



単軸電動アクチュエータ

LJ1H Series

高剛性直動ガイド

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	すべりねじ	
LJ1H	標準モータ	高剛性直動ガイド	水平	LJ1H10	12	12	20	P.494~
				LJ1H20	10 20	10 20	20	P.503~
				LJ1H30	25	25	40	P.518~
			垂直	LJ1H10	8 12	8 12		P.527~
				LJ1H20	5 10	5 10		P.535~
				LJ1H30	10	10		P.543~
	標準外モータ		水平	LJ1H10	12	12	20	P.547~
				LJ1H20	10 20	10 20	20	P.562~
				LJ1H30	25	25	40	P.587~
			垂直	LJ1H10	8 12	8 12		P.602~
				LJ1H20	5 10	5 10		P.614~
				LJ1H30	10	10		P.626~

- オプション P.658
- 構造図 P.660~
- 取付方法 P.666~
- 標準外モータ取付方法 P.669
- たわみデータ P.670

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

品番構成

LJ1 H 10 □ R 1 1 N B - 100 □ - F W - X10

ガイド種類

H 高剛性直動ガイド

シリーズ

10	10シリーズ
20	20シリーズ
30	30シリーズ

コントローラ

無記号 LC1コントローラ対応

8 LC8コントローラ対応

モータ仕様

無記号 標準モータ

R 三菱電機(株)製

モータ出力

1	50W
2	100W
3	200W

電源電圧

1	AC100/110V 50/60Hz
1	AC100/115V 50/60Hz
2	AC200/220V 50/60Hz
2	AC200/230V 50/60Hz
0	モータなし

送りねじ種類

P	研削ボールねじ
N	転造ボールねじ
S	すべりねじ

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

ブレーキ

無記号 なし

K プレーキ付

ストローク(mm)

H	8mm
B	12mm
C	20mm
F	5mm
A	10mm
D	25mm
E	40mm

送りねじリード

H	8mm
B	12mm
C	20mm
F	5mm
A	10mm
D	25mm
E	40mm

スイッチ

無記号 なし

W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

H N.C.(B接点)PNP/2ヶ

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

X10 モータ標準外

上表は、品番構成記号の意味を表すもので、
型式選定には使えませんのでご注意ください。

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
50W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H10** **11** **PB** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H108** **11** **PB** - **300** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
11	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
12*	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

*コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

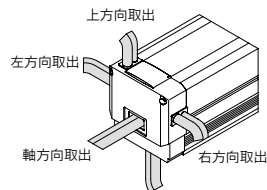
ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.495をご参照ください。

ケーブル取出方向



F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

ケーブル取出方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg	5.2	6.0	6.8	7.5	8.3
	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	600				
	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(50W)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B1H□-□□ (詳細P.829)				
		LC8	LC8-B1H□□-□□-□ (詳細P.853)				

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450

- 例1) **LJ1H1011PB-150-F2-X2**
例2) **LJ1H10811PB-150-F2-X2-Q**

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

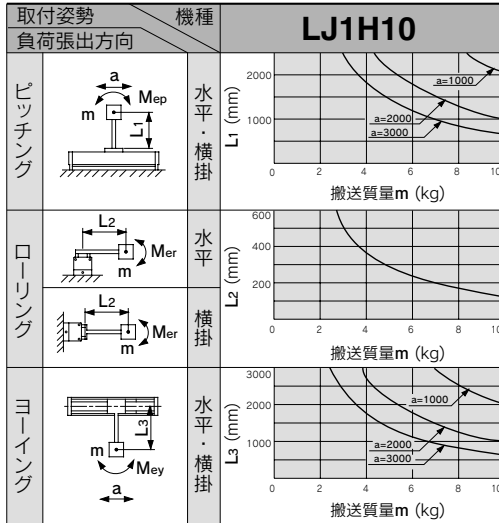
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

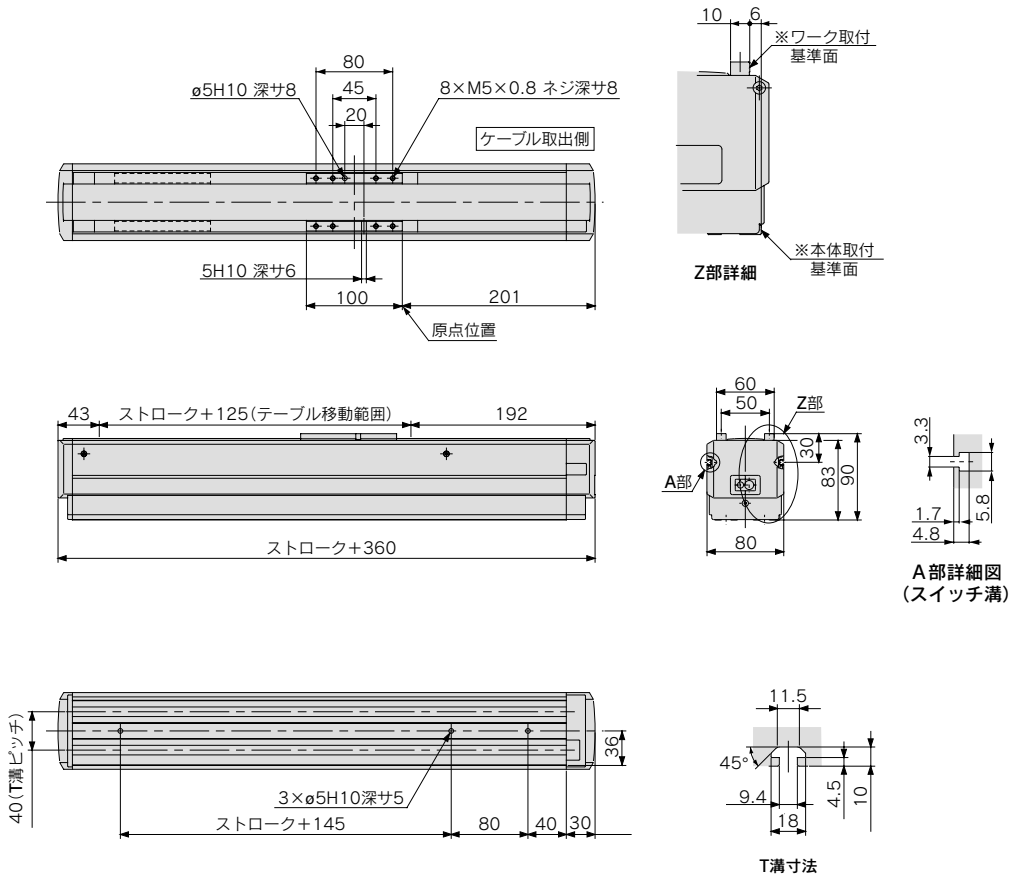
動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1H10 Series

外形寸法図 / LJ1H10□PB, LJ1H108□PB

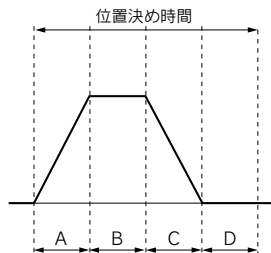


※本体およびフック取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※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 (0.3sec)
最大加速度は3000mm/s²

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
50W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H10** **11** **NB** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H108** **11** **NB** - **300** - **F** **2** - □

電源電圧 ●

記号	電源電圧	対応コントローラ
11	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
12 *	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

*コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

●CEマーキング

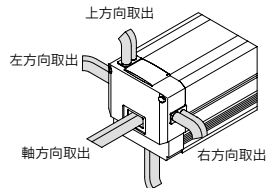
無記号	—
Q	CE対応品

●ストローク(mm)
詳細はP.498をご参照ください。

●ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

●ケーブル取出方向



F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

ケーブル取出方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	
性能	本体質量	kg	5.2	6.0	6.8	7.5	8.3	
	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	600					
	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(50W)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ リード12mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B1H□-□□ (詳細P.829)					
		LC8	LC8-B1H□□-□□-□ (詳細P.853)					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上
手配してください。
適用ストローク：150、250、350、
450

- 例1) LJ1H1011NB-150-F2-X2
例2) LJ1H10811NB-150-F2-X2

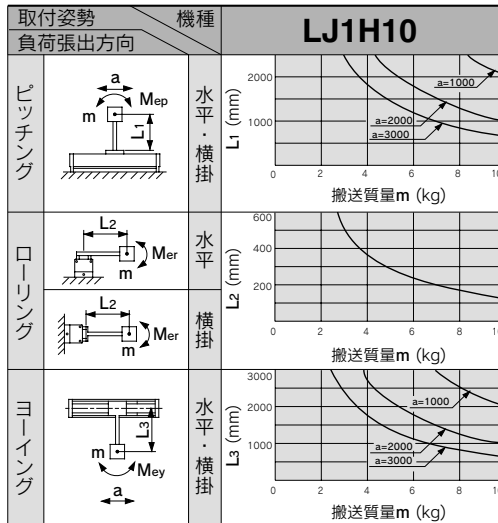
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

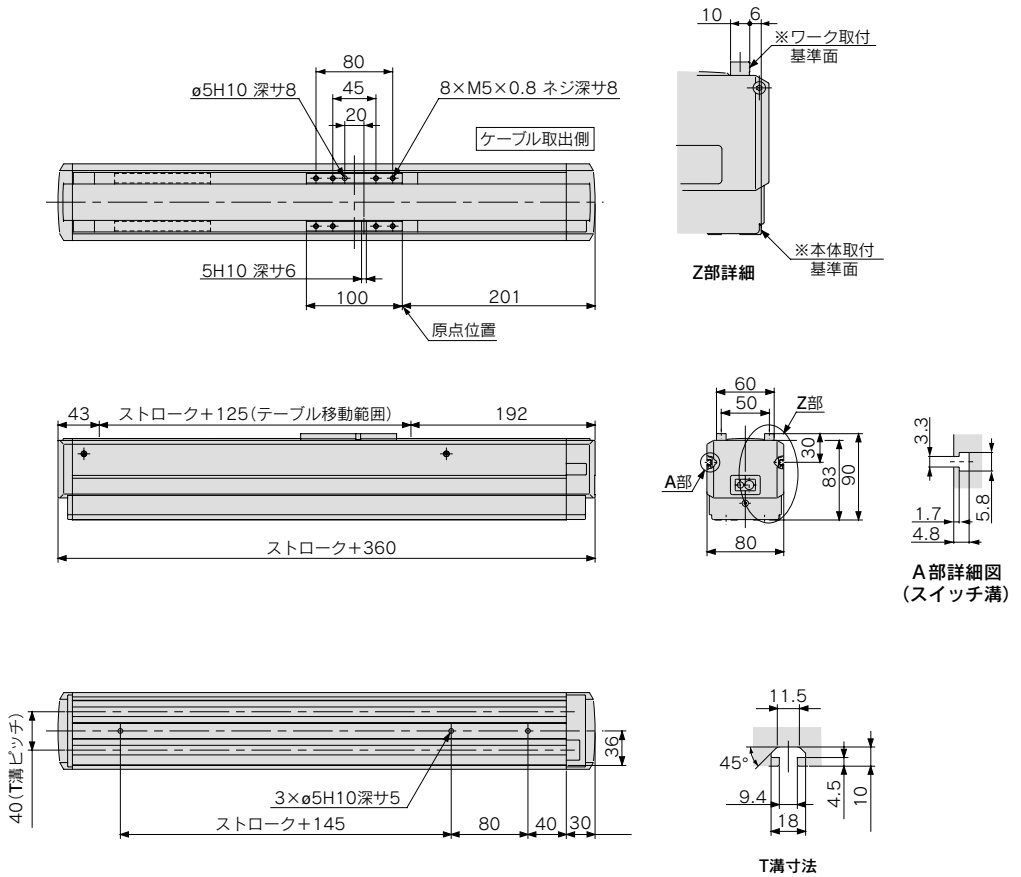
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバー
ハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H10□NB, LJ1H108□NB

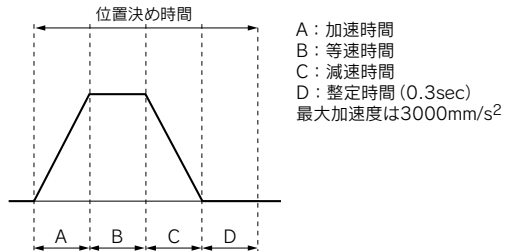


※本体およびフック取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
50w

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ
Ø20mm/リード20mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H10** **11** **SC** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H108** **11** **SC** - **300** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
11	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
12*	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

*コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

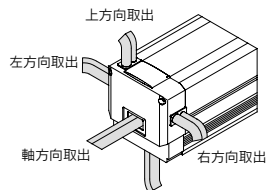
ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.501をご参照ください。

ケーブル取出方向



F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

下方向取出
ケーブル取出方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

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	5.3	6.2	7.2	8.0	8.8	9.7	10.5	11.3	12.2	13.0
	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									
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1									
主要部品	モータ	ACサーボモータ(50W)										
	エンコーダ	インクリメンタル方式										
	送りねじ	すべりねじ φ20mm リード20mm										
	ガイド	高剛性直動ガイド										
	モータ/ねじ間結合	カップリング付										
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B1M□-□□ (詳細P.829)									
		LC8	LC8-B1H□□-□□-□ (詳細P.853)									

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に**-X2**と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450、550、650、750、850、950

- 例1) **LJ1H1011SC-150-F2-X2**
例2) **LJ1H10811SC-150-F2-X2-Q**

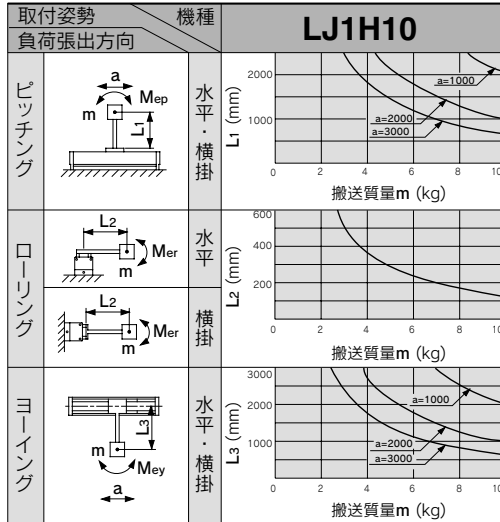
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

- m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

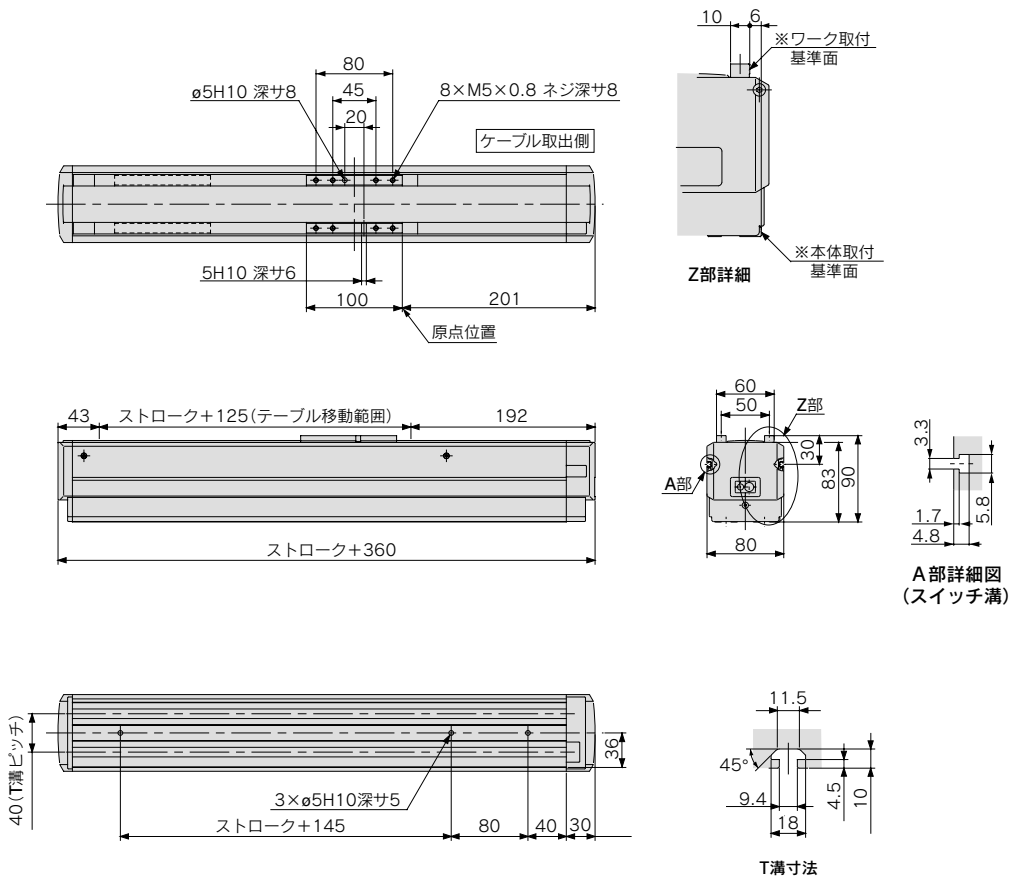
X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

外形寸法図 / LJ1H10□SC, LJ1H108□SC

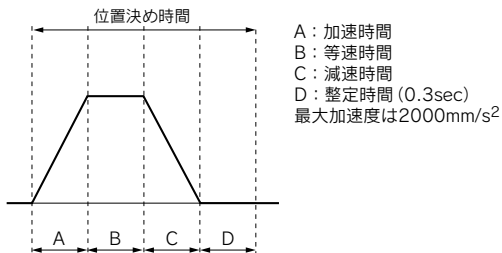


※本体およびフック取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	0.5	1.4	10.4	50.4	100.4
	100	0.4	0.5	1.4	5.4	10.4
	250	0.4	0.5	0.9	2.5	4.5
	500	0.4	0.5	0.8	1.6	2.6

※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

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H20** **21** **PA** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H208** **21** **PA** - **300** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
21	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
22*	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

*コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

ケーブル長さ

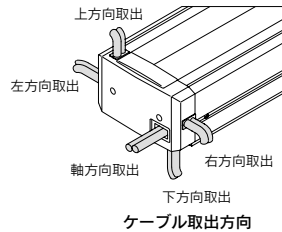
2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.504をご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	7.7	8.9	10.1	11.2	12.6	13.7
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B2H□-□□ (詳細P.829)					
		LC8	LC8-B2H□□-□□-□ (詳細P.853)					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上
手配してください。
適用ストローク：150、250、350、
450、550

- 例1) LJ1H2021PA-150-F2-X2
例2) LJ1H20821PA-150-F2-X2-Q

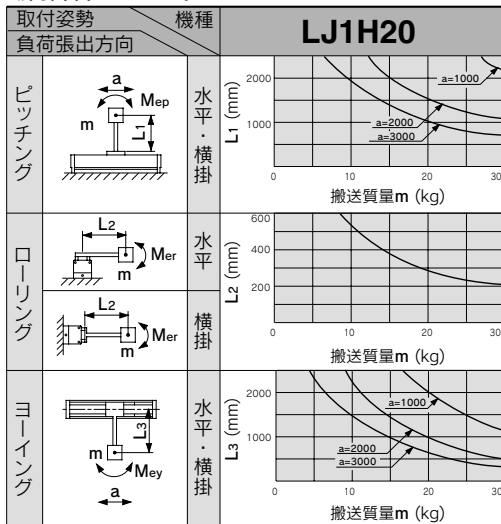
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

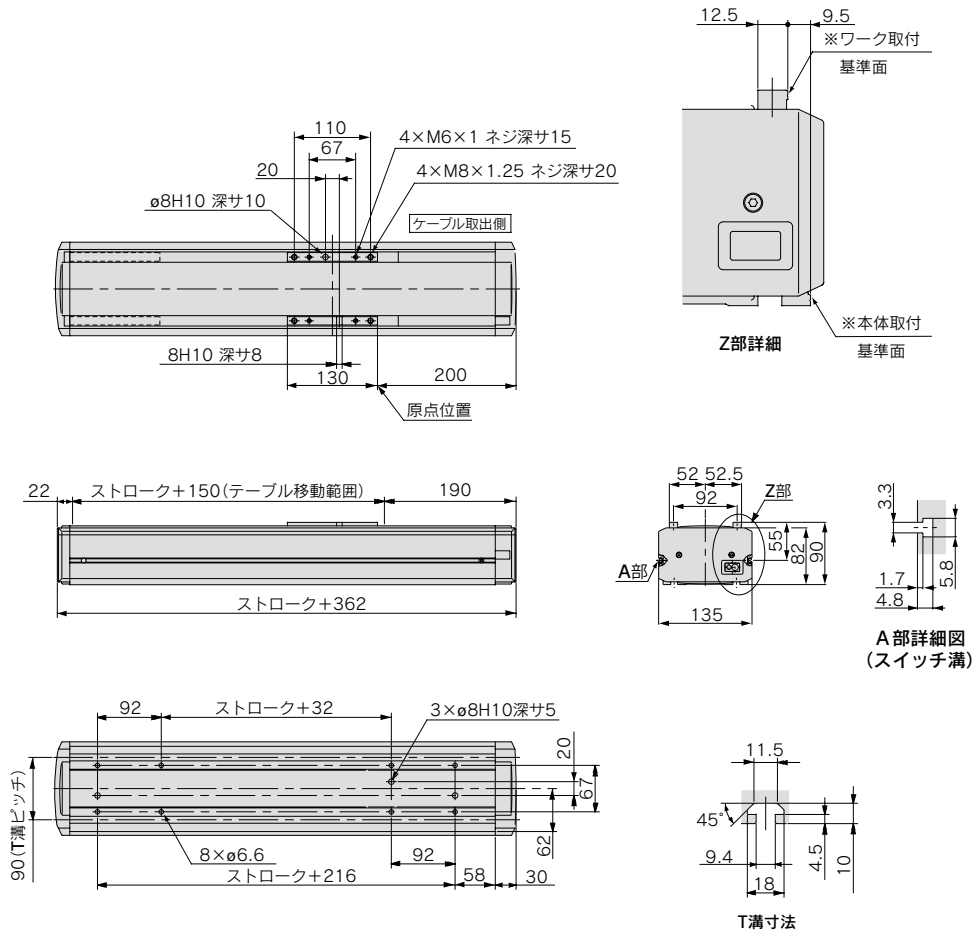
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバー
ハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H20□PA, LJ1H208□PA

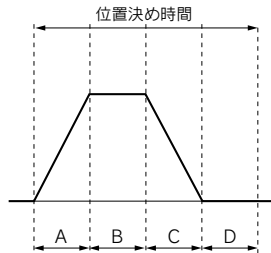


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	1.4	10.4	30.4	60.4
	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。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.4sec)
最大加速度は3000mm/s²

- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø15mm/リード20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H20** **21** **PC** - **500** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H208** **21** **PC** - **500** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
21	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
22*	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

※コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

ケーブル長さ

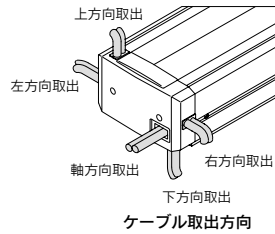
2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.507をご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量	kg	12.6	13.7	14.5	15.3	17.2	18.6
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000	1000	930	740	600	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード20mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
モータ/ねじ間結合	カップリング付							
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B2H□-□□ (詳細P.829)					
		LC8	LC8-B2H□□-□□-□ (詳細P.853)					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：550、650、750、850、950

- 例1) LJ1H2021PC-550-F2-X2
例2) LJ1H20821PC-550-F2-X2-Q

注) 搬送質量によって速度に制限があります。次頁の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

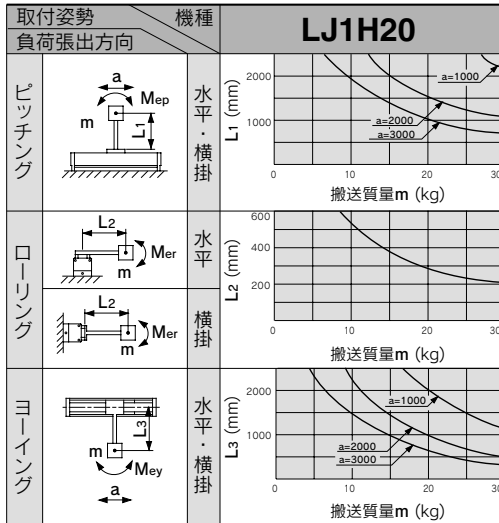
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

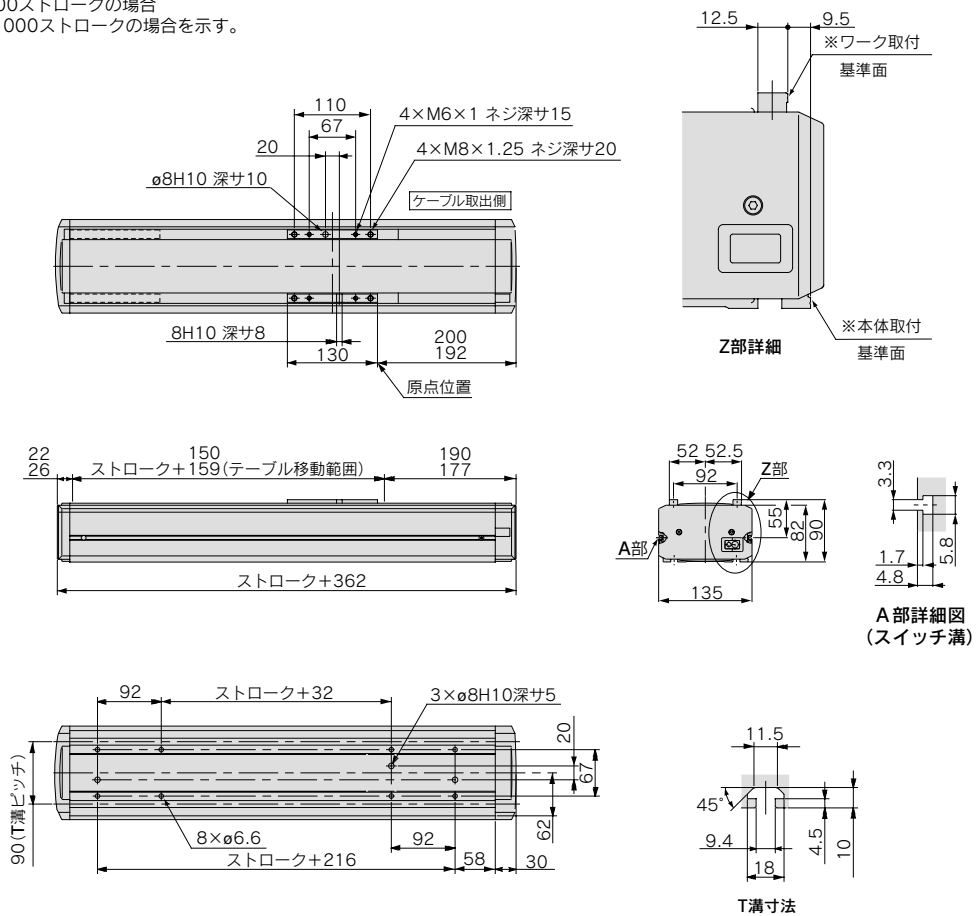
D-□

E-MY

LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□PC, LJ1H208□PC

寸法が2段のものについて
 上段→500, 600ストロークの場合
 下段→700~1000ストロークの場合を示す。

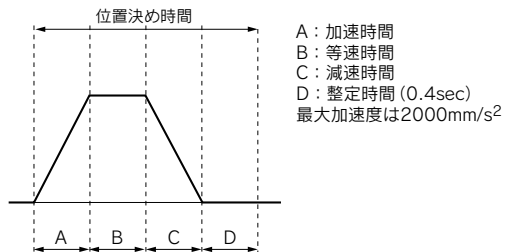


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666をご覧ください。

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	1.5	10.5	50.5	100.5	
	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5	
	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9	

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)				備考
	15	20	25	30	
LJ1H20□□PC-500-□□	1000	700	500	500	供給電源AC100/110(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B2H1-□□
LJ1H20□□PC-600-□□	1000	700	500	500	
LJ1H20□□PC-700-□□	930	600	500	500	
LJ1H20□□PC-800-□□	740	600	500	500	供給電源AC200/220(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B2H2-□□
LJ1H20□□PC-900-□□	600	500	500	500	
LJ1H20□□PC-1000-□□	500	500	500	500	

単位(mm/s)

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H20** **21** **NA** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H208** **21** **NA** - **300** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
21	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
22*	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

*コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

ケーブル長さ

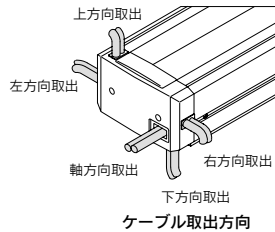
2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.510をご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg	7.7	8.9	10.1	11.2	12.6	13.7
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ ϕ 15mm リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B2H□-□□ (詳細P.829)					
		LC8	LC8-B2H□□-□□-□ (詳細P.853)					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上
手配してください。
適用ストローク：150、250、350、
450、550

- 例1) LJ1H2021NA-150-F2-X2
例2) LJ1H20821NA-150-F2-X2-Q

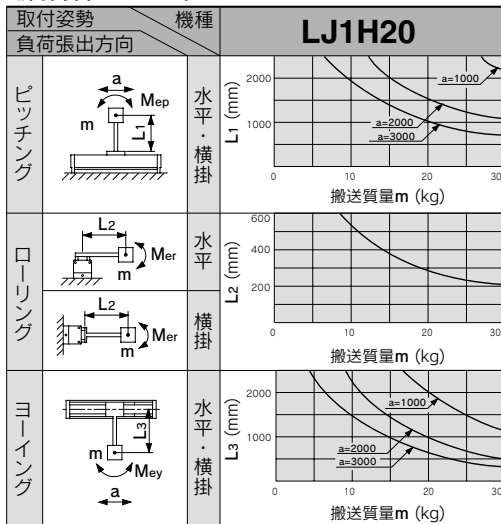
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

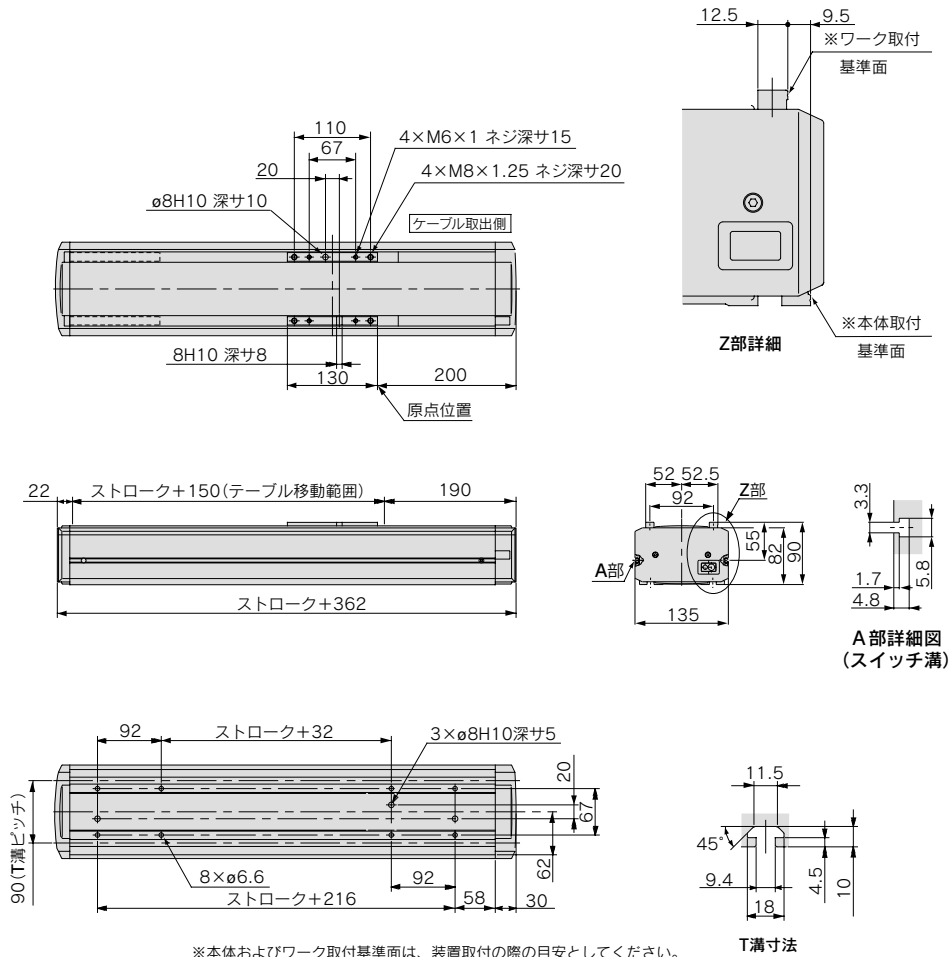
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバー
ハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

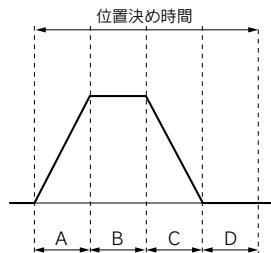
外形寸法図／LJ1H20□NA, LJ1H208□NA



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	1.4	10.4	30.4	60.4
	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。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.4sec)
最大加速度は3000mm/s²

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H20** **21 NC** - **500** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H208** **21 NC** - **500** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
21	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
22*	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

※コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

ケーブル長さ

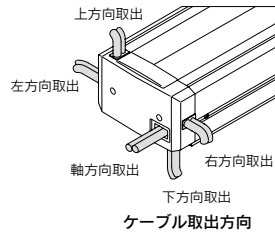
2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.513をご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量	kg	12.6	13.7	14.5	15.3	17.2	18.6
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000	1000	930	740	600	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード20mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
モータ/ねじ間結合	カップリング付							
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B2H□-□□ (詳細P.829)					
		LC8	LC8-B2H□□-□□-□ (詳細P.853)					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：550、650、750、850、950

- 例1) LJ1H2021NC-550-F2-X2
例2) LJ1H20821NC-550-F2X-X2-Q

注) 搬送質量によって速度に制限があります。次頁の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

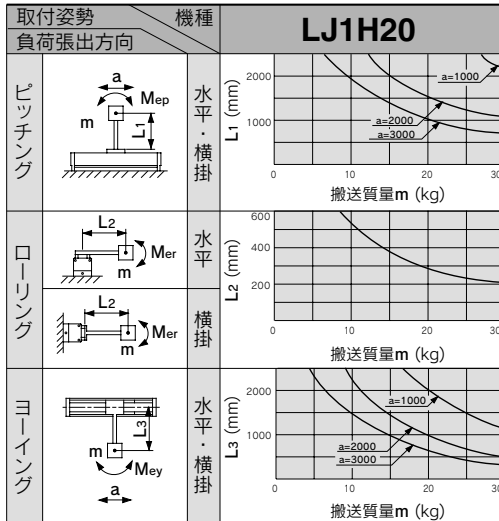
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

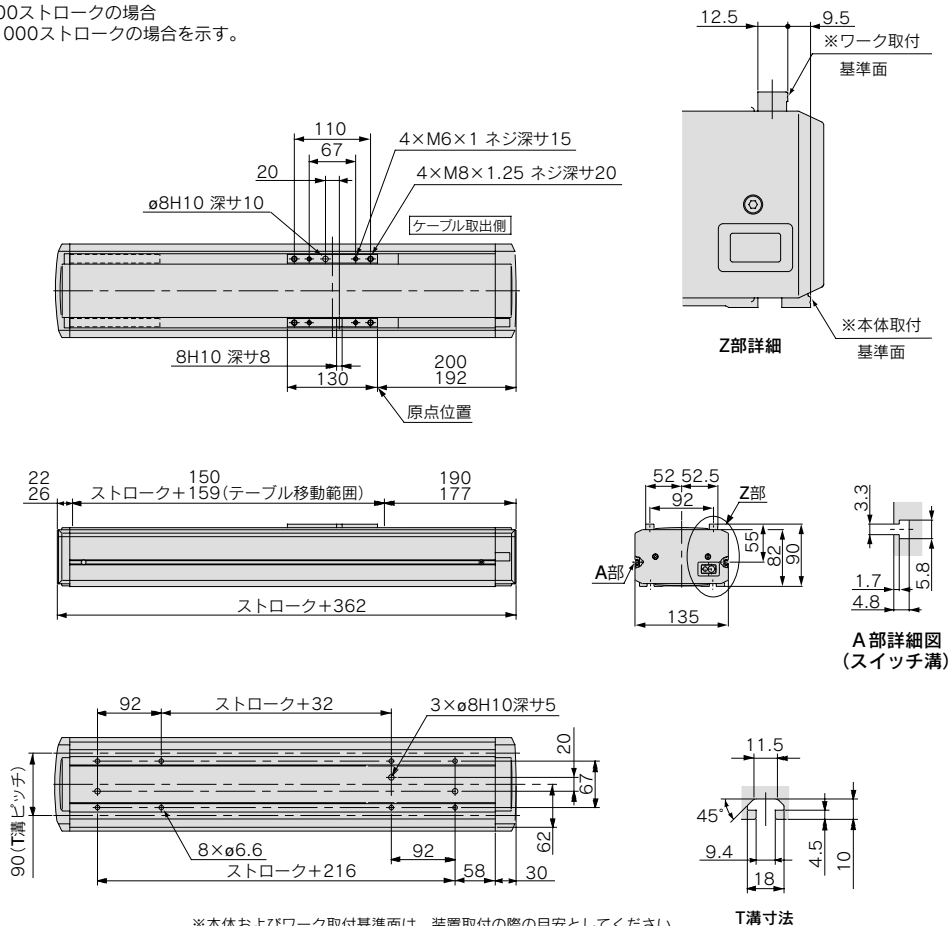
D-□

E-MY

LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□NC, LJ1H208□NC

寸法が2段のものについて
 上段→500、600ストロークの場合
 下段→700～1000ストロークの場合を示す。

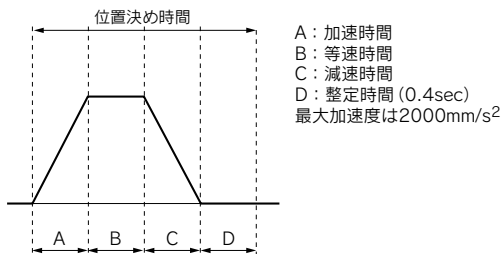


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666をご覧ください。

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	1.5	10.5	50.5	100.5
	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5
	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)				備考
	15	20	25	30	
LJ1H20□NC-500-□□	1000	700	500	500	供給電源AC100/110(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B2H1-□□
LJ1H20□NC-600-□□	1000	700	500	500	
LJ1H20□NC-700-□□	930	600	500	500	
LJ1H20□NC-800-□□	740	600	500	500	供給電源AC200/220(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B2H2-□□
LJ1H20□NC-900-□□	600	500	500	500	
LJ1H20□NC-1000-□□	500	500	500	500	

単位(mm/s)

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ
Ø20mm/リード20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H20** **21** **SC** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H208** **21** **SC** - **300** - **F** **2** - □

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
21	AC100/110V (50/60Hz)	LC1, LC8
22*	AC200/220V (50/60Hz)	LC1
	AC200/230V (50/60Hz)	LC8

*コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

ケーブル長さ

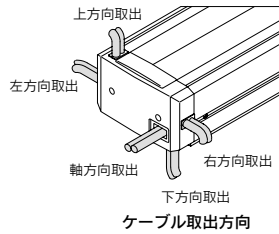
2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.516をご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
性能	本体質量	kg	9.0	10.0	11.1	12.2	13.3	14.3	15.3	17.2	19.1	20.6	24.7
	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										
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1										
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)											
	エンコーダ	インクリメンタル方式											
	送りねじ	すべりねじ ϕ 20mm リード20mm											
	ガイド	高剛性直動ガイド											
	モータ/ねじ間結合	カップリング付											
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B2M□-□□ (詳細P.829)										
		LC8	LC8-B2H□□-□□-□ (詳細P.853)										

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に**-X2**と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450、550、650、750、850、950

例1) **LJ1H2021SC-150-F2-X2**

例2) **LJ1H20821SC-150-F2-X2-Q**

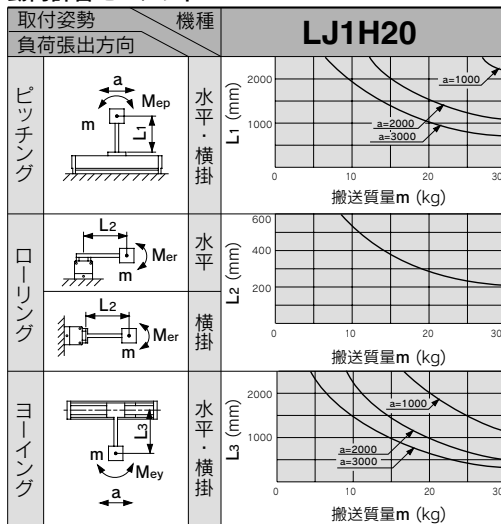
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

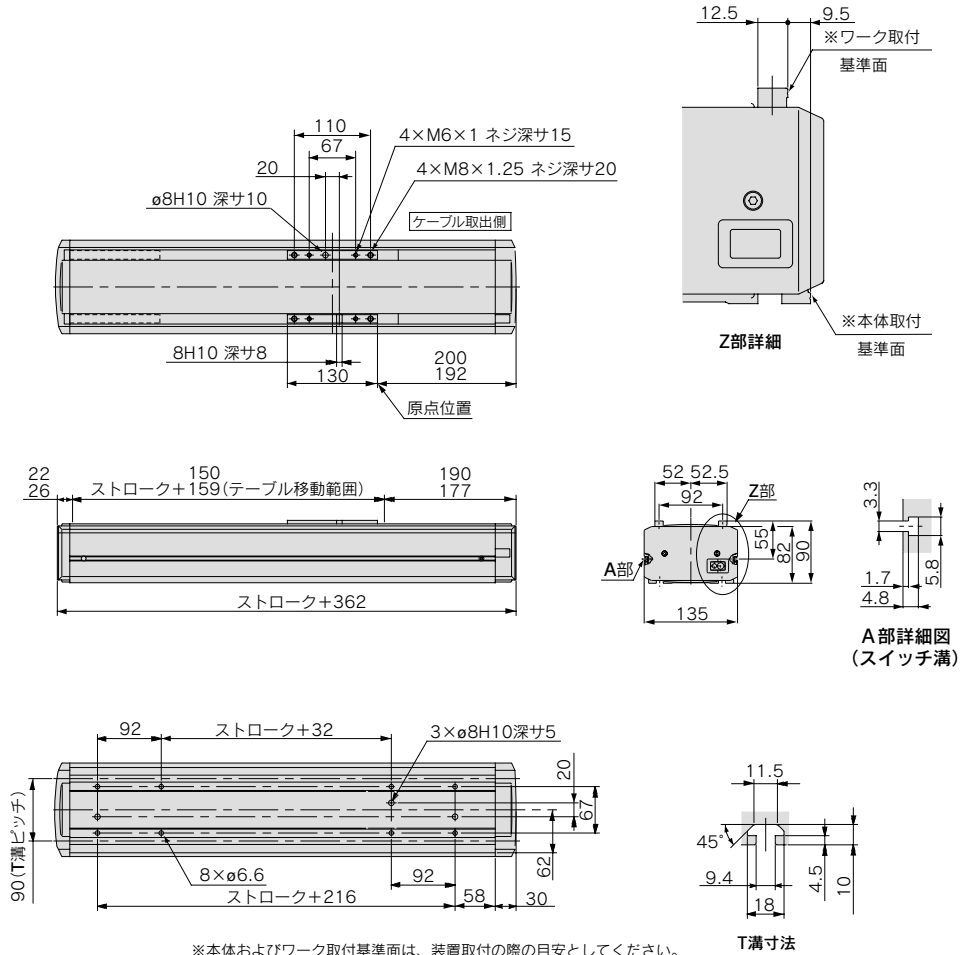
動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H20□SC, LJ1H208□SC

寸法が2段のものについて
 上段→100～600ストロークの場合
 下段→700～1200ストロークの場合を示す。

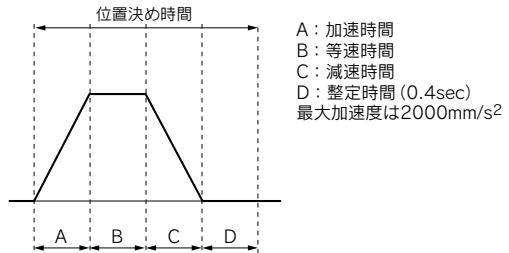


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666をご覧ください。

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	600	1200
速度 (mm/s)	10	0.6	1.5	10.5	60.5	120.5
	100	0.5	0.6	1.5	6.5	12.5
	250	0.5	0.6	1.0	3.0	5.4
	500	0.5	0.6	0.9	1.9	3.1

