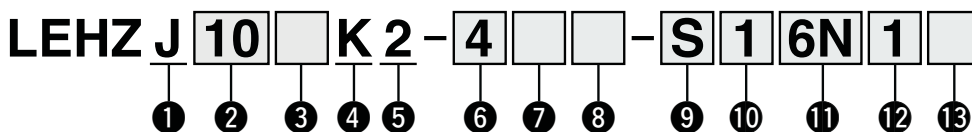
步进电机(带编码器 DC24V)

LEHZJ 系列

LEHZJ10 · 16 · 20 · 25



型号表示方法



1 防尘罩

J	带防尘罩
---	------

2 主体尺寸

10
16
20
25

3 电机类型

无记号	基本型
L	小型

4 电缆

K	基本型
---	-----

5 2爪型

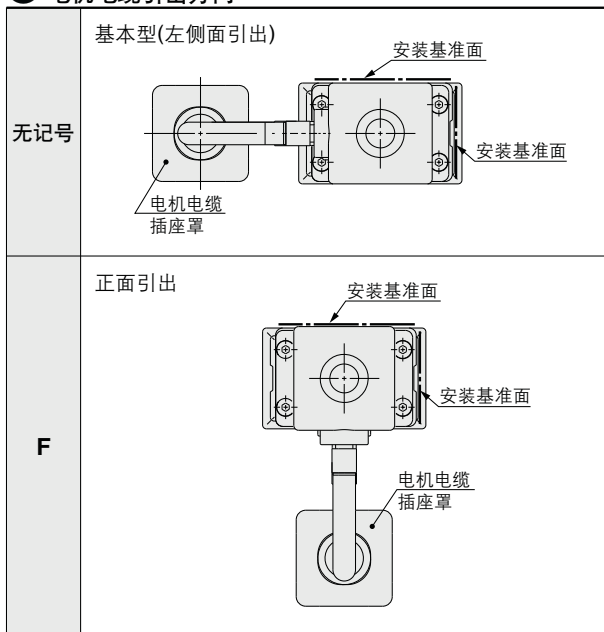
6 行程[mm]

行程两侧	主体尺寸
4	10
6	16
10	20
14	25

7 防尘罩种类

无记号	氯丁橡胶(CR)
K	氟橡胶(FKM)
S	硅橡胶(Si)

8 电机电缆引出方向



△注意

【关于CE对应品】

EMC的适合性确认是通过电动执行器LEH系列与控制器LEC系列的组合进行的确认试验。

EMC会由于组装入电动执行器后的客户端装置,控制盘的构成或与其它电气元件的配置、配线关系而变化,所以不能确认客户端装置于使用时设置环境的适合性。由此,需要对客户端最终机械·装置的全体进行EMC的适合性确认。

【关于UL对应品】

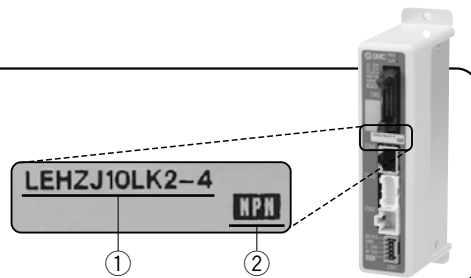
对应UL的场合,组合的直流电源应使用遵行UL1310 class2的电源单元。

执行器和控制器配套出售。

请确认控制器和执行器的组合是否正确。

〈使用前请确认下述内容〉

- ①“执行器”和“控制器”上所记载的执行器型号”是否一致
- ②并联输入输出规格(NPN·PNP)



※使用方面请参见使用说明书。使用说明书可从本公司主页上下载。http://www.smcworld.com



9 执行器电缆种类*

无记号	无电缆
S	标准电缆
R	机器人电缆(抗弯曲电缆)

※标准电缆在固定部使用。于可动部使用的场合请选定机器人电缆。

10 执行器电缆长度[m]