※運転条件によって多少異なります。



- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø25mm/リード25mm

LJ1H30 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H30** **31** **PD** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H308** **31** **PD** - **300** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
31	AC100/110V(50/60Hz)	LC1, LC8
	AC200V(50/60Hz)	LC1
32*	AC200/230V(50/60Hz)	LC8

※コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

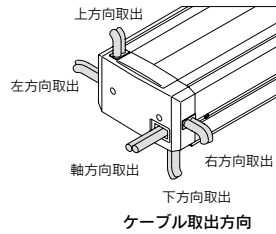
ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)
詳細はP.519をご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量	kg	16.0	18.0	20.0	22.0	24.0	28.5	33.0	37.0	43.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	60								
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000							700	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	インクリメンタル方式									
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 25\text{mm}$ リード25mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
	モータ/ねじ間結合	カップリング付									
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B3H□-□□ (詳細P.829)								
		LC8	LC8-B3H□□-□□-□ (詳細P.853)								

注)搬送質量によって速度に制限があります。次頁の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に**-X2**と記入の上手配してください。

適用ストローク：250, 350, 450, 550, 650, 700, 750, 850, 900, 950, 1050, 1100, 1150, 1250, 1300, 1350, 1400, 1450

例1) **LJ1H3031PD-250-F2-X2**

例2) **LJ1H30831PD-250-F2-X2-Q**

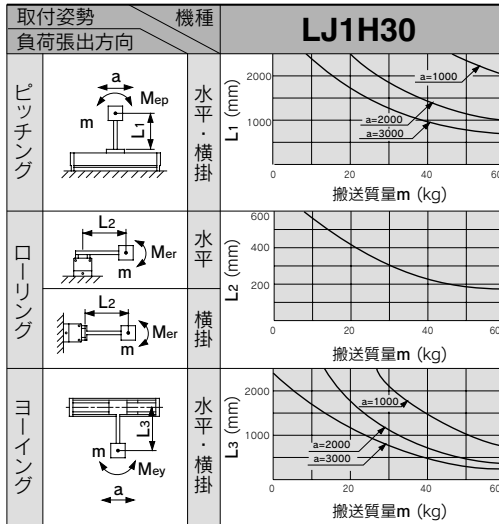
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

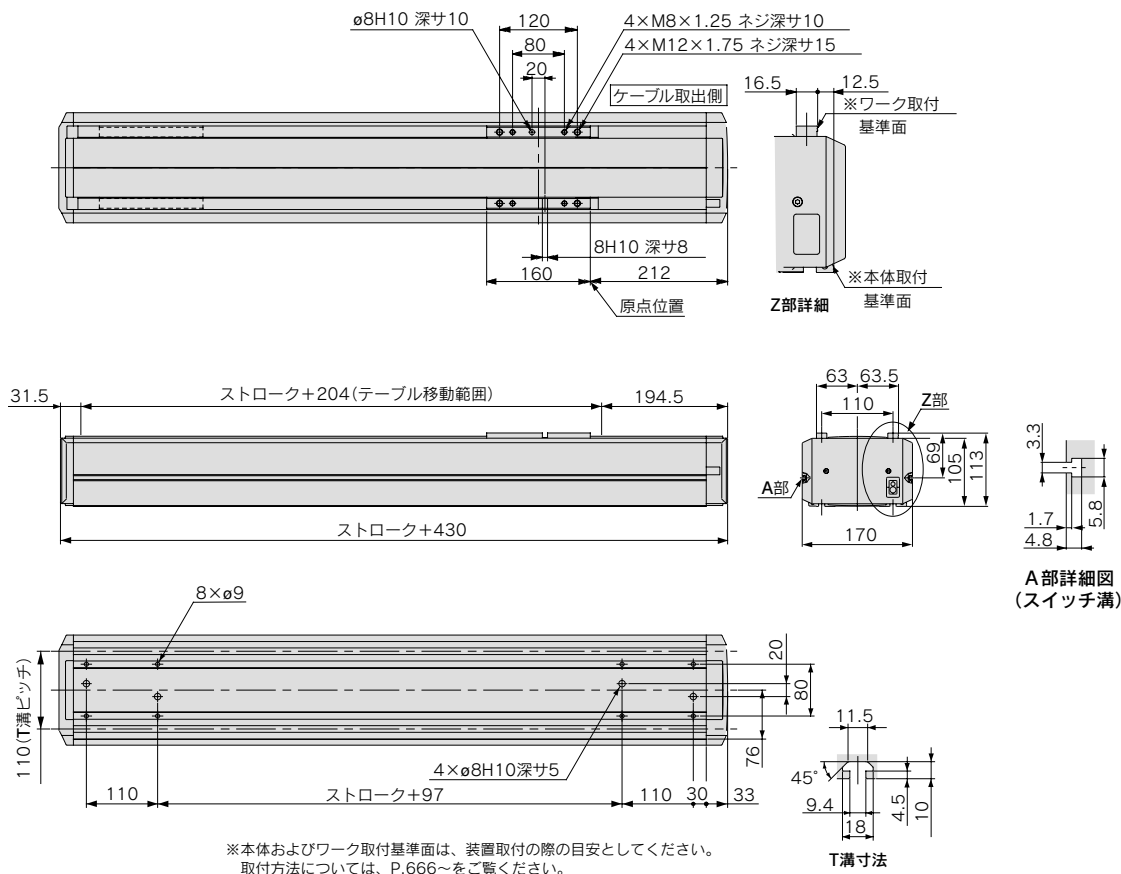
X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

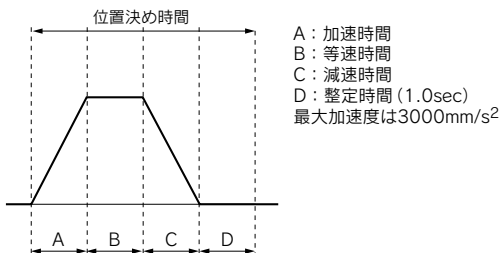
外形寸法図/LJ1H30□PD, LJ1H308□PD



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	750	1500
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1
	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)						備考
	10	20	30	40	50	60	
LJ1H30□31PD-200~1000-□□	1000	1000	1000	1000	900	800	供給電源AC100/110(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B3H1-□□
LJ1H30□31PD-1200-□□	700	700	700	700	700	700	
LJ1H30□31PD-1500-□□	500	500	500	500	500	500	
LJ1H30□32PD-200~1000-□□	1000	900	800	700	650	600	供給電源AC200(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B3H2-□□
LJ1H30□32PD-1200-□□	700	700	700	700	650	600	
LJ1H30□32PD-1500-□□	500	500	500	500	500	500	

※上記の条件を超える場合にはご相談ください。

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø25mm/リード25mm

LJ1H30 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H30** **31** **ND** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H308** **31** **ND** - **300** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
31	AC100/110V(50/60Hz)	LC1, LC8
	AC200V(50/60Hz)	LC1
32*	AC200/230V(50/60Hz)	LC8

※コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

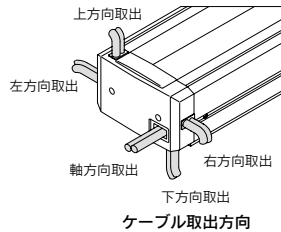
ストローク(mm)
詳細はP.522をご参照ください。

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量	kg	16.0	18.0	20.0	22.0	24.0	28.5	33.0	37.0	43.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	60								
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000							700	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	インクリメンタル方式									
	送りねじ	転造ボールねじ ø25mm リード25mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
	モータ/ねじ間結合	カップリング付									
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B3H□-□□ (詳細P.829)								
		LC8	LC8-B3H□□-□□-□ (詳細P.853)								

注)搬送質量によって速度に制限があります。次頁の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。

適用ストローク：250、350、450、550、650、700、750、850、900、950、1050、1100、1150、1250、1300、1350、1400、1450

例1) LJ1H3031ND-250-F2-X2

例2) LJ1H30831ND-250-F2-X2-Q

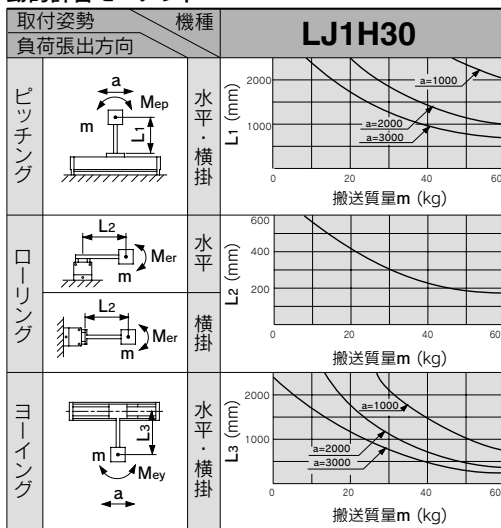
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

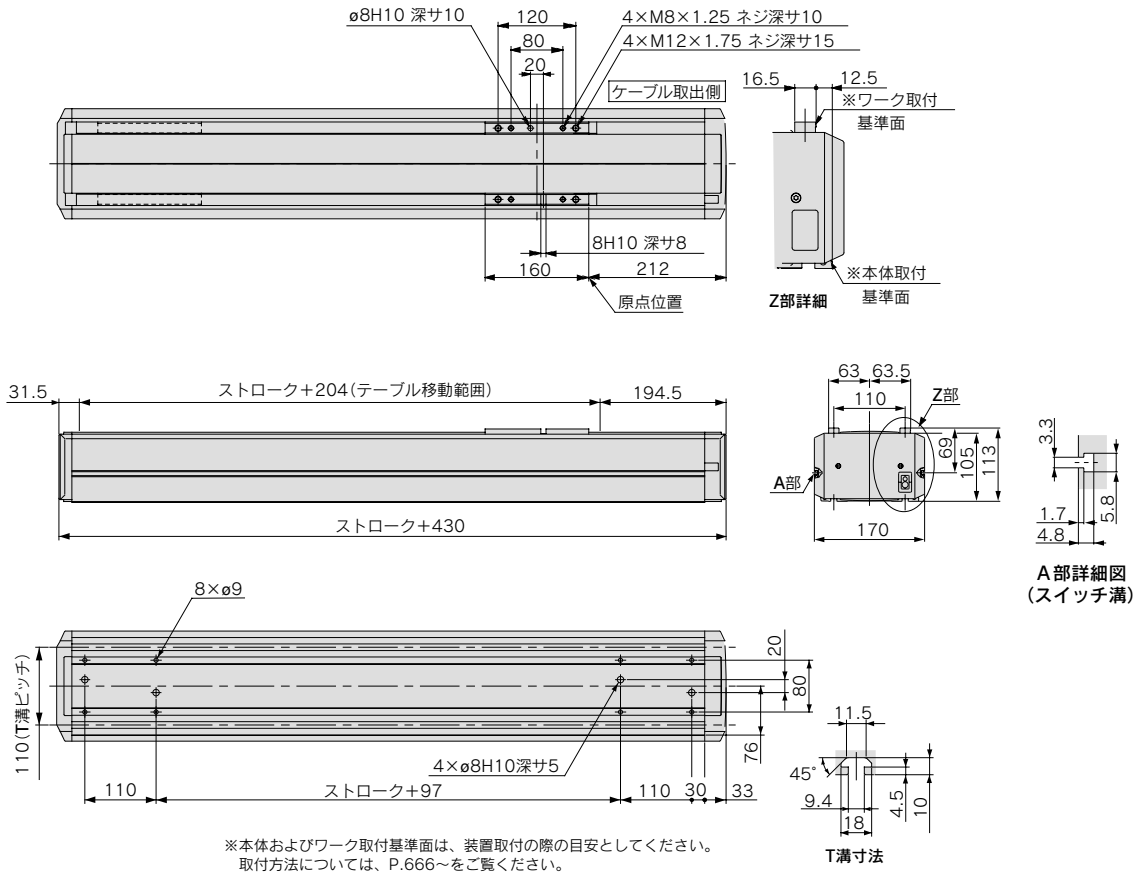
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H30□ND, LJ1H308□ND

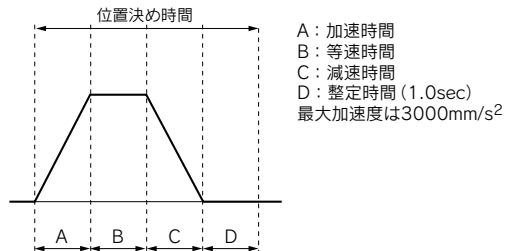


- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	750	1500
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1
	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9

※運転条件によって多少異なります。



搬送質量毎の最大速度

型式	搬送質量(kg)						備考
	10	20	30	40	50	60	
LJ1H30□31ND-200~1000-□□	1000	1000	1000	1000	900	800	供給電源AC100/110(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B3H1-□□
LJ1H30□31ND-1200-□□	700	700	700	700	700	700	
LJ1H30□31ND-1500-□□	500	500	500	500	500	500	
LJ1H30□32ND-200~1000-□□	1000	900	800	700	650	600	供給電源AC200(V)±10% 対応コントローラ LC1-1B3H2-□□
LJ1H30□32ND-1200-□□	700	700	700	700	650	600	
LJ1H30□32ND-1500-□□	500	500	500	500	500	500	

※上記の条件を超える場合にはご相談ください。

モータ 標準 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ
Ø**30mm**/リード**40mm**

LJ1H30 Series

型式表示方法

LC1コントローラ対応 **LJ1H30** **31** **SE** - **300** - **F** **2**

LC8コントローラ対応 **LJ1H308** **31** **SE** - **300** - **F** **2** -

電源電圧

記号	電源電圧	対応コントローラ
31	AC100/110V(50/60Hz)	LC1, LC8
	AC200V(50/60Hz)	LC1
32*	AC200/230V(50/60Hz)	LC8

※コントローラシリーズにより電源電圧範囲が異なります。

CEマーキング

無記号	—
Q	CE対応品

ケーブル長さ

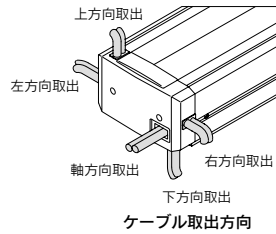
2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

詳細はP.525をご参照ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量	kg	14.9	17.0	19.0	21.1	23.2	27.3	31.5	35.6	41.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	30								
	最大速度	mm/s	500								
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1								
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)									
	エンコーダ	インクリメンタル方式									
	送りねじ	すべりねじ φ30mm リード40mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
	モータ/ねじ間結合	カップリング付									
コントローラ	型式	LC1	LC1-1B3M□-□□ (詳細P.829)								
		LC8	LC8-B3H□□-□□-□ (詳細P.853)								

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に**-X2**と記入の上手配してください。

適用ストローク：250、350、450、550、650、700、750、850、900、950、1050、1100、1150、1250、1300、1350、1400、1450

例1) **LJ1H3031SE-250-F2-X2**

例2) **LJ1H30831SE-250-F2-X2-Q**

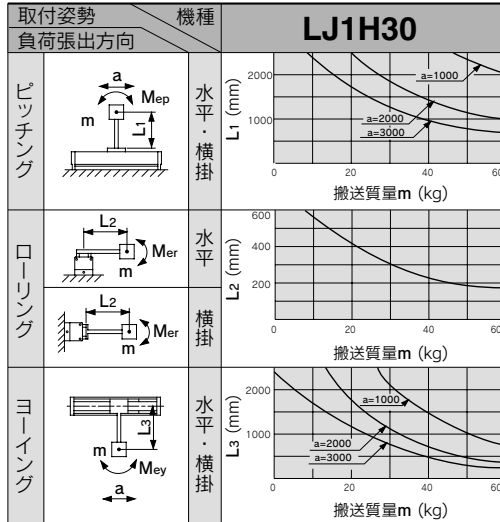
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント

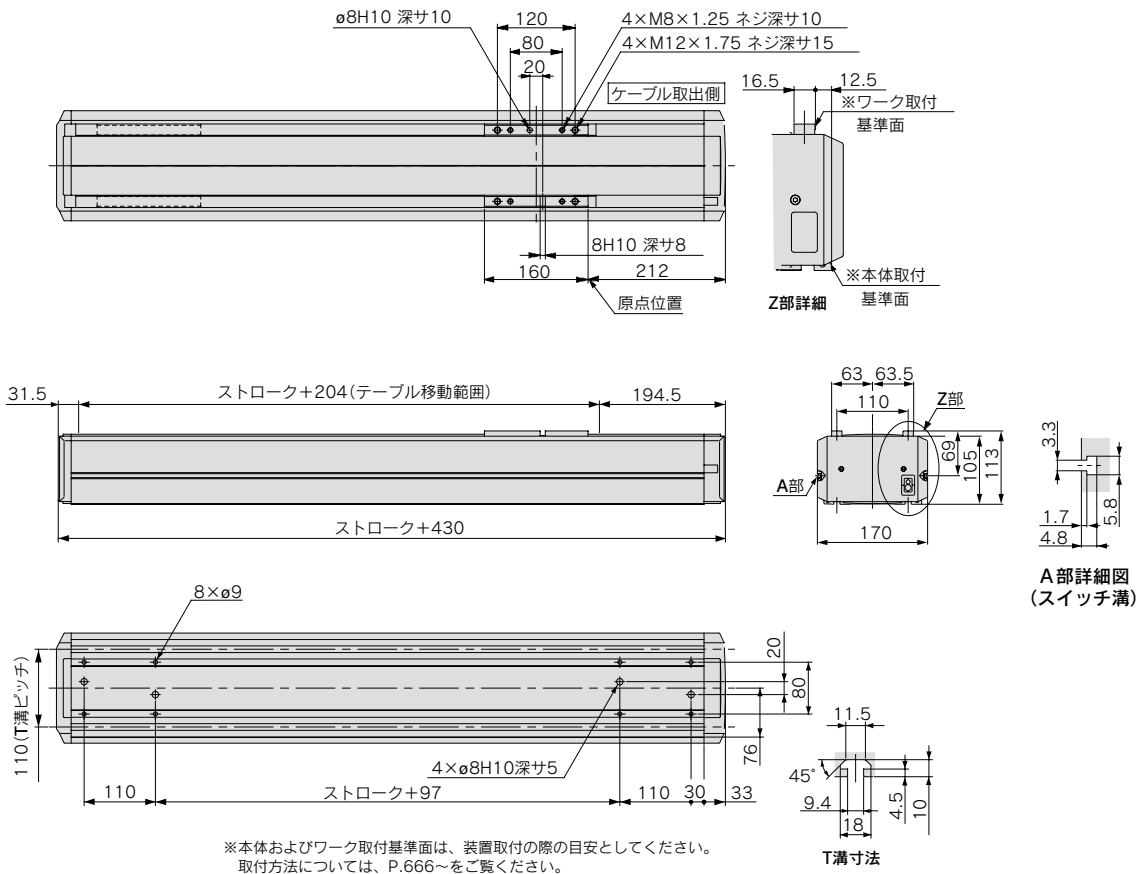


たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

LJ1H30 Series

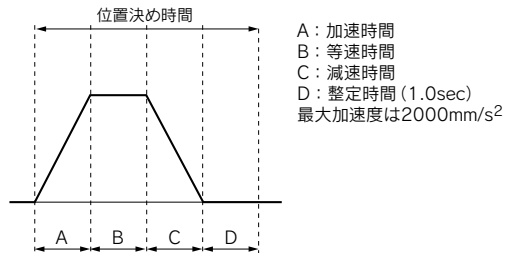
外形寸法図/LJ1H30□SE, LJ1H308□SE



位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	750	1500
速度 (mm/s)	10	1.2	2.1	11.1	76.1	151.1
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1
	250	1.1	1.2	1.6	4.2	7.2
	500	1.1	1.2	1.5	2.8	4.3

※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

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
φ12mm/リード8mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H102 1 PH-300 K-F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

ケーブル取出方向

記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

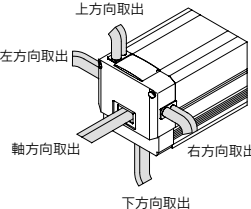
ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル取出方向
上方向取出
左方向取出
右方向取出
軸方向取出
下方向取出



仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg	5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	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	400				
	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)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	研削ボールねじ φ12mm リード8mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A				
保持トルク		0.4Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
コントローラ	型式	LC1-1B1VH□-□□ (詳細P.829)					
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)					

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450
例) LJ1H1021PH-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

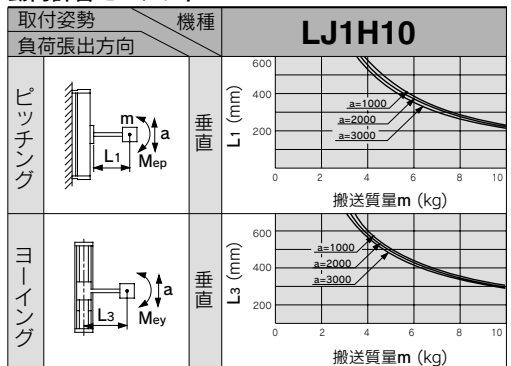
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

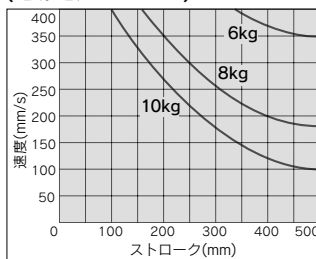
動的許容モーメント



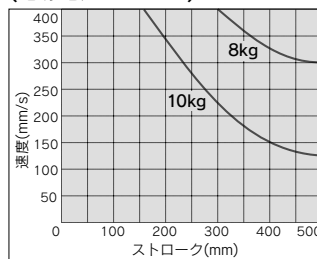
たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

LJ1H1021PH-□□□K
(電源電圧AC100V)



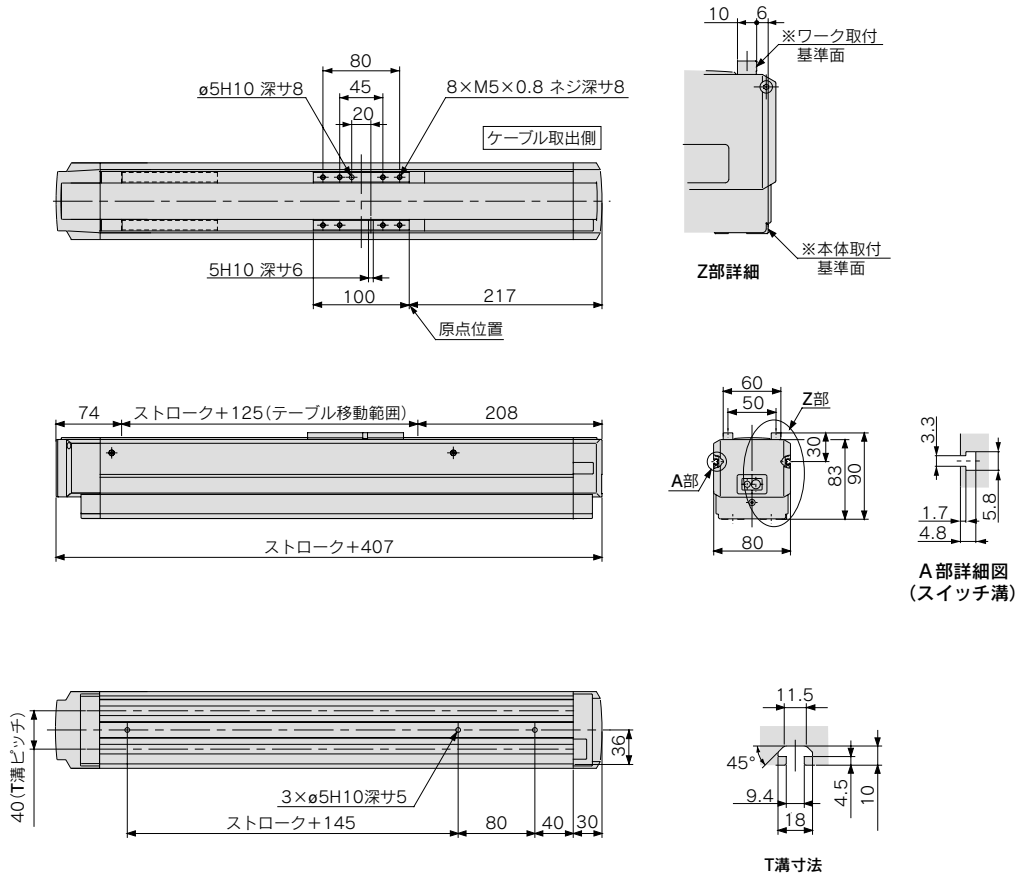
LJ1H1022PH-□□□K
(電源電圧AC200V)



上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。
回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H10 Series

外形寸法図/LJ1H102□PH

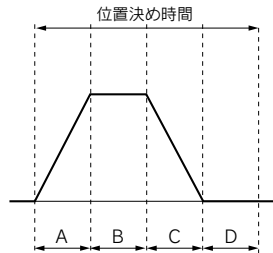


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7

※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

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H102 1 PB - 300 K - F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

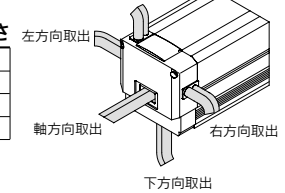
ケーブル取出方向

記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ケーブル取出方向
上方向取出



仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg		5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	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		600				
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ Ø12mm リード12mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A					
保持トルク		0.4Nm						
接続方法		ボールねじ取付						
コントローラ	型式	LC1-1B1VB□-□□ (詳細P.829)						
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450
例) LJ1H1021PB-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

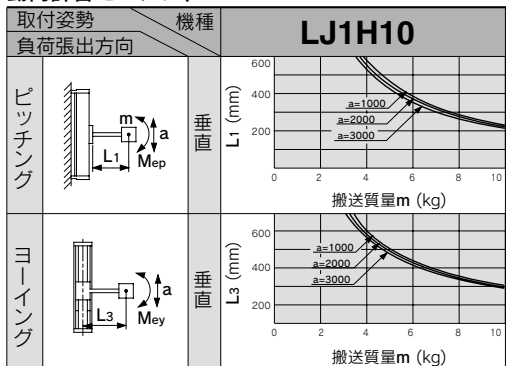
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

アクチュエータの定格内におけるワーク質量・速度・ストロークであれば回生吸収ユニットは非装着が可能となりますが、どのような条件であっても回生吸収ユニットを使用することをお勧めします。

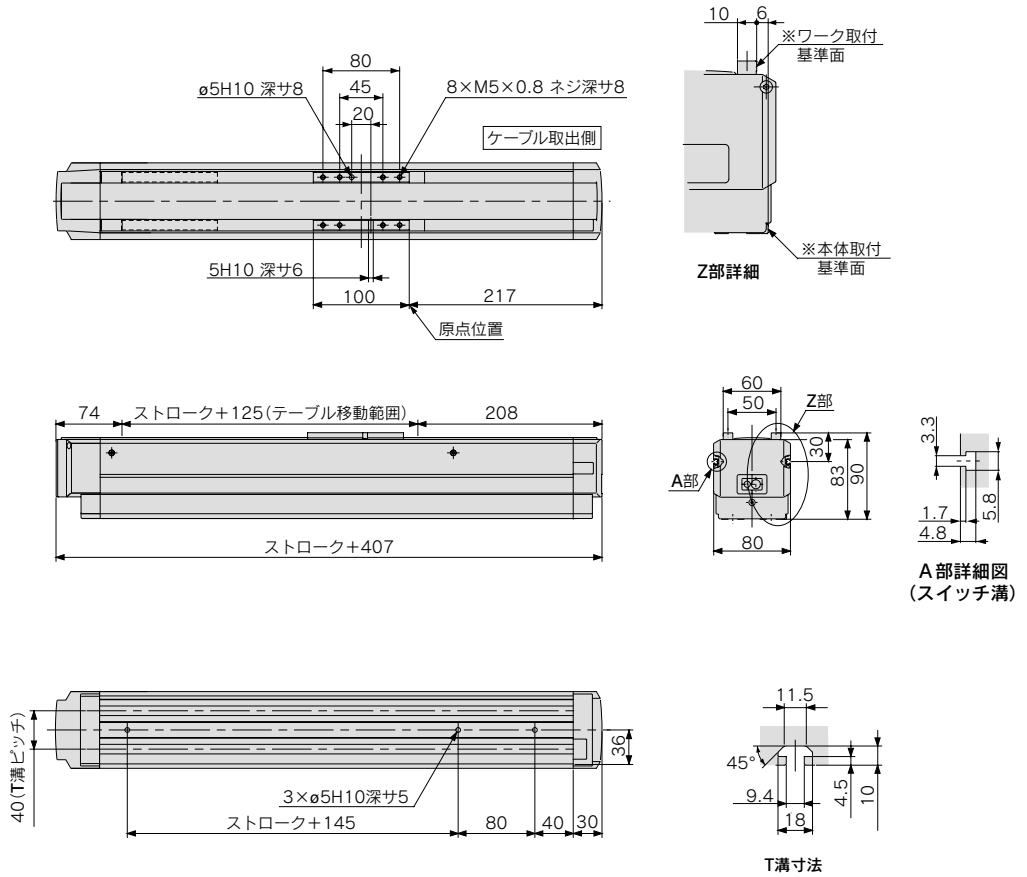
アクチュエータ定格

可搬質量	5kg
最大速度	600mm/s
最大ストローク	500mm

ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H10 Series

外形寸法図/LJ1H102□PB

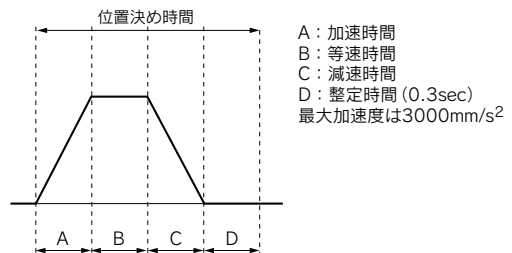


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※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

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ12mm/リード8mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H102 1 NH-300 K-F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

ケーブル取出方向

記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

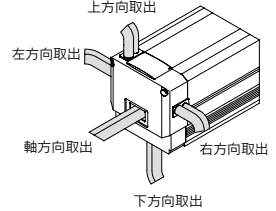
ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル取出方向



仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg		5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	使用温度範囲	°C		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		10				
	最大速度	mm/s		400				
	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	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ12mm リード8mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A					
保持トルク		0.4Nm						
接続方法		ボールねじ取付						
コントローラ	型式	LC1-1B1VH□-□□ (詳細P.829)						
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450
例) LJ1H1021NH-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

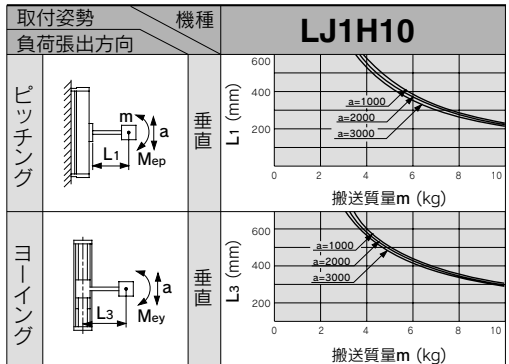
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

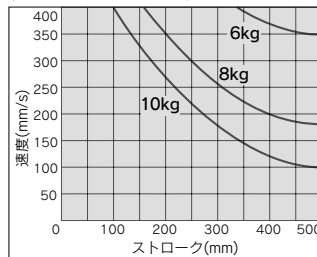
動的許容モーメント



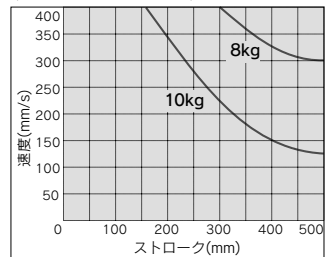
たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

LJ1H1021NH-□□□K
(電源電圧AC100V)



LJ1H1022NH-□□□K
(電源電圧AC200V)

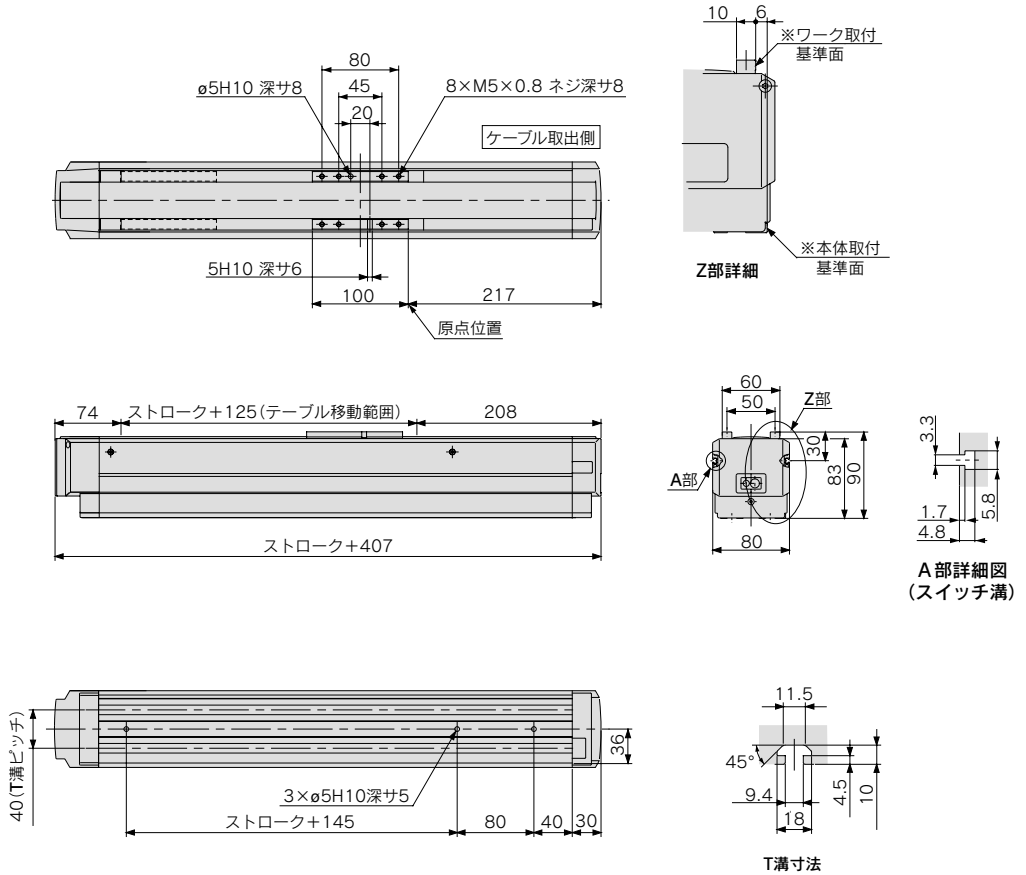


上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。

回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H10 Series

外形寸法図/LJ1H102□NH

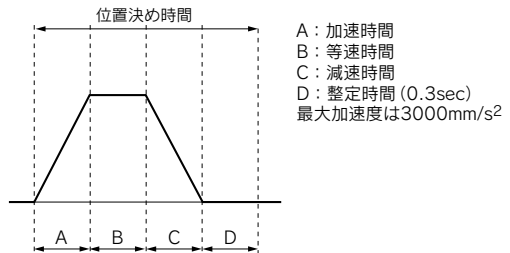


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7

※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

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

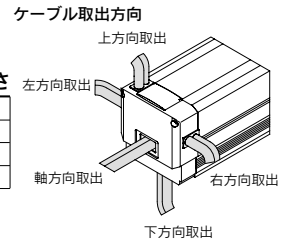
LC1コントローラ
対応

LJ1H102 1 NB-300 K-F 2

電源電圧	1 AC100V(50/60Hz)
	2 AC200V(50/60Hz)

ケーブル取出方向	記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
	F	軸方向	左方向
	R	右方向	軸方向
	L	左方向	軸方向
	T	上方向	軸方向
	B	下方向	軸方向

ケーブル長さ	2 2m
	3 3m
	4 4m
	5 5m



ストローク(mm)
標準ストロークをご参照ください。

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量	kg	5.5	6.3	7.1	7.8	8.6
	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	600				
	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	インクリメンタル方式					
	送りねじ	転造ボールねじ φ12mm リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A				
保持トルク		0.4Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
コントローラ	型式	LC1-1B1VB□-□□ (詳細P.829)					
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450
例) LJ1H1021NB-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

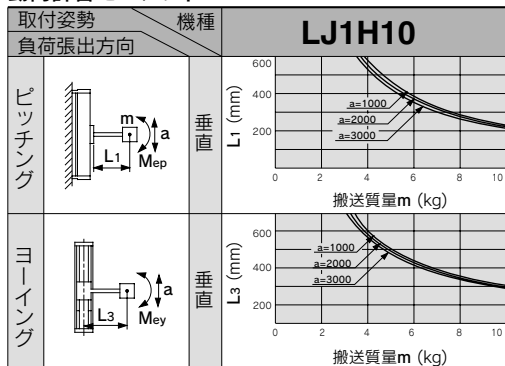
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

アクチュエータの定格内におけるワーク質量・速度・ストロークであれば回生吸収ユニットは非装着が可能となりますが、どのような条件であっても回生吸収ユニットを使用することをお勧めします。

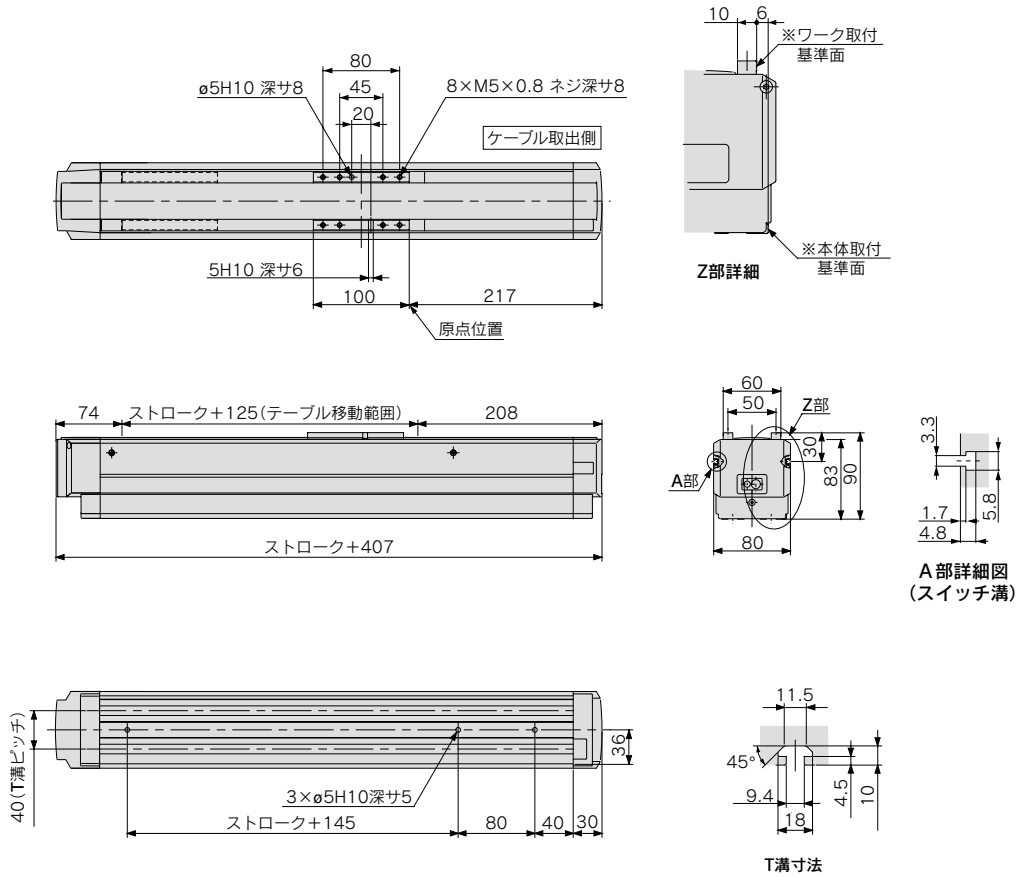
アクチュエータ定格

可搬質量	5kg
最大速度	600mm/s
最大ストローク	500mm

ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H10 Series

外形寸法図/LJ1H102□NB

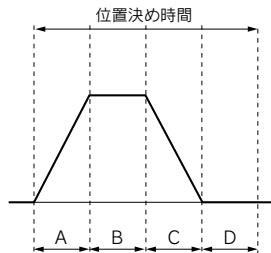


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

※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 (0.3sec)
最大加速度は3000mm/s²

モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
φ15mm/リード5mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H202 1 PF - 300 K - F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

ケーブル取出方向

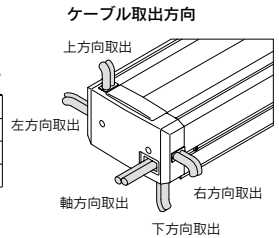
記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。



仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0
	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		250					
	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)							
	エンコーダ	インクリメンタル方式							
	送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード5mm							
	ガイド	高剛性直動ガイド							
	モータ/ねじ間結合	カップリング付							
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A						
保持トルク		0.4Nm							
接続方法		ボールねじ取付							
コントローラ	型式	LC1-1B2VF□-□□ (詳細P.829)							
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)							

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450、550
例) LJ1H2021PF-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

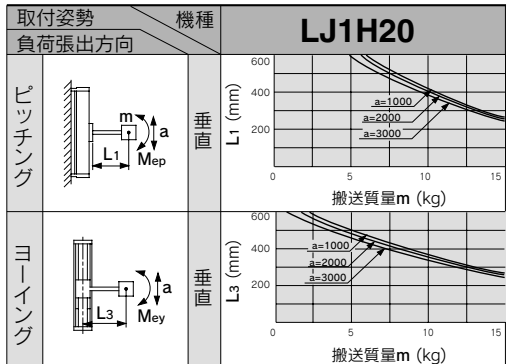
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

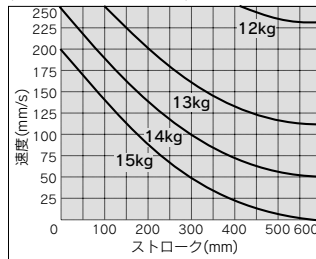
動的許容モーメント



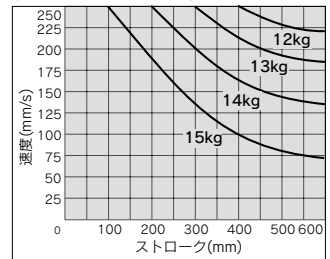
たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

LJ1H2021PF-□□□K
(電源電圧AC100V)



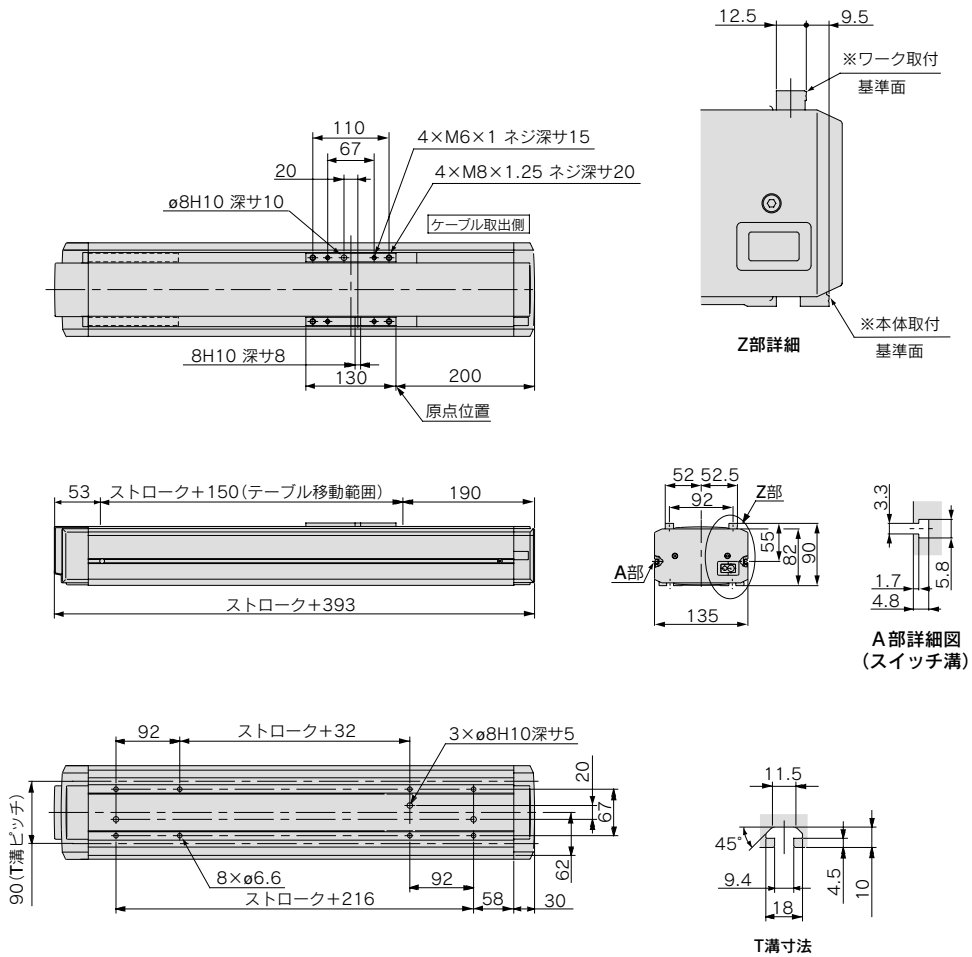
LJ1H2022PF-□□□K
(電源電圧AC200V)