无记号	无电缆
1	1.5
3	3
5	5
8	8**
A	10**
B	15**
C	20**

※按订货生产(仅对应机器人电缆)
参见P.23规格注3)。

11 控制器种类*

无记号	无控制器	
6N	LECP6 (步信息输入型)	NPN
6P		PNP
1N	LECP1 (无需编程型)	NPN
1P		PNP
AN	LECPA (脉冲输入型)	NPN
AP		PNP

※关于控制器的详细以及对应的电机，请参见下记对应控制器表。

12 I/O电缆长度[m]1**

无记号	无电缆
1	1.5
3	3**2
5	5**2

※1 控制器种类选择"无控制器"的场合，不可选择"I/O电缆"。需要I/O电缆的场合请参见P.61(LECP6用)、P.73(LECP1用)、P.80(LECPA用)。

※2 控制器种类为"脉冲输入型"的场合，脉冲输入仅在差动时可使用。集电极开路时仅可使用1.5m的。

13 控制器安装方法

无记号	螺钉安装型
D	DIN导轨安装型**

※DIN导轨未附属。
另行配备。
(参照P.56)

控制器对应表

种类	步信息输入型 	无需编程型 	脉冲输入型 
系列	LECP6	LECP1	LECPA
特长	数值(步信息)输入标准型控制器	不使用计算机·示教盒即可进行动作设定	根据脉冲列信号动作
对应电机	步进电机 (带编码器 DC24V)	步进电机 (带编码器 DC24V)	
最大步信息数	64点	14点	—
电源电压	DC24V		
参照页	P.55	P.68	P.74

规格



型号		LEHZJ10	LEHZJ16	LEHZJ20	LEHZJ25
开闭行程 / (两侧)[mm]		4	6	10	14
夹持力[N] ^{注1)}	基本型	6~14		16~40	
	小型	3~6	4~8	11~28	
开闭速度 / 压触速度[mm/s] ^{注2)}		5~80 / 5~50		5~100 / 5~50	
驱动方式		滑动螺杆 + 滑动凸轮			
手指导轨方式		直线导轨(无循环)			
重复精度[mm] ^{注4)}		±0.02			
重复测长精度[mm] ^{注5)}		±0.05			
手指间隙量 两侧[mm] ^{注6)}		0.5以下			
耐冲击 / 耐振动 [m/s ²] ^{注7)}		150 / 30			
最高使用频率[C.P.M]		60			
使用温度范围[°C]		5~40			
使用湿度范围[%RH]		90以下(未结露)			
本体质量[g]	基本型	170	230	440	610
	小型	140	200	375	545
电机尺寸		□20		□28	
电机种类		步进电机(带编码器 DC24V)			
编码器		相对增量A / B相(800脉冲 / 回转)			
额定电压[V]		DC24 ± 10%			
消耗功率 / 运转待机功率[W] ^{注8)}	基本型	11 / 7		28 / 15	
	小型	8 / 7		22 / 12	
瞬时最大功率 [W] ^{注9)}	基本型	19		51	
	小型	14		42	

注1) 夹持力在搬运质量的10~20倍以上的情况下使用。另外, 放开工件的情况, 定位推力请设定为150%。夹持力精度为LEHZJ10, 16, ±30%(F.S.)、LEHZJ20, 25; ±25%(F.S.)。

注2) 压触(夹紧)时, 设定在压触速度的范围内。以免成为动作不良的原因。

注3) 根据电缆的长度·负载·安装条件等, 速度·夹持力会有变化的场合。电缆长度超过5m的场合, 速度·夹持力每5m最大降低10%。(15m的场合: 最大减低20%)

注4) 重复精度表示的是在同样动作条件下, 同工件反复夹持时的工件移动量。

注5) 重复测长精度表示的是在同样动作条件下, 同工件反复夹持时的偏差(控制器监视值)。

注6) 压触(夹紧)时, 压紧导杆和进给螺杆, 不受间隙量的影响。

开口时, 间隙量使行程变大。

注7) 耐冲击...由落下式冲击试验机, 在进给螺杆轴向以及直角方向上无误动作。(初期时的值)

耐振动...以45~2000Hz 扫描, 在进给螺杆轴向以及直角方向上无误动作。(初期时的值)

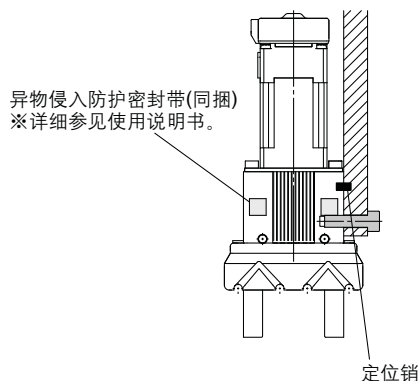
注8) 消耗功率表示的是包含控制器在内的运转时的消耗功率。

运转待机功率表示的是运转中待机时(含夹持省能时)的消耗功率。

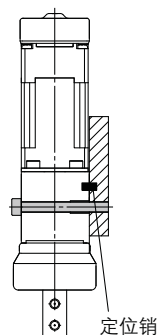
注9) 瞬时最大功率表示的是包含控制器在内的运转时的瞬时最大功率。在电源容量选定时使用。

安装方法

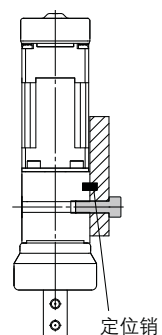
a) 使用主体侧面螺孔的场合



b) 使用安装板螺孔的场合

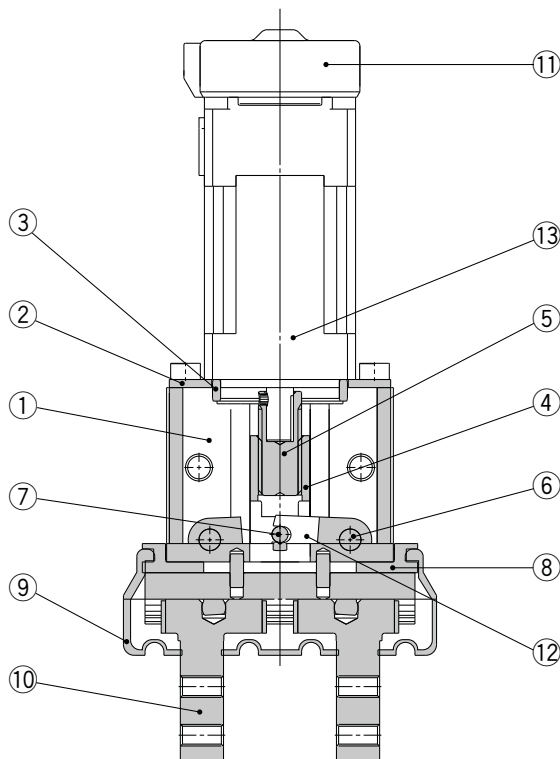


c) 使用主体背面螺孔的场合



构造图

LEHZJ 系列



构成零部件

序号	名称	材质	备注
1	主体	铝合金	阳极氧化处理
2	电机板	铝合金	阳极氧化处理
3	导向环	铝合金	
4	滑动螺母	不锈钢	热处理+特殊处理
5	滑动螺钉	不锈钢	热处理+特殊处理
6	滚柱	高碳铬轴承钢	
7	滚柱	高碳铬轴承钢	
8	本体面板	铝合金	阳极氧化处理
9	防尘罩	CR	氯丁橡胶
		FKM	氟橡胶
		Si	硅橡胶
10	手指组件	-	
11	编码器防尘罩	Si	硅橡胶
12	杠杆	特殊不锈钢	
13	步进电机(带编码器 DC24V)	-	