上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。
回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□PF

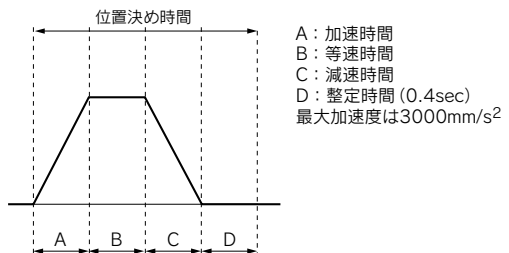


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9

※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

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H202 1 PA - 300 K - F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

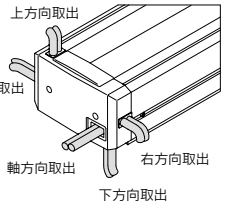
ケーブル取出方向

記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ケーブル取出方向



ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg		8					
	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)					
	エンコーダ			インクリメンタル方式					
	送りねじ			研削ボールねじ Ø15mm リード10mm					
	ガイド			高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合			カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様			無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A				
保持トルク				0.4Nm					
接続方法				ボールねじ取付					
コントローラ	型式			LC1-1B2VA□-□□ (詳細P.829)					
回生吸収ユニット	型式			LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)					

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450、550
例) LJ1H2021PA-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

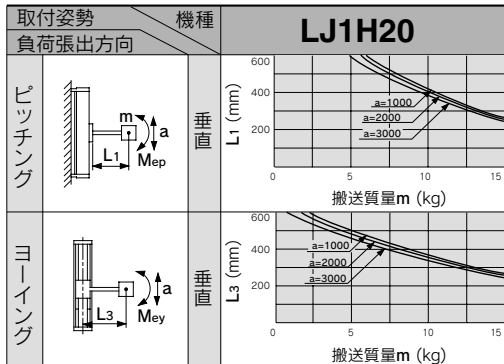
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

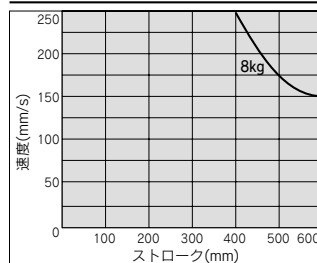
LJ1H2021PA-□□□K(電源電圧AC100V)

アクチュエータの定格内におけるワーク質量・速度・ストロークであれば回生吸収ユニットは非装着が可能となりますが、どのような条件であっても回生吸収ユニットを使用することをお勧めします。

アクチュエータ定格

可搬質量	8kg
最大速度	500mm/s
最大ストローク	600mm

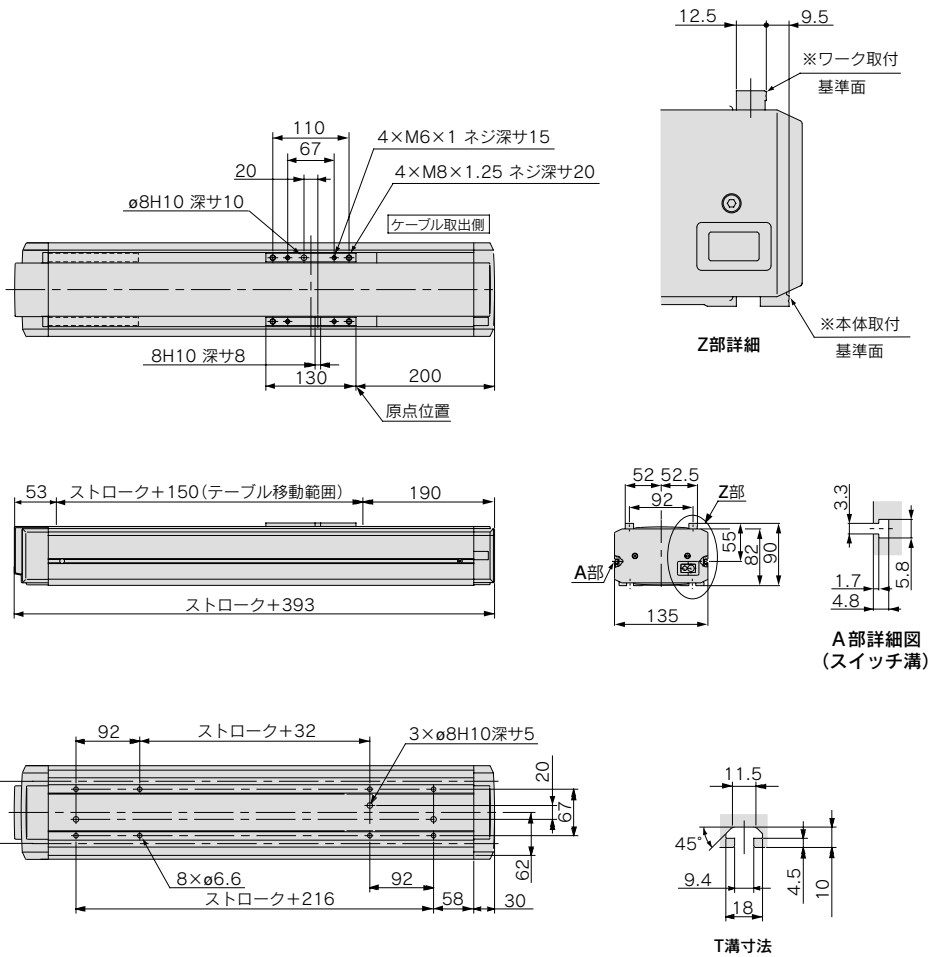
LJ1H2022PA-□□□K(電源電圧AC200V)



上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。
回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□PA

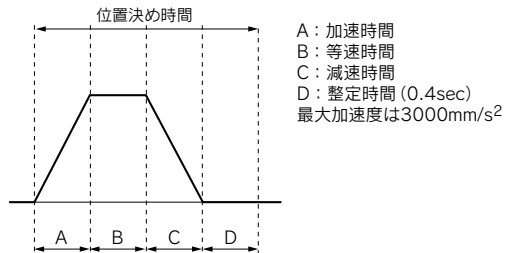


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	1.4	10.4	30.4	60.4
	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。



モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ15mm/リード5mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H202 1 NF-300 K-F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

ケーブル取出方向

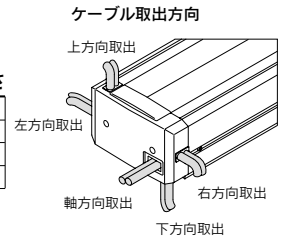
記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。



仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0
	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		250					
	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	インクリメンタル方式							
	送りねじ	転造ボールねじ φ15mm リード5mm							
	ガイド	高剛性直動ガイド							
	モータ/ねじ間結合	カップリング付							
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A						
保持トルク		0.4Nm							
接続方法		ボールねじ取付							
コントローラ	型式	LC1-1B2VF□-□□ (詳細P.829)							
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)							

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450、550
例) LJ1H2021NF-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

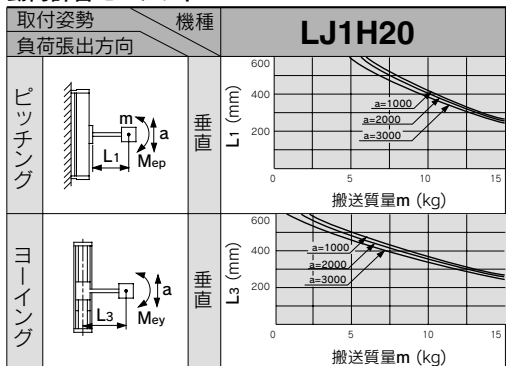
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

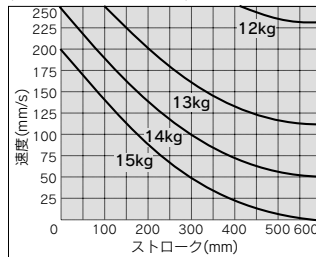
動的許容モーメント



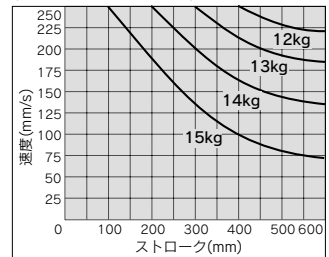
たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

LJ1H2021NF-□□□K
(電源電圧AC100V)



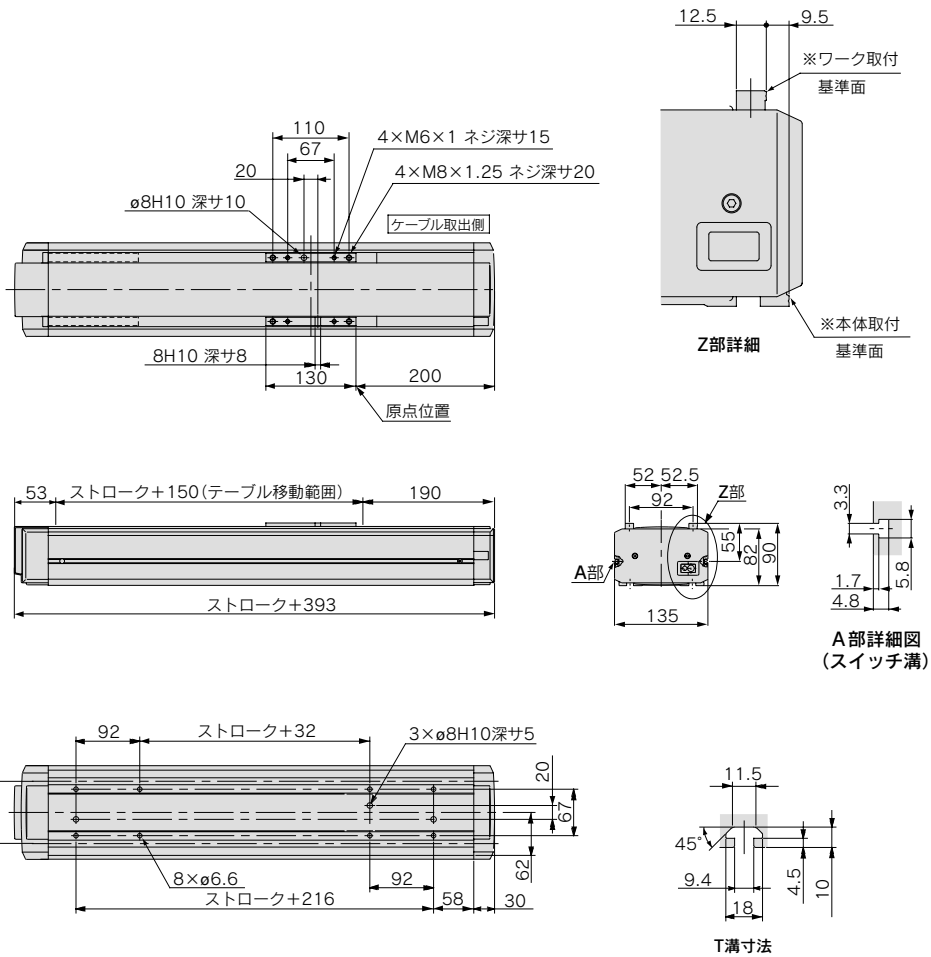
LJ1H2022NF-□□□K
(電源電圧AC200V)



上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。
回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□NF

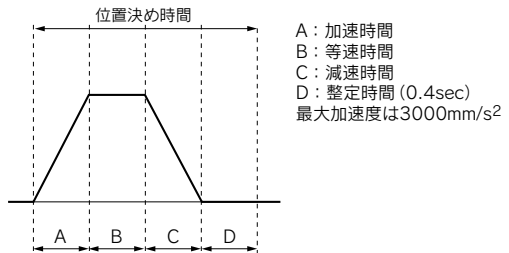


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9

※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

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H202 1 NA - 300 K - F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

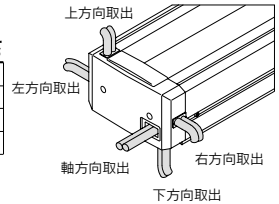
ケーブル取出方向

記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ケーブル取出方向



ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

仕様

		標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	
性能	本体質量	kg		8.0	9.2	10.4	11.5	12.9	14.0	
	使用温度範囲	℃		5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg		8						
	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)						
	エンコーダ			インクリメンタル方式						
	送りねじ			転造ボールねじ φ15mm リード10mm						
	ガイド			高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合			カップリング付						
	電磁ブレーキ	仕様			無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A					
		保持トルク			0.4Nm					
接続方法				ボールねじ取付						
コントローラ	型式			LC1-1B2VA□-□□ (詳細P.829)						
回生吸収ユニット	型式			LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)						

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：150、250、350、450、550
例) LJ1H2021NA-150K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

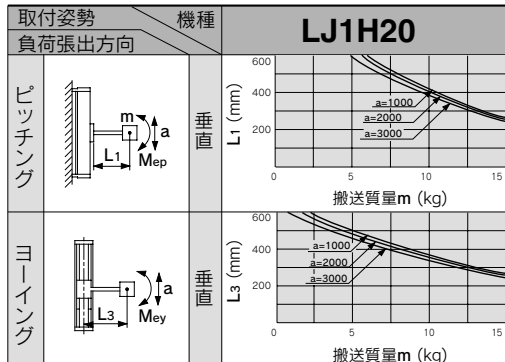
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

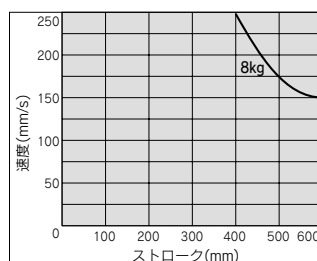
LJ1H2021NA-□□□K(電源電圧AC100V)

アクチュエータの定格内におけるワーク質量・速度・ストロークであれば回生吸収ユニットは非装着が可能となりますが、どのような条件であっても回生吸収ユニットを使用することをお勧めします。

アクチュエータ定格

可搬質量	8kg
最大速度	500mm/s
最大ストローク	600mm

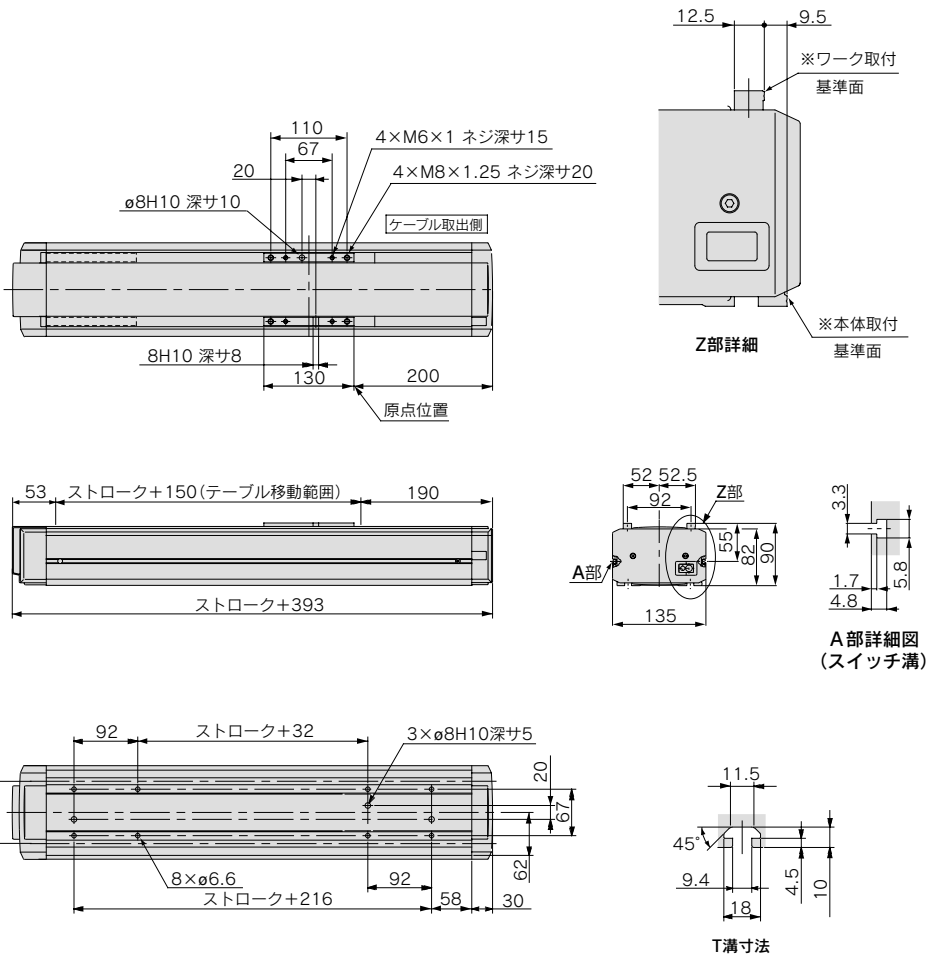
LJ1H2022NA-□□□K(電源電圧AC200V)



上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。
回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□NA

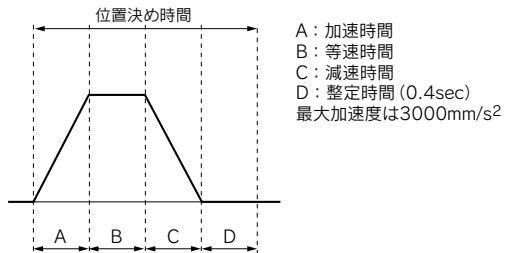


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	1.4	10.4	30.4	60.4
	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。



モータ 標準 垂直取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø20mm/リード10mm

LJ1H30 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H303 1 PA - 300 K - F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

ケーブル取出方向

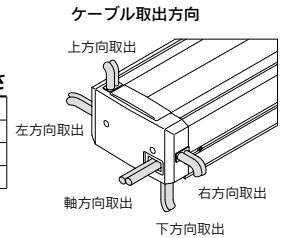
記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。



仕様

		標準ストローク	mm	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		16.3	18.3	20.3	22.3	24.3
	使用温度範囲	°C		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		20				
	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	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ Ø20mm リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.5A					
保持トルク		1.0Nm						
接続方法		ボールねじ取付						
コントローラ	型式	LC1-1B3VA□-□□ (詳細P.829)						
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：250、350、450、550
例) LJ1H3031PA-250K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

許容モーメント(N・m)

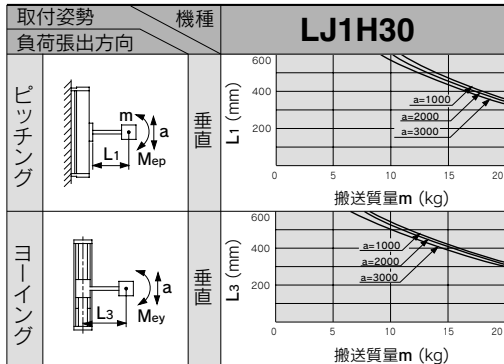
静的許容モーメント

ピッチング	117
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント

動的許容モーメント

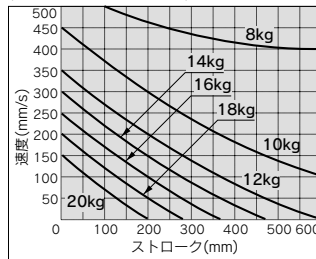
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)



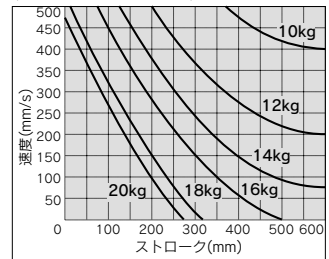
たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

LJ1H3031PA-□□□K
(電源電圧AC100V)



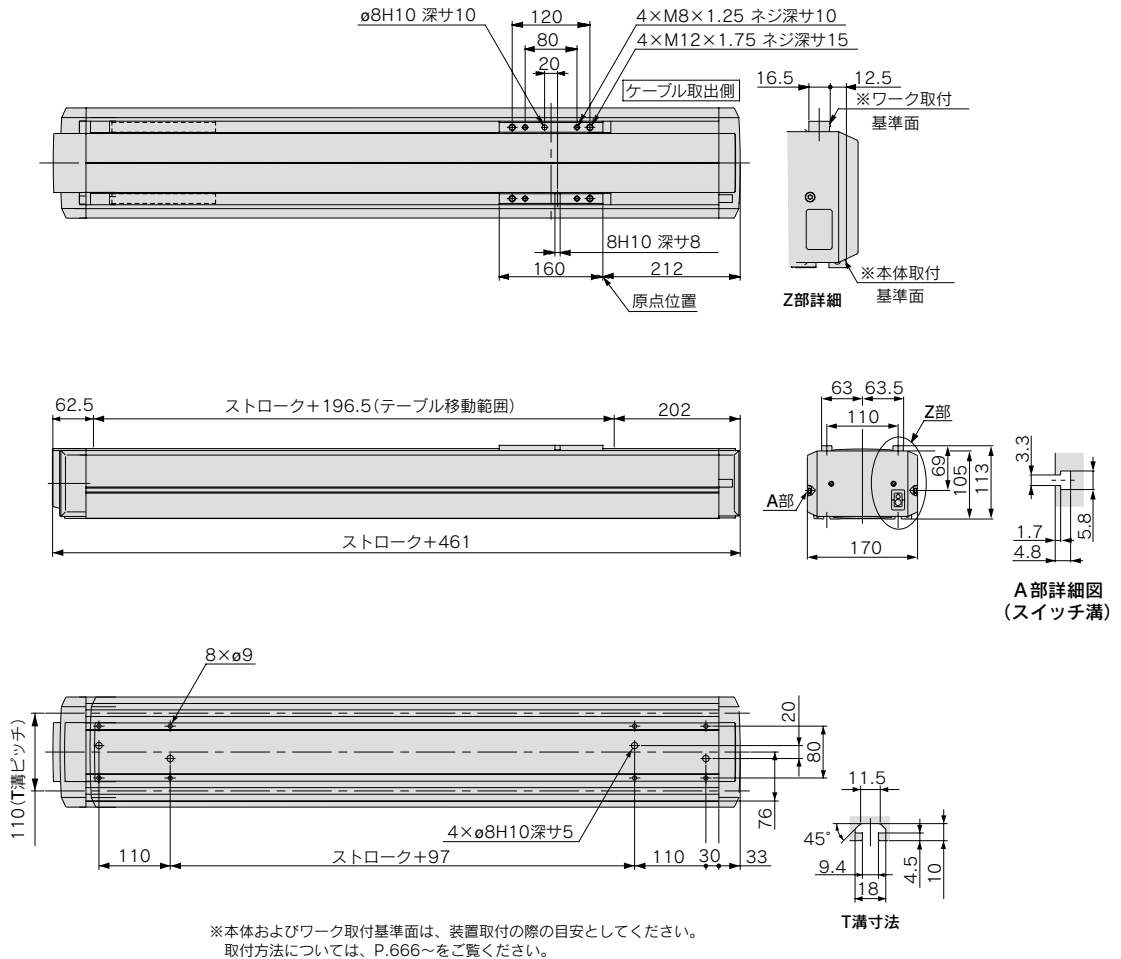
LJ1H3032PA-□□□K
(電源電圧AC200V)