可换零部件

序号	名称		LEHZJ10	LEHZJ16	LEHZJ20	LEHZJ25	
9	防尘罩	材质	CR	MHZJ2-J10	MHZJ2-J16	MHZJ2-J20	MHZJ2-J25
		FKM	MHZJ2-J10F	MHZJ2-J16F	MHZJ2-J20F	MHZJ2-J25F	
		Si	MHZJ2-J10S	MHZJ2-J16S	MHZJ2-J20S	MHZJ2-J25S	
10	手指组件		MHZJ-A1002	MHZJ-A1602	MHZJ-A2002	MHZJ-A2502	

※防尘罩属消耗品。请根据需要进行更换。

型号选定方法

LEHZ

LEHZJ

步进电机带编码器 DC24V

LEHF

LEHS

LECP6

LEC-G

LECP1

LECPA

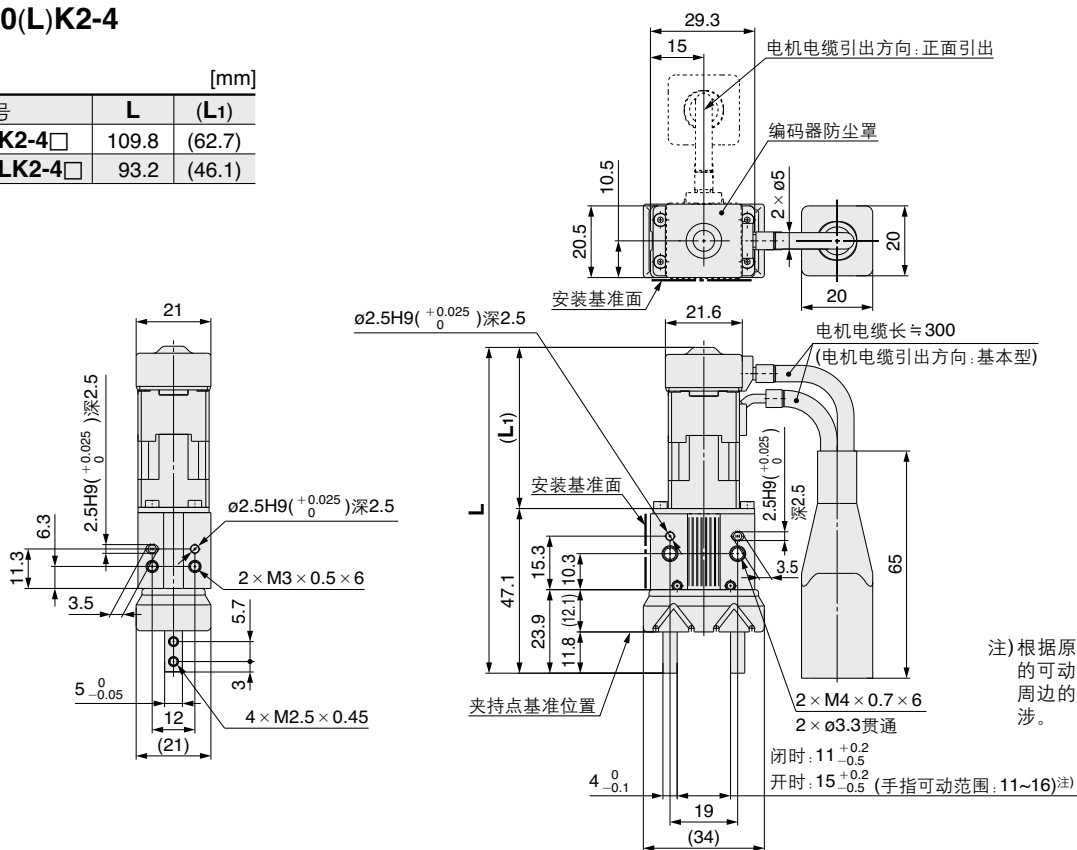
产品单独注意事项

LEHZJ 系列

外形尺寸图

LEHZJ10(L)K2-4

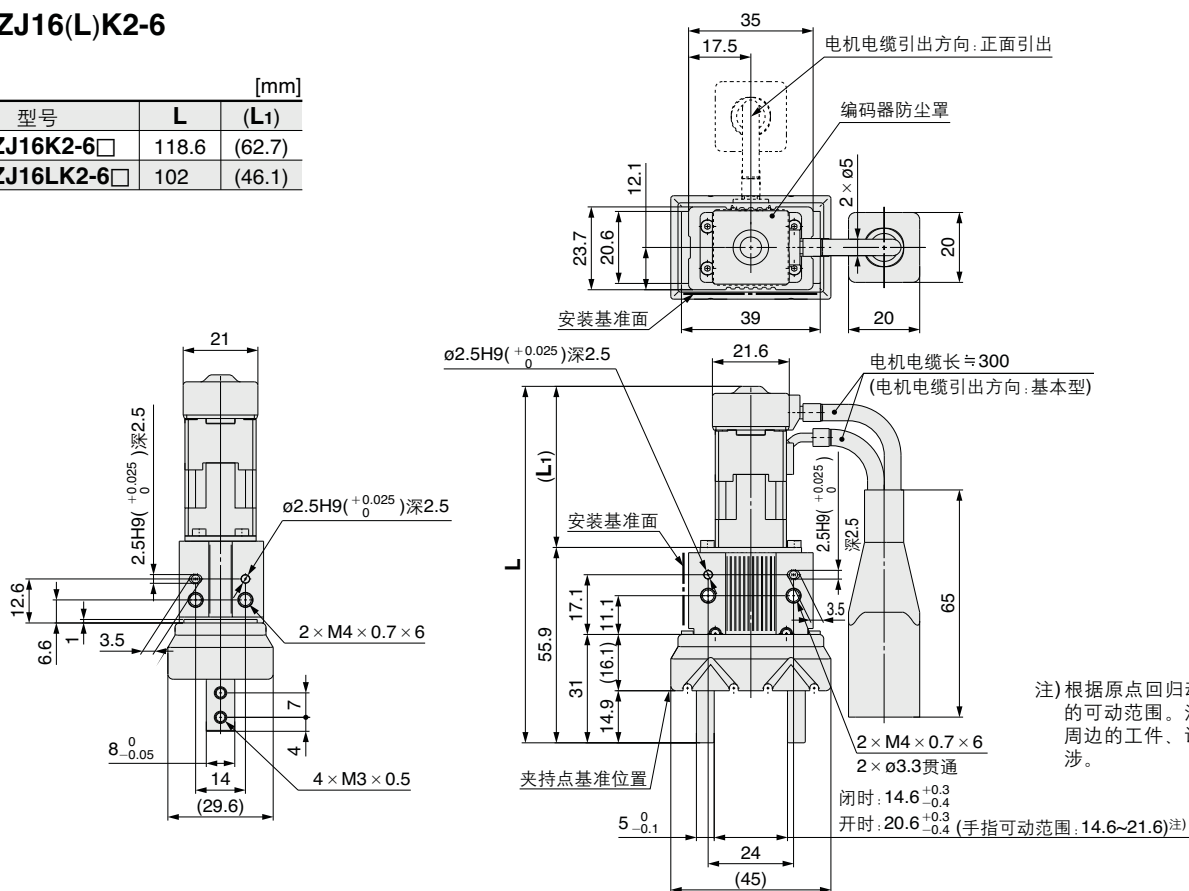
型号	L	(L1)
LEHZJ10K2-4□	109.8	(62.7)
LEHZJ10LK2-4□	93.2	(46.1)



注) 根据原点回归动作等手指的可动范围。注意不要与周边的工件、设备等有干涉。

LEHZJ16(L)K2-6

型号	L	(L1)
LEHZJ16K2-6□	118.6	(62.7)
LEHZJ16LK2-6□	102	(46.1)



注) 根据原点回归动作等手指的可动范围。注意不要与周边的工件、设备等有干涉。