上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。
回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H30 Series

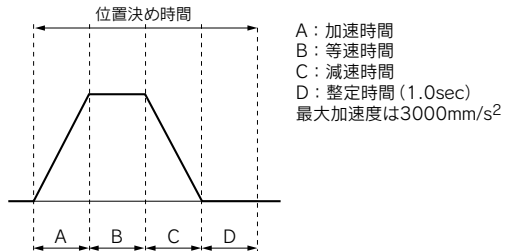
外形寸法図/LJ1H30□PA



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	1.1	2.0	11.0	31.0	61.0
	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1
	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4

※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

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ20mm/リード10mm

LJ1H30 Series

型式表示方法

LC1コントローラ
対応

LJ1H303 1 NA - 300 K - F 2

電源電圧

1	AC100V(50/60Hz)
2	AC200V(50/60Hz)

ケーブル取出方向

記号	アクチュエータケーブル	ブレーキケーブル
F	軸方向	左方向
R	右方向	軸方向
L	左方向	軸方向
T	上方向	軸方向
B	下方向	軸方向

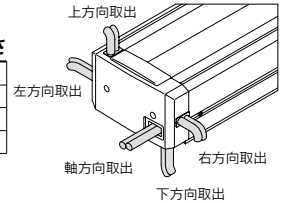
ケーブル長さ

2	2m
3	3m
4	4m
5	5m

ストローク(mm)

標準ストロークをご参照ください。

ケーブル取出方向



仕様

		標準ストローク	mm	200	300	400	500	600
性能	本体質量	kg		16.3	18.3	20.3	22.3	24.3
	使用温度範囲	°C		5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg		20				
	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	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ20mm リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.5A					
保持トルク		1.0Nm						
接続方法		ボールねじ取付						
コントローラ	型式	LC1-1B3VA□-□□ (詳細P.829)						
回生吸収ユニット	型式	LC7R-K1□A□□ (詳細P.846)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については品番末尾に-X2と記入の上手配してください。
適用ストローク：250、350、450、550
例) LJ1H3031NA-250K-F2-X2



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ヨーイング	123

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

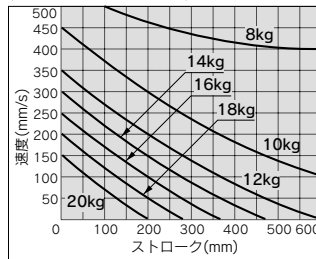
動的許容モーメント

取付姿勢	機種	機種
負荷張出方向	LJ1H30	垂直
ピッチング		
ヨーイング	垂直	

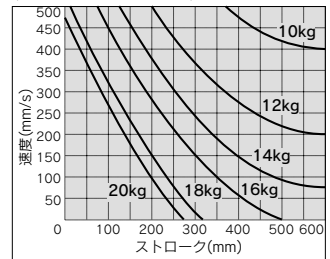
たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット選定基準

LJ1H3031NA-□□□K
(電源電圧AC100V)



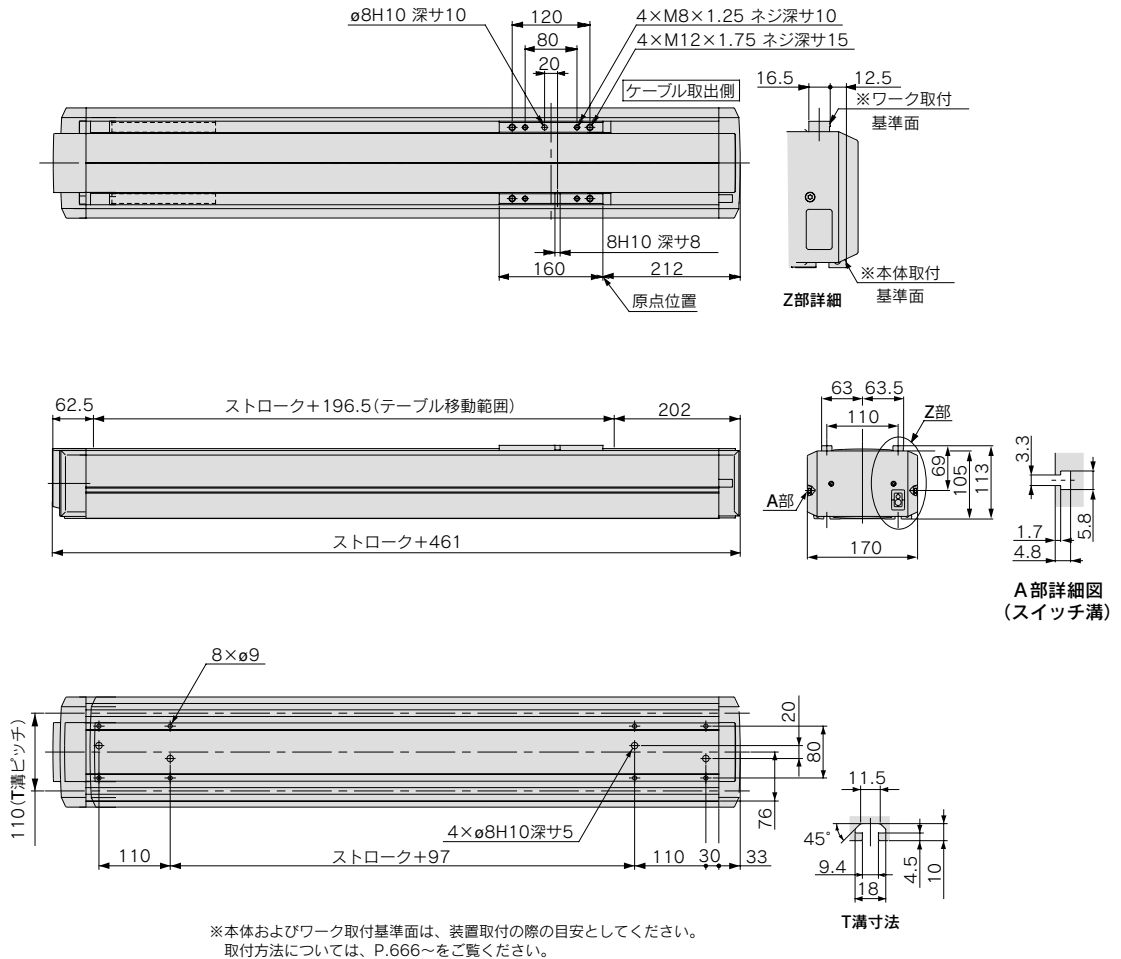
LJ1H3032NA-□□□K
(電源電圧AC200V)



上記グラフの線より上になる条件でアクチュエータを動作させた場合、必ず回生吸収ユニットをご使用ください。
回生吸収ユニットにつきましては、P.846を必ずご参照ください。
ブレーキ配線につきましては、P.850をご参照ください。

LJ1H30 Series

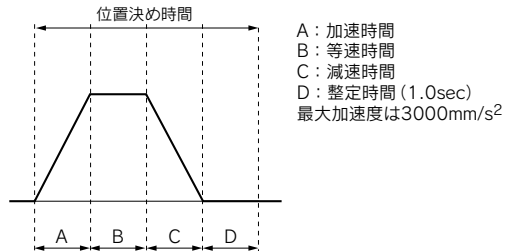
外形寸法図/LJ1H30□NA



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	2.0	11.0	31.0	61.0
	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1
	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4

※運転条件によって多少異なります。



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
50W

高剛性
直動
ガイド

研削ポールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **PB** - **300** - **F** **W** - X10

ストローク (mm)
詳細はP.548をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点) NPN/2ヶ

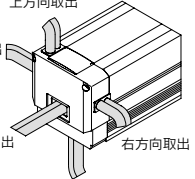
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製	HC-PQ053	50W	MR-C10A1	AC100/115V
R12				MR-C10A	AC200/230V
R10				—	—

※ R11、R12の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1H10 Series

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	4.8	5.6	6.4	7.1	7.9
	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	600				
	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(50W)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
スイッチ	型式	D-Y7GL					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

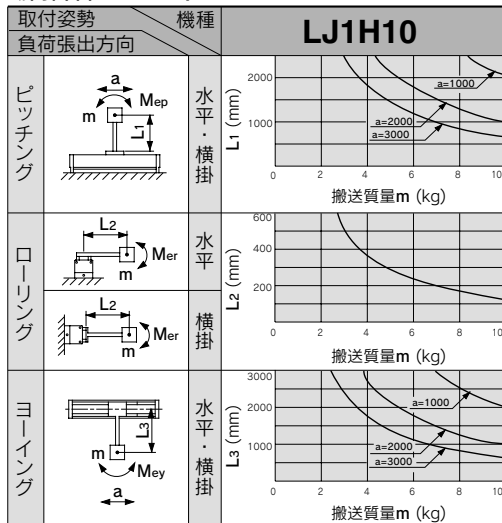
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
50W

高剛性
直動
ガイド

研削ポールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **PB** - **300** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.550をご参照
ください。

CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ヶ
W	N.C.(B接点)NPN/2ヶ

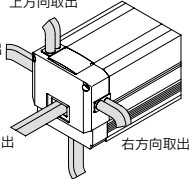
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製*2	HC-PQ053	50W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R12				MR-C10A-UE	AC200/230V
R19				—	—
R10 *1				—	—
RK11		HC-KFS053	50W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK12				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK19				—	—
RK10 *1				—	—
RP11		HF-KP053	50W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP12				MR-J3-10A	AC200/230V
RP19	—			—	
RP10 *1	—			—	

*1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

*2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

*3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	4.8	5.6	6.4	7.1	7.9
	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	600				
	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(50W)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

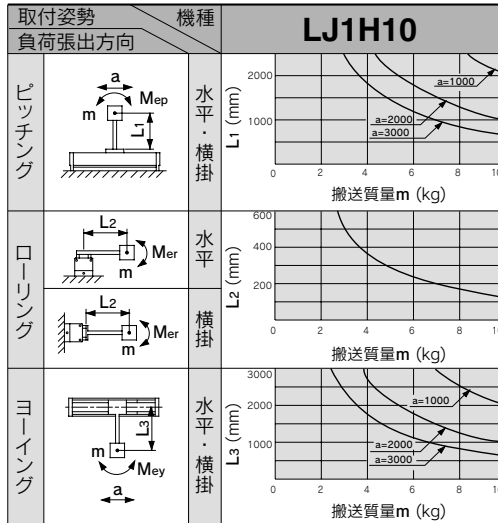
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

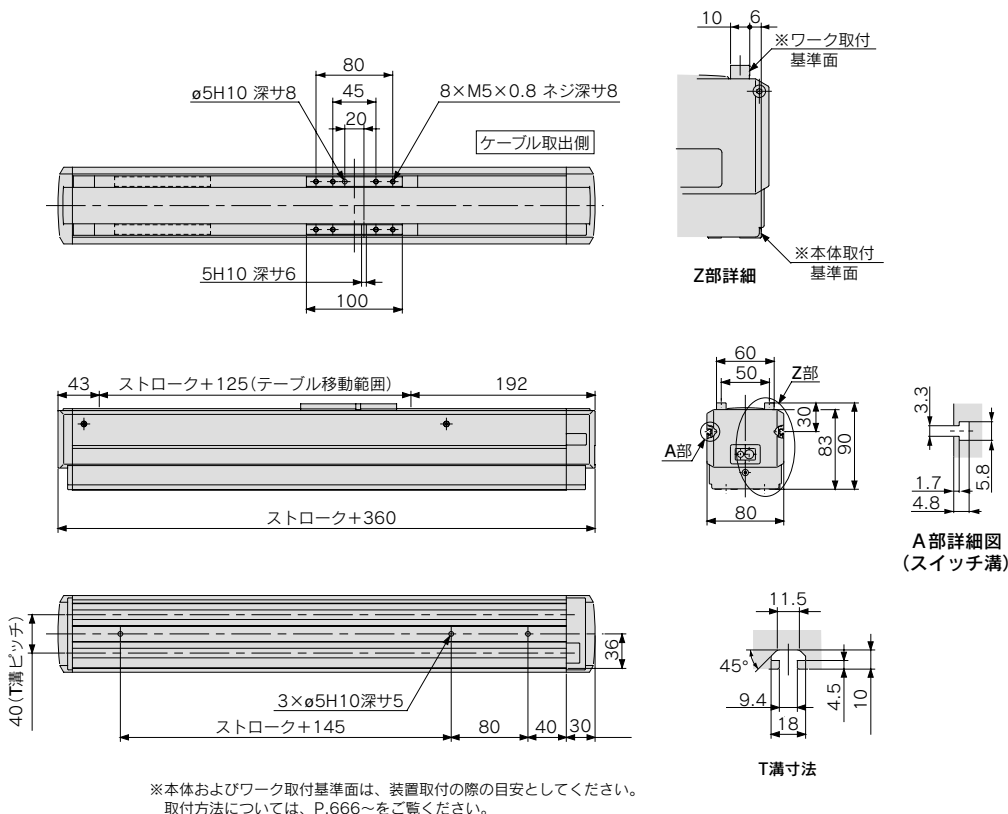
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H10□1□PB (X10)

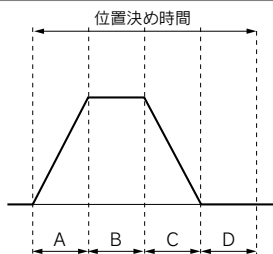


- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

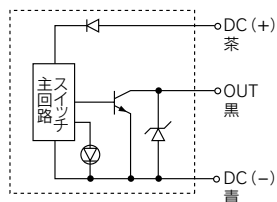
※運転条件によって多少異なります。



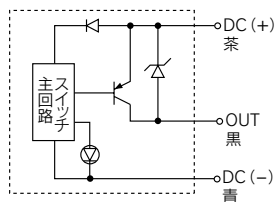
- A: 加速時間
- B: 等速時間
- C: 減速時間
- D: 整定時間 (0.3sec) ※
- 最大加速度は3000mm/s²
- ※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
50W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **NB** - **300** - **F** **W** - X10

ストローク (mm)
詳細はP.553をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点) NPN/2ケ

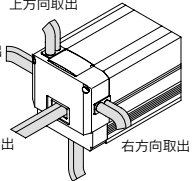
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製	HC-PQ053	50W	MR-C10A1	AC100/115V
R12				MR-C10A	AC200/230V
R10				—	—

※ R11、R12の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	4.8	5.6	6.4	7.1	7.9
	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	600				
	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(50W)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)					

中間ストローク
 左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

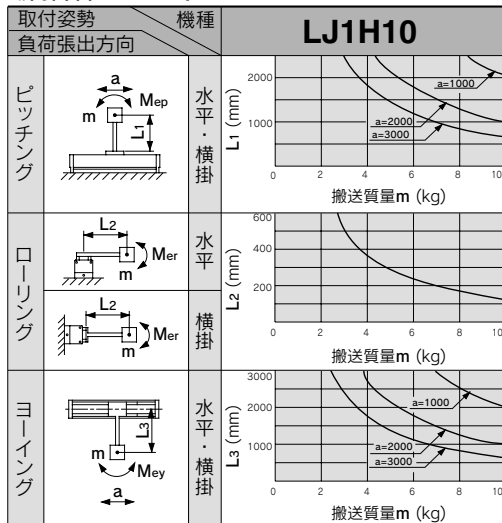
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

モータ 標準外

水平取付仕様

LJ1H10 Series

モータ出力

50W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ

φ12mm/リード12mm

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **NB** - **300** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.555をご参照
ください。

CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ケ
W	N.C.(B接点)NPN/2ケ

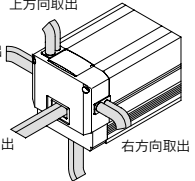
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製※2	HC-PQ053	50W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R12				MR-C10A1-UE	AC200/230V
R19				—	—
R10 ※1				—	—
RK11		HC-KFS053	50W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK12				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK19				—	—
RK10 ※1				—	—
RP11		HF-KP053	50W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP12				MR-J3-10A	AC200/230V
RP19				—	—
RP10 ※1				—	—

※1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

※3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様

(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	4.8	5.6	6.4	7.1	7.9
	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	600				
	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(50W)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)					

中間ストローク
左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

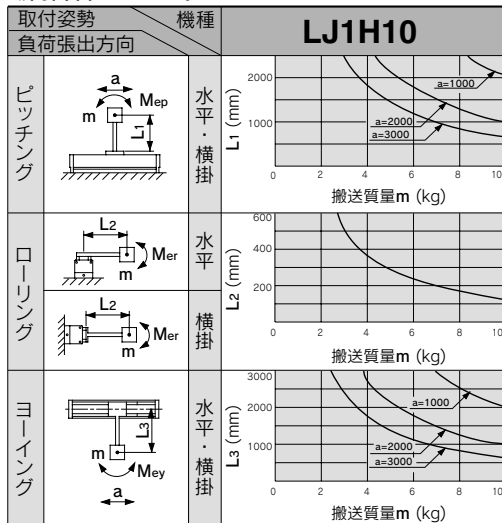
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

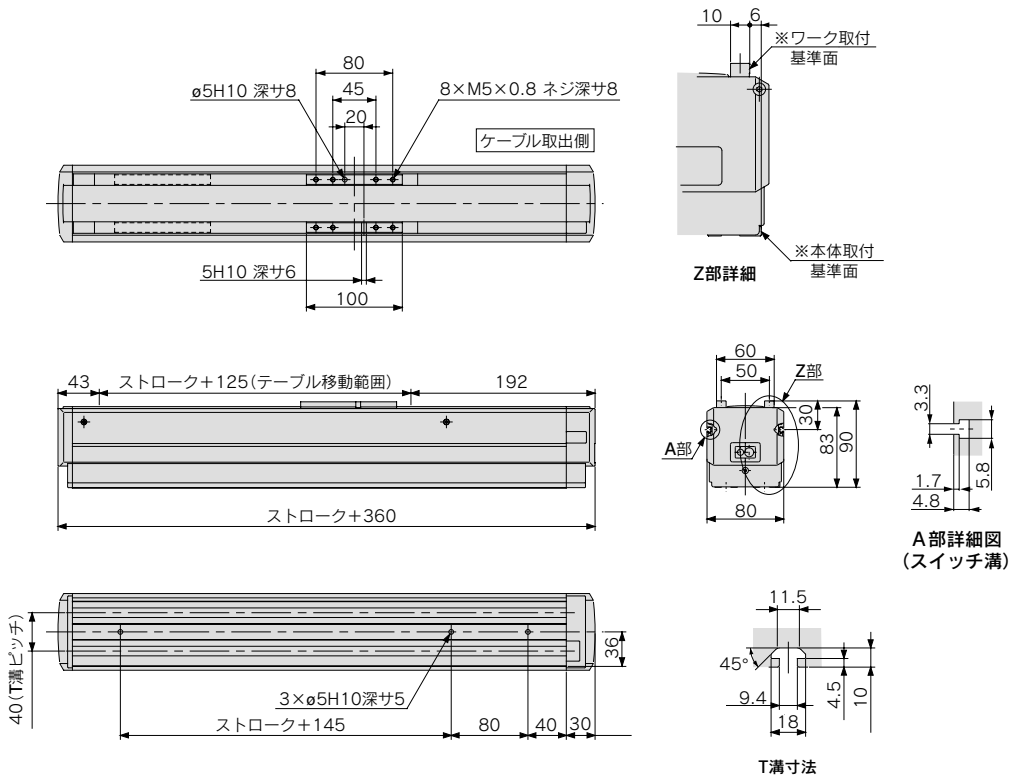
X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

外形寸法図 / LJ1H10□1□NB (X10)

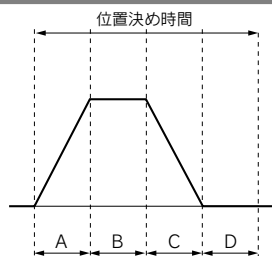


※本体およびフーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

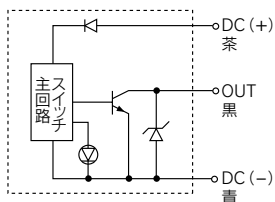
※運転条件によって多少異なります。



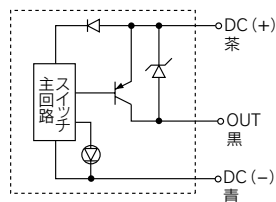
A : 加速時間
B : 等速時間
C : 減速時間
D : 整定時間 (0.3sec) ※
最大加速度は3000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ **標準外**

水平取付仕様

LJ1H10 Series

モータ出力

50W

高剛性
直動
ガイド

ガイド

すべりねじ

Ø20mm/リード20mm

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **SC** - **300** - **F** **W** - X10

● ストローク (mm)
詳細はP.558をご参照
ください。

● ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

● スイッチ

無記号	なし
W	N.C.(B接点)NPN/2ケ

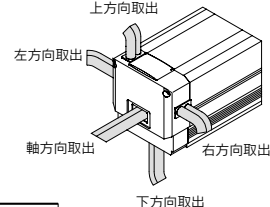
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



● モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製	HC-PQ053	50W	MR-C10A1	AC100/115V
R12				MR-C10A	AC200/230V
R10				—	—

※ R11、R12の場合はモータ/ドライバが含まれています。

モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様

(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

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(モータなし)	kg	4.9	5.8	6.8	7.6	8.4	9.3	10.1	10.9	11.8	12.6
	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									
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1									
主要部品	モータ	ACサーボモータ(50W)										
	エンコーダ	インクリメンタル方式										
	送りねじ	すべりねじ $\phi 20\text{mm}$ リード20mm										
	ガイド	高剛性直動ガイド										
	モータ/ねじ間結合	カップリング付										
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)										

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

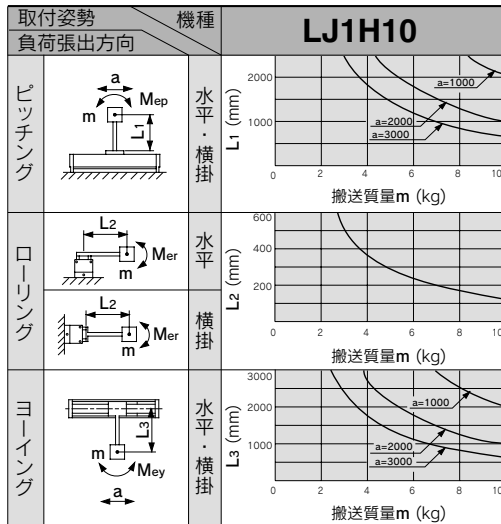
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

モータ 標準外

水平取付仕様

LJ1H10 Series

モータ出力

50W

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ

φ20mm/リード20mm

型式表示方法

LJ1H10 R11 SC - 300 - F H - X10 - Q

ストローク (mm)
詳細はP.560をご参照
ください。

CEマーキング

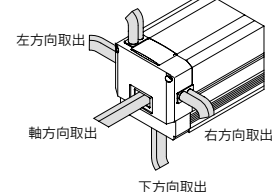
ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ケ
W	N.C.(B接点)NPN/2ケ

ケーブル取出方向
上方向取出



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製*2	HC-PQ053	50W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R12				MR-C10A-UE	AC200/230V
R19				—	—
R10*1				—	—
RK11		HC-KFS053	50W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK12				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK19				—	—
RK10*1				—	—
RP11		HF-KP053	50W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP12				MR-J3-10A	AC200/230V
RP19	—			—	
RP10*1	—			—	

*1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

*2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

*3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様

(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

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(モータなし)	kg	4.9	5.8	6.8	7.6	8.4	9.3	10.1	10.9	11.8	12.6
	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									
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1									
主要部品	モータ		ACサーボモータ(50W)									
	エンコーダ		インクリメンタル方式									
	送りねじ		すべりねじ $\phi 20\text{mm}$ リード20mm									
	ガイド		高剛性直動ガイド									
スイッチ	モータ/ねじ間結合		カップリング付									
	型式		D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)									

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

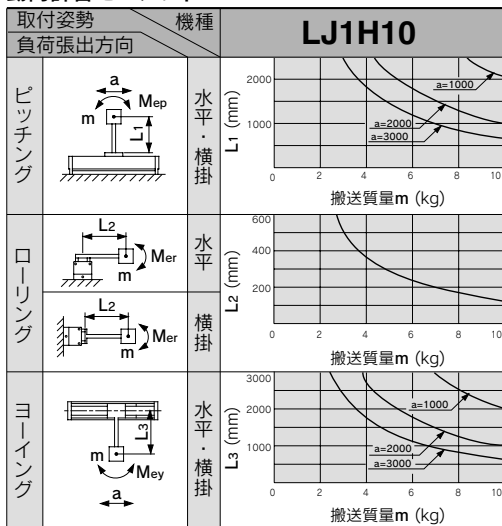
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ローリング	12.8
ヨーイング	10.2

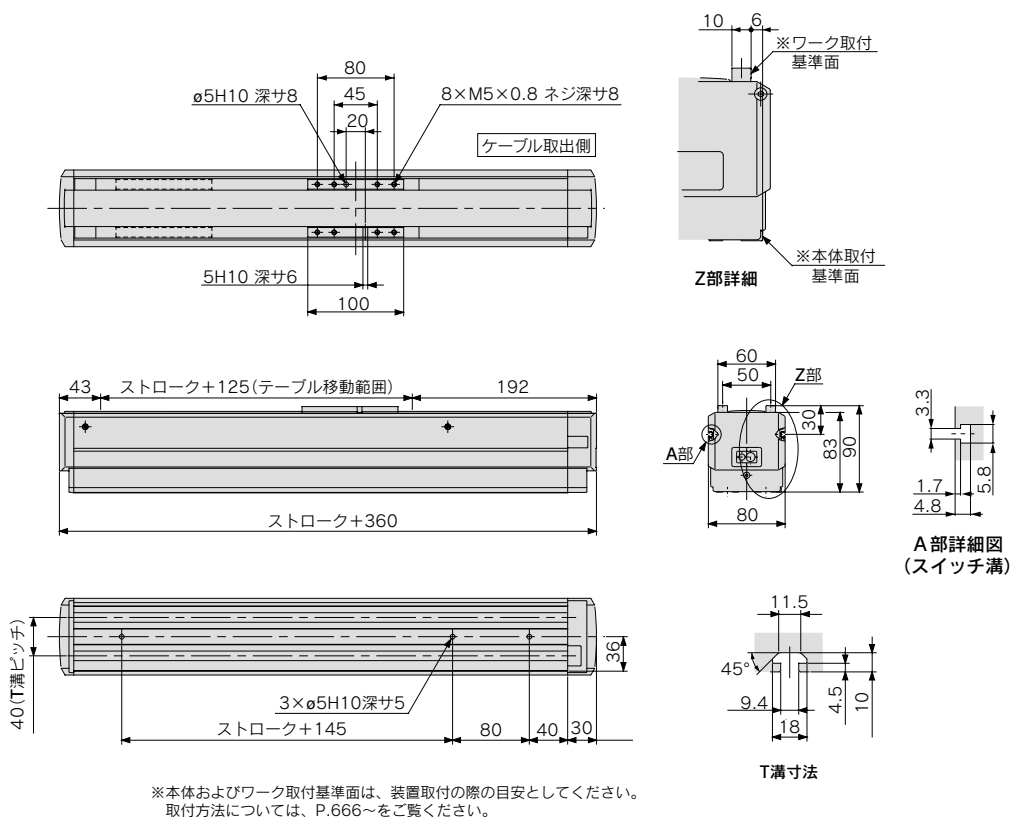
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハング量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H10□1□SC(X10)



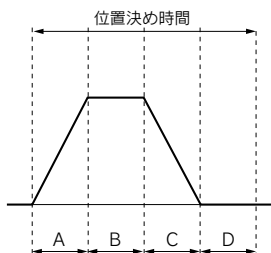
※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

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	0.5	1.4	10.4	50.4	100.4	
	100	0.4	0.5	1.4	5.4	10.4	
	250	0.4	0.5	0.9	2.5	4.5	
	500	0.4	0.5	0.8	1.6	2.6	

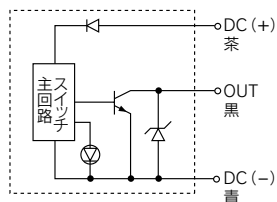
※運転条件によって多少異なります。



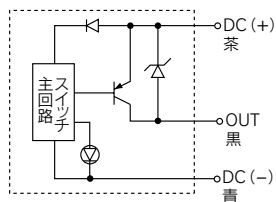
A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.3sec) ※
最大加速度は2000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21 PA** - **300** - **F** **W** - X10

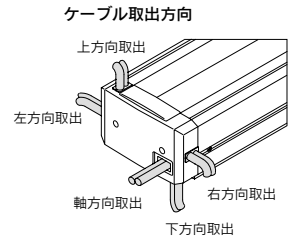
ストローク(mm)
詳細はP.563をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20				—	—

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.2	8.4	9.6	10.7	12.1	13.2
	使用温度範囲	℃	5～40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
スイッチ	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク
左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

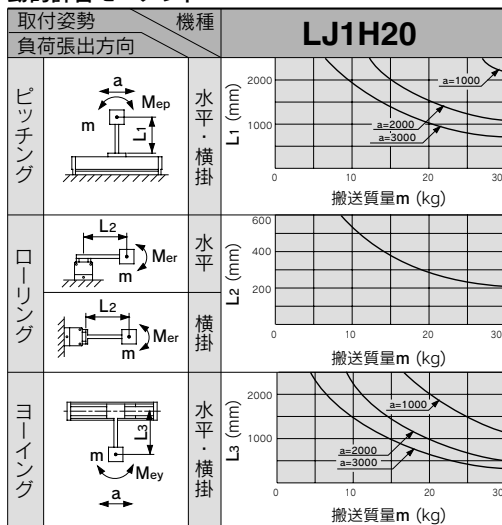
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ポールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21 PA** - **300** - **F H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.565をご参照
ください。

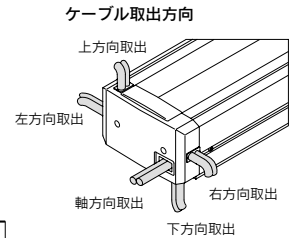
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ケ
W	N.C.(B接点)NPN/2ケ



モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製*2	HC-PQ13	100W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R22				MR-C10A-UE	AC200/230V
R29				—	—
R20 *1		—	—	—	—
RK21		HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK22				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK29				—	—
RK20 *1		—	—	—	—
RP21		HF-KP13	100W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP22				MR-J3-10A	AC200/230V
RP29				—	—
RP20 *1		—	—	—	—

*1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

*2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

*3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

	標準ストローク	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.2	8.4	9.6	10.7	12.1	13.2
	使用温度範囲	℃	5～40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク
左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

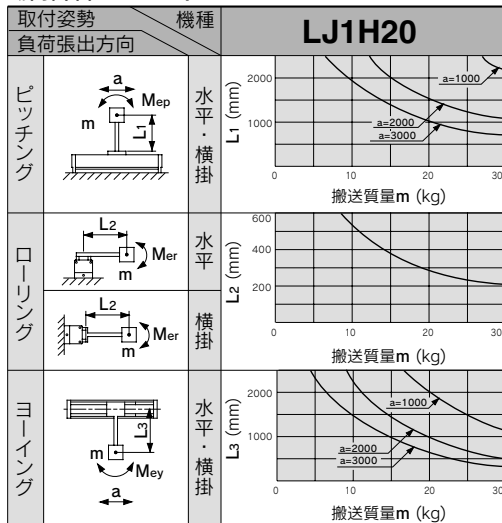
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

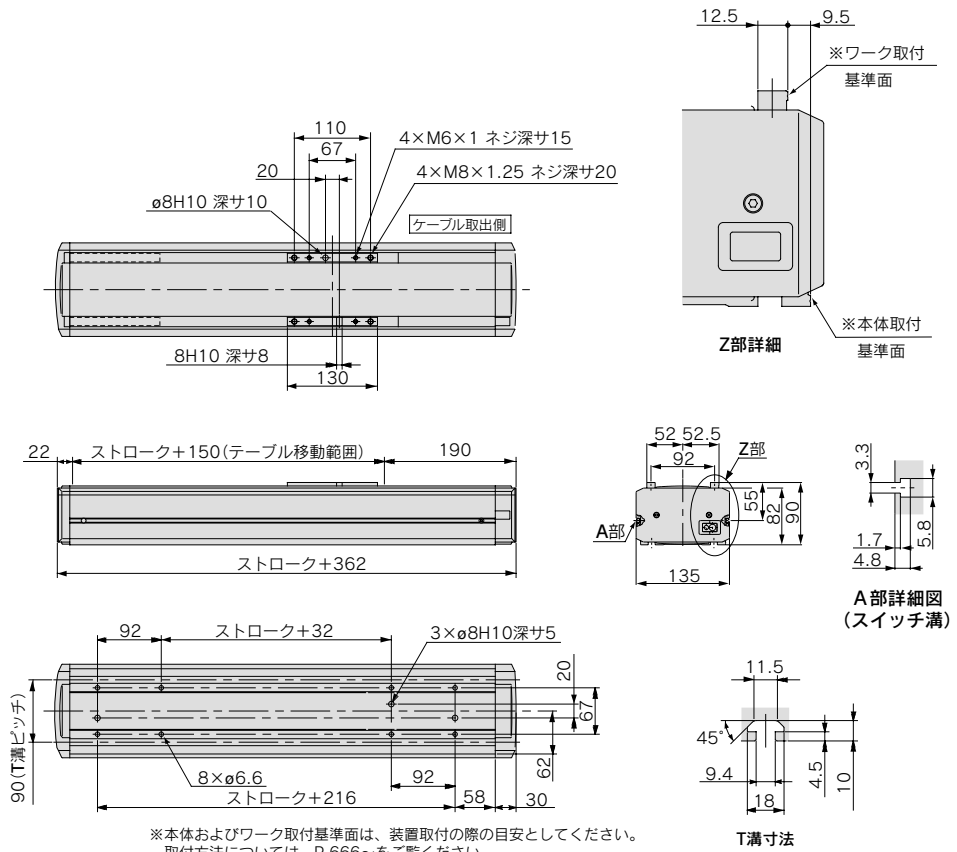
X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

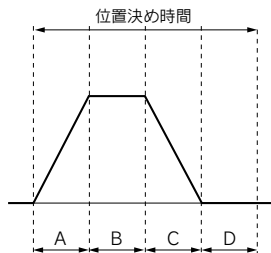
外形寸法図/LJ1H20□2□PA(X10)



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	1.4	10.4	30.4	60.4
	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

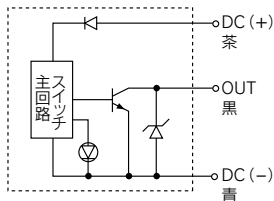
※運転条件によって多少異なります。



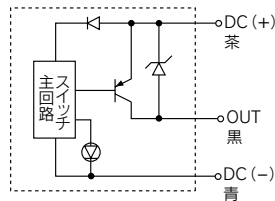
- A: 加速時間
- B: 等速時間
- C: 減速時間
- D: 整定時間(0.4sec)※
- ※最大加速度は3000mm/s²
- ※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø15mm/リード20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **PC** - 500 - F W - X10

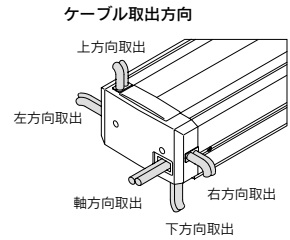
ストローク(mm)
詳細はP.568をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22		—	—	MR-C10A	AC200/230V
R20		—	—	—	—

※ R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメカにお問合せください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量(モータなし)	kg	12.1	13.2	14.4	15.6	16.8	18.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000	1000	930	740	600	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード20mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

注) 搬送質量によっては速度が制限される場合があります。搬送質量毎の最大速度については各モータメカへお問合せください。

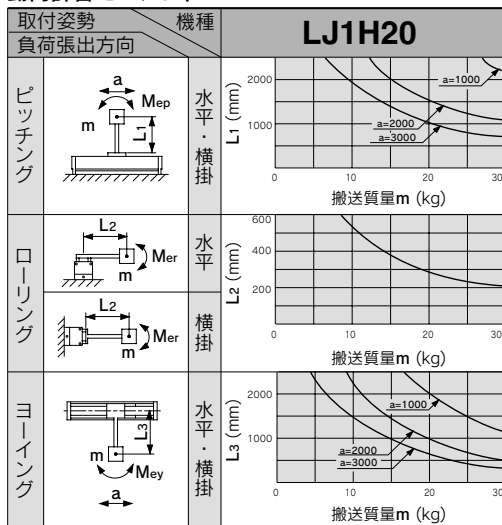
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
φ15mm/リード20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **PC** - 500 - F H - X10 - Q

ストローク (mm)
詳細はP.570をご参照
ください。

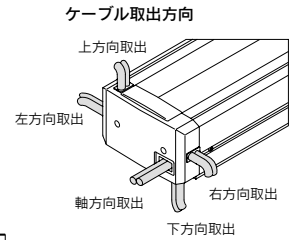
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ヶ
W	N.C.(B接点)NPN/2ヶ



モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製*2	HC-PQ13	100W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R22				MR-C10A-UE	AC200/230V
R29				—	—
R20*1		—	—	—	—
RK21		HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK22				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK29				—	—
RK20*1		—	—	—	—
RP21		HF-KP13	100W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP22				MR-J3-10A	AC200/230V
RP29				—	—
RP20*1				—	—

*1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

*2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

*3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量(モータなし)	kg	12.1	13.2	14.4	15.6	16.8	18.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000	1000	930	740	600	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ ϕ 15mm リード20mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

注) 搬送質量によっては速度が制限される場合があります。搬送質量毎の最大速度については各モータメーカーへお問合せください。

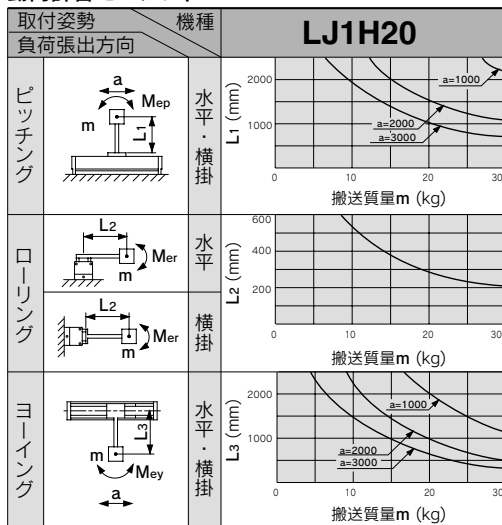
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

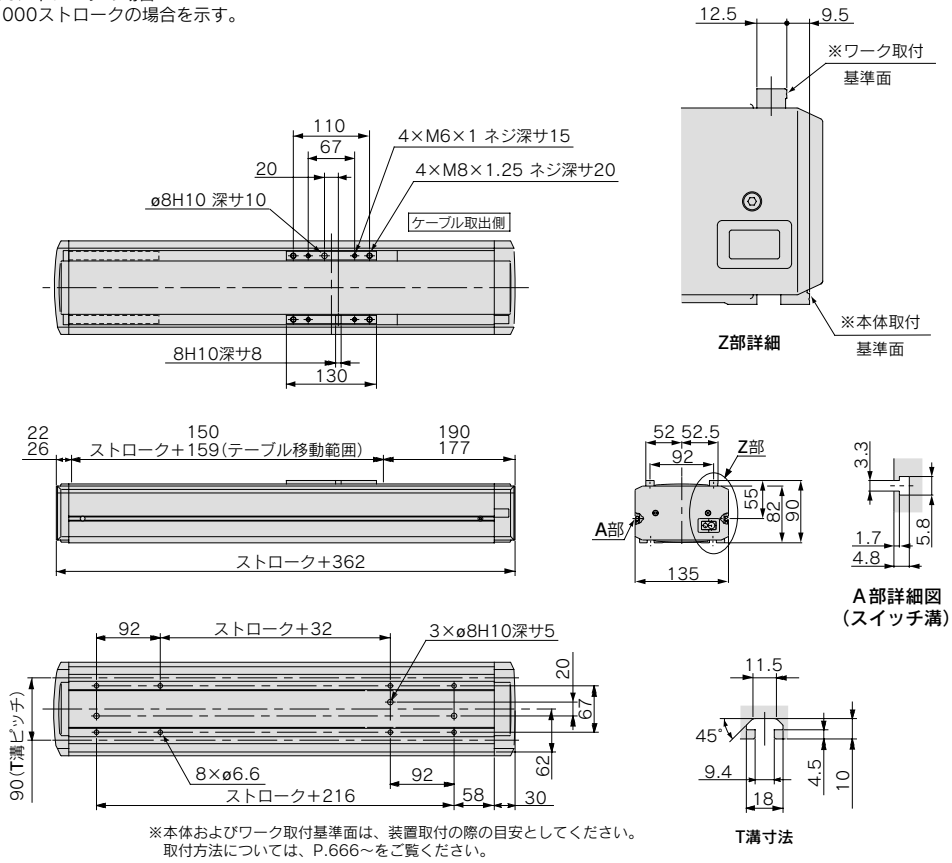
動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H20□2□PC(X10)

寸法が2段のものについて
 上段→500, 600ストロークの場合
 下段→700~1000ストロークの場合を示す。

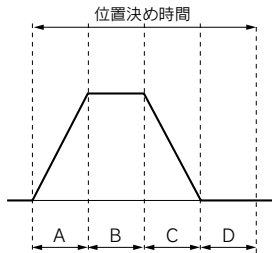


- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

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	1.5	10.5	50.5	100.5
	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5
	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9

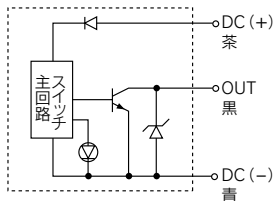
※運転条件によって多少異なります。



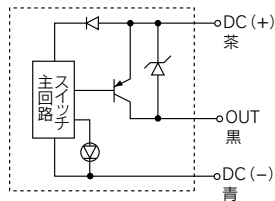
A: 加速時間
 B: 等速時間
 C: 減速時間
 D: 整定時間 (0.4sec) ※
 最大加速度は2000mm/s²
 ※SMC製コントローラLC1シリーズ
 使用時での目安であり、ドライバ
 の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **NA** - **300** - **F** **W** - X10

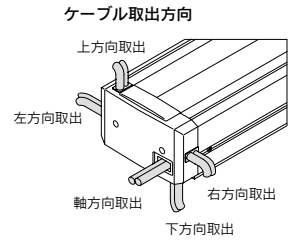
ストローク(mm)
詳細はP.573をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20				—	—

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.2	8.4	9.6	10.7	12.1	13.2
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
スイッチ	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク
 左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

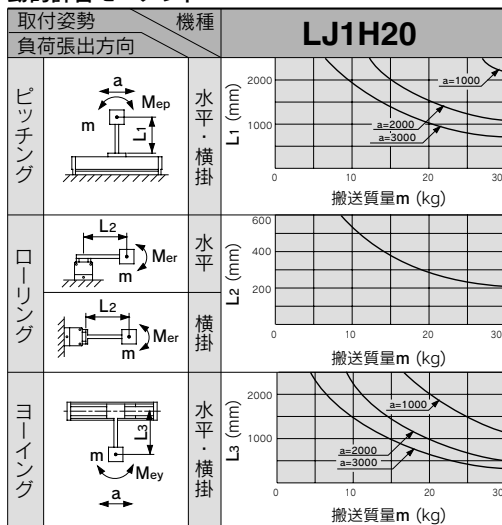
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **NA** - **300** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.575をご参照
ください。

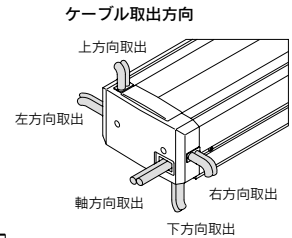
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C. (B接点) PNP/2ケ
W	N.C. (B接点) NPN/2ケ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製*2	HC-PQ13	100W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R22				MR-C10A-UE	AC200/230V
R29				—	—
R20 *1		—	—	—	—
RK21		HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK22				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK29				—	—
RK20 *1		—	—	—	—
RP21		HF-KP13	100W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP22				MR-J3-10A	AC200/230V
RP29	—			—	
RP20 *1	—	—	—	—	

*1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

*2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

*3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.2	8.4	9.6	10.7	12.1	13.2
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード10mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク
 左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

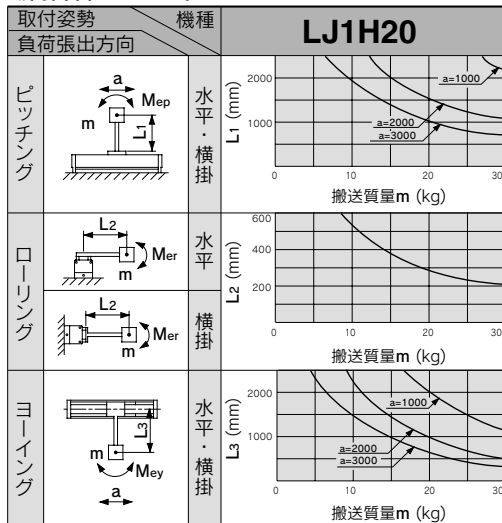
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6

LZ

LC3F2

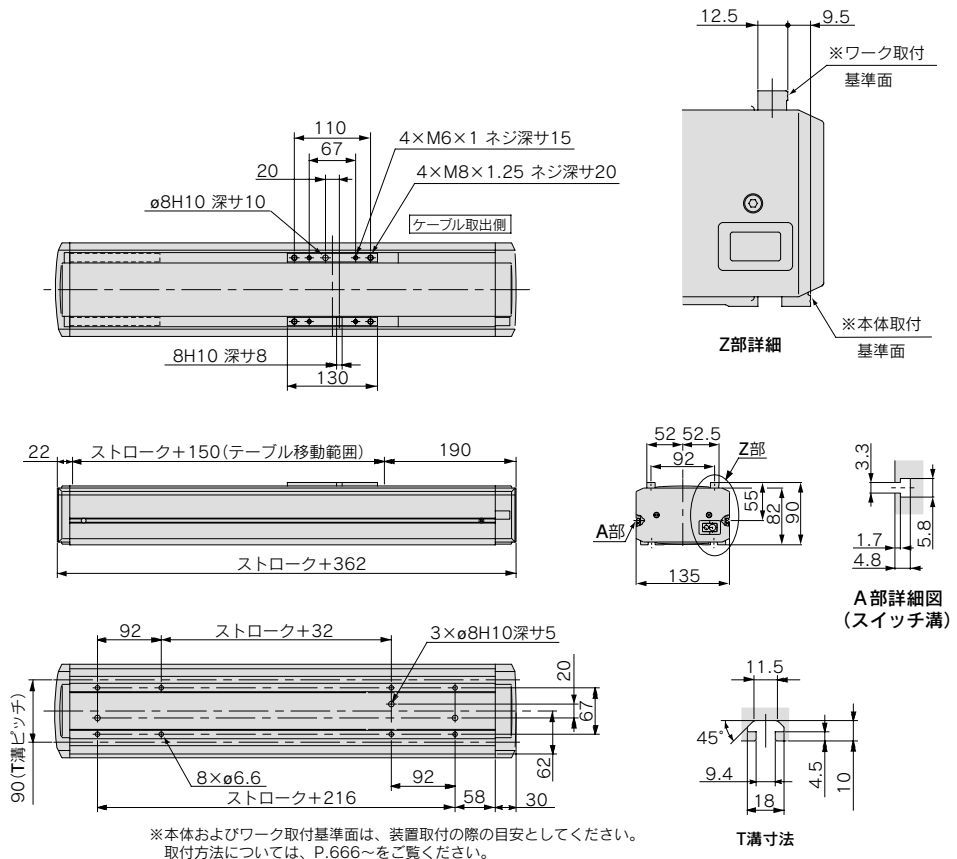
X

D

E-MY

LJ1H20 Series

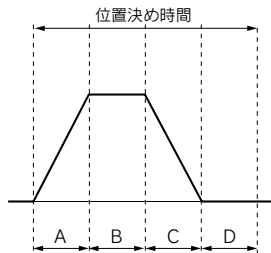
外形寸法図/LJ1H20□2□NA(X10)



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	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	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

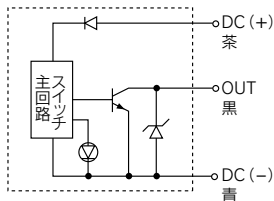
※運転条件によって多少異なります。



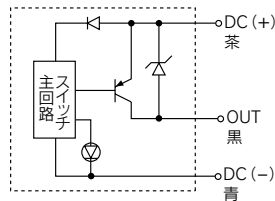
- A: 加速時間
- B: 等速時間
- C: 減速時間
- D: 整定時間 (0.4sec) ※
- 最大加速度は3000mm/s²
- ※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **NC** - **500** - **F** **W** - X10

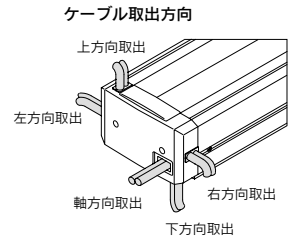
ストローク (mm)
詳細はP.578をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点) NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20				—	—

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量(モータなし)	kg	12.1	13.2	14.4	15.6	16.8	18.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000	1000	930	740	600	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード20mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

注) 搬送質量によっては速度が制限される場合があります。搬送質量毎の最大速度については各モータメカへお問合せください。

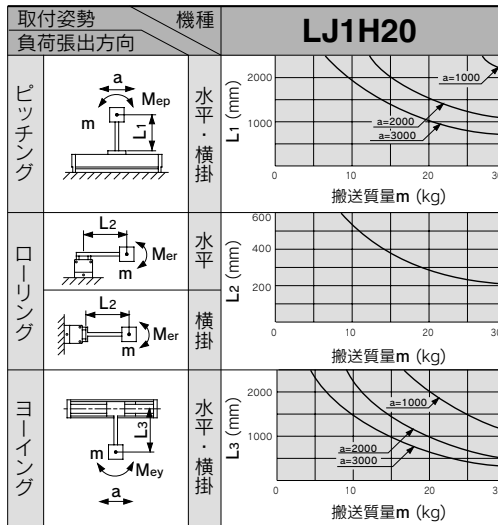
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

モータ 標準外

水平取付仕様

LJ1H20 Series

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード20mm

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **NC** - **500** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.580をご参照
ください。

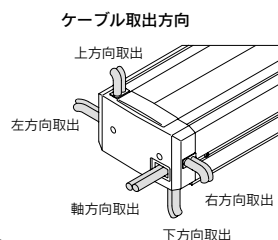
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ヶ
W	N.C.(B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製*2	HC-PQ13	100W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R22				MR-C10A-UE	AC200/230V
R29				—	—
R20 *1		—	—	—	—
RK21		HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK22				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK29				—	—
RK20 *1		—	—	—	—
RP21		HF-KP13	100W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP22				MR-J3-10A	AC200/230V
RP29	—			—	
RP20 *1	—			—	

*1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

*2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

*3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	500	600	700	800	900	1000
性能	本体質量(モータなし)	kg	12.1	13.2	14.4	15.6	16.8	18.0
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)					
	可搬質量	kg	30					
	最大速度 ^{注)}	mm/s	1000	1000	930	740	600	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード20mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

注) 搬送質量によっては速度が制限される場合があります。搬送質量毎の最大速度については各モータメーカーへお問合せください。

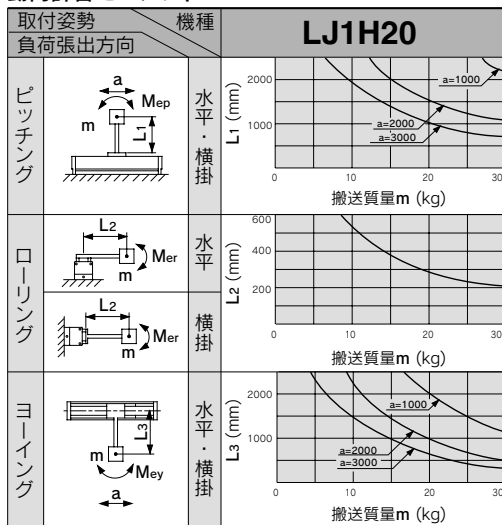
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

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

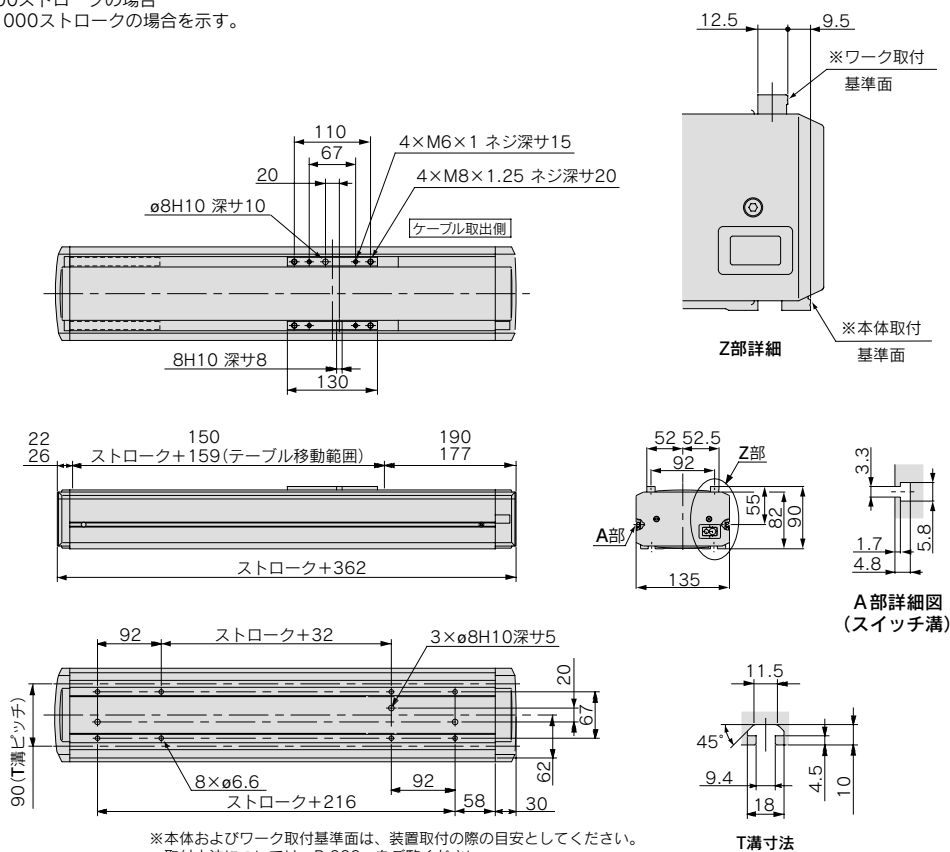
動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H20□2□NC (X10)

寸法が2段のものについて
 上段→500、600ストロークの場合
 下段→700～1000ストロークの場合を示す。

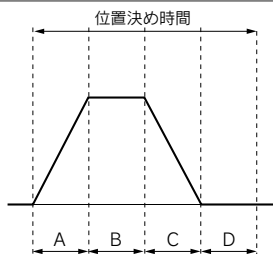


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666～をご覧ください。

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	1.5	10.5	50.5	100.5
	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5
	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9

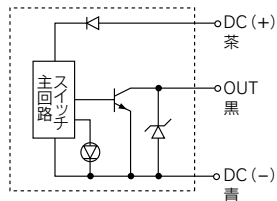
※運転条件によって多少異なります。



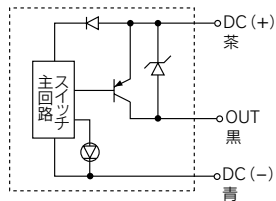
A: 加速時間
 B: 等速時間
 C: 減速時間
 D: 整定時間 (0.4sec) ※
 最大加速度は2000mm/s²
 ※SMC製コントローラLC1シリーズ
 使用時での目安であり、ドライバ
 の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ
Ø20mm/リード20mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 R21 SC - 300 - F W - X10

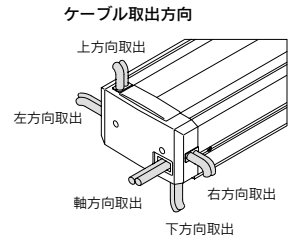
ストローク (mm)
詳細はP.583をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20				—	—

※ R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.5	8.5	9.6	10.8	12.3	13.8	16.3	16.8	18.6	20.4	24.2
	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										
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1										
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)											
	エンコーダ	インクリメンタル方式											
	送りねじ	すべりねじ $\phi 20\text{mm}$ リード20mm											
	ガイド	高剛性直動ガイド											
	モータ／ねじ間結合	カップリング付											
リミットスイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)											

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

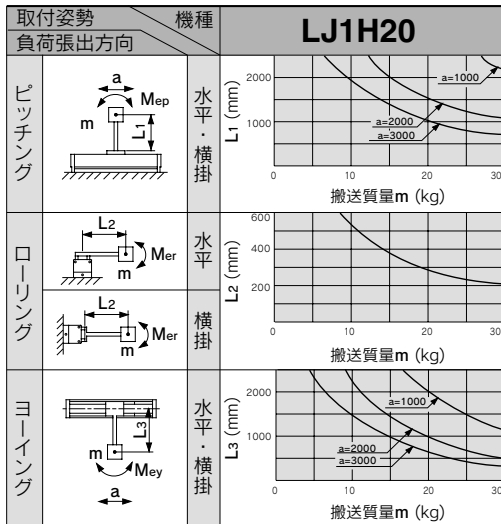
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
 a : ワークの加速度 (mm/s²)
 Me : 動的モーメント
 L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

モータ 標準外

水平取付仕様

LJ1H20 Series

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ
Ø20mm/リード20mm

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **SC** - **300** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.585をご参照
ください。

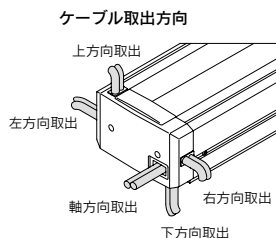
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C. (B接点) PNP/2ケ
W	N.C. (B接点) NPN/2ケ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製*2	HC-PQ13	100W	MR-C10A1-UE	AC100/115V
R22				MR-C10A-UE	AC200/230V
R29				—	—
R20 *1		—	—	—	—
RK21		HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK22				MR-J2S-10A	AC200/230V
RK29				—	—
RK20 *1		—	—	—	—
RP21		HF-KP13	100W	MR-J3-10A1	AC100/115V
RP22				MR-J3-10A	AC200/230V
RP29				—	—
RP20 *1		—	—	—	—

*1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

*2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

*3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.5	8.5	9.6	10.8	12.3	13.8	16.3	16.8	18.6	20.4	24.2
	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										
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1										
主要部品	モータ	ACサーボモータ(100W)											
	エンコーダ	インクリメンタル方式											
	送りねじ	すべりねじ $\phi 20\text{mm}$ リード20mm											
	ガイド	高剛性直動ガイド											
	モータ／ねじ間結合	カップリング付											
リミットスイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)											

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

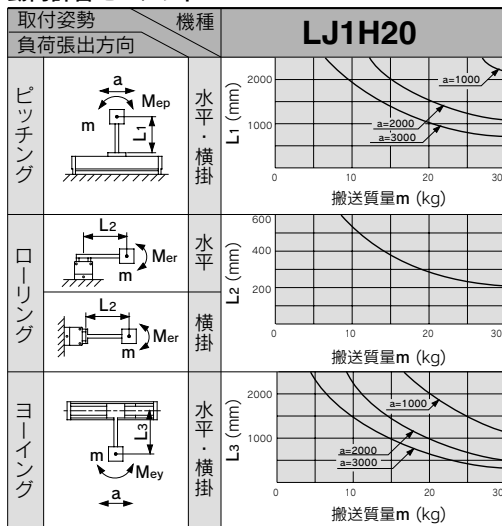
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	83
ヨーイング	75

m : 搬送質量 (kg)
 a : ワークの加速度 (mm/s²)
 Me : 動的モーメント
 L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

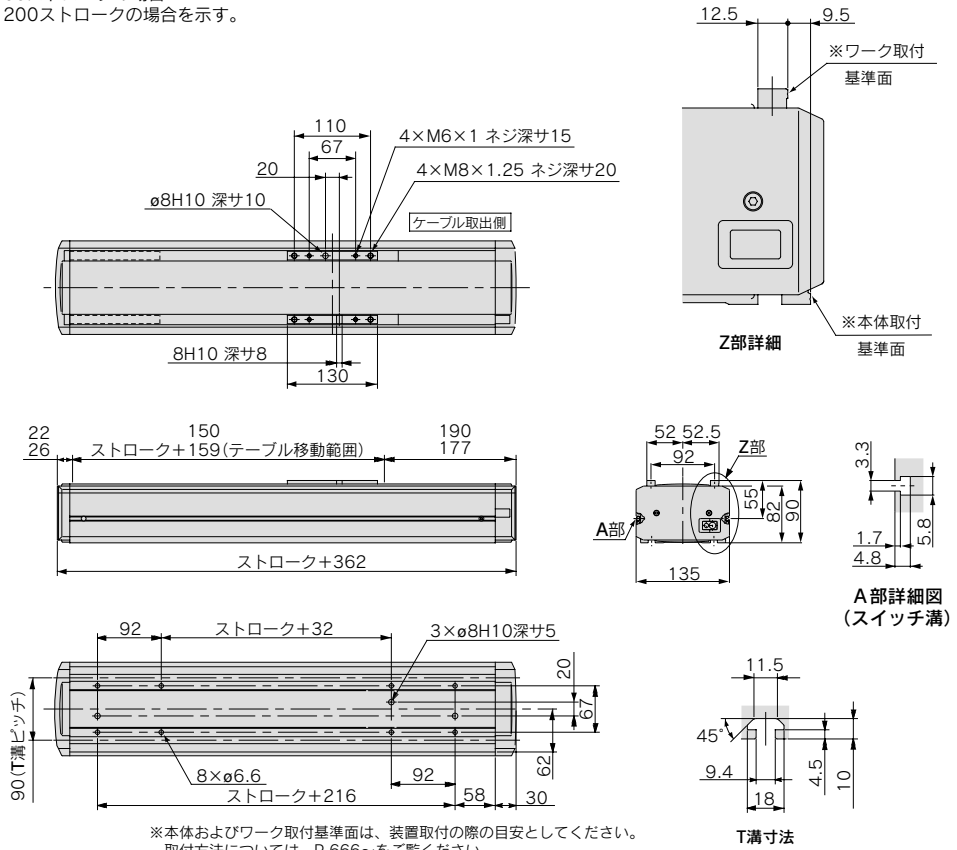
D-□

E-MY

LJ1H20 Series

外形寸法図/LJ1H20□2□SC(X10)

寸法が2段のものについて
 上段→100~600ストロークの場合
 下段→700~1200ストロークの場合を示す。

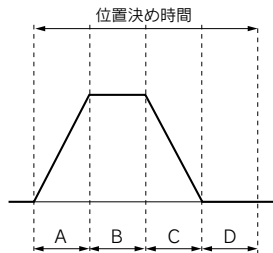


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
 取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	600	1200
速度 (mm/s)	10	0.6	1.5	10.5	60.5	120.5
	100	0.5	0.6	1.5	6.5	12.5
	250	0.5	0.6	1.0	3.0	5.4
	500	0.5	0.6	0.9	1.9	3.1

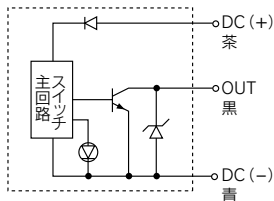
※運転条件によって多少異なります。



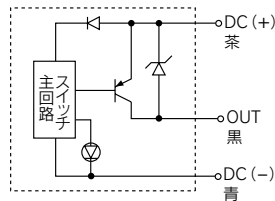
※最大加速度は2000mm/s²
 ※SMC製コントローラLC1シリーズ
 使用時での目安であり、ドライバ
 の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

研削ポールねじ
Ø**25mm**/リード**25mm**

LJ1H30 Series

型式表示方法

LJ1H30 **R31** **PD** - **300** - **F** **W** - X10

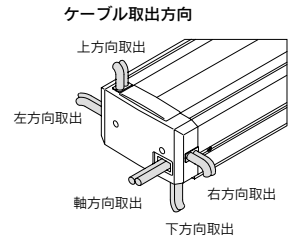
ストローク (mm)
詳細はP.588をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点) NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製	HC-PQ23	200W	MR-C20A1	AC100/115V
R32				MR-C20A	AC200/230V
R30				—	—

※ R31、R32の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量(モータなし)	kg	14.9	16.9	18.9	20.9	22.9	27.4	31.9	35.9	41.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	60								
	最大速度	mm/s	1000							700	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	インクリメンタル方式									
	送りねじ	研削ボールねじ ø25mm リード25mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
	モータ/ねじ間結合	カップリング付									
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)									

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

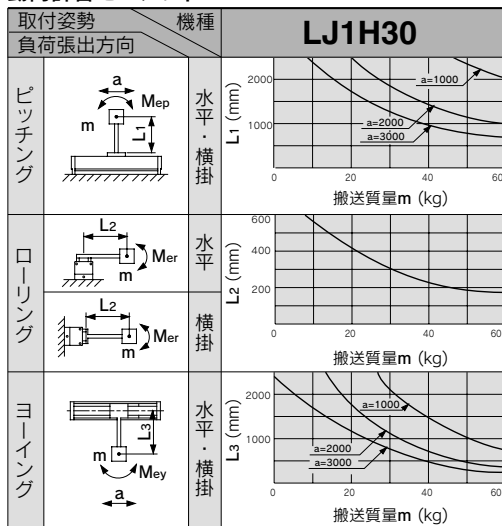
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

研削ポールねじ
Ø**25mm**/リード**25mm**

LJ1H30 Series

型式表示方法

LJ1H30 **R31** **PD** - **300** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.590をご参照
ください。

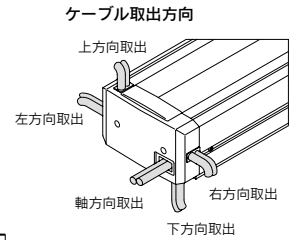
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ヶ
W	N.C.(B接点)NPN/2ヶ



モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製※2	HC-PQ23	200W	MR-C20A1-UE	AC100/115V
R32				MR-C20A-UE	AC200/230V
R39				—	—
R30 ※1		—	—	—	—
RK31		HC-KFS23	200W	MR-J2S-20A1	AC100/115V
RK32				MR-J2S-20A	AC200/230V
RK39				—	—
RK30 ※1		—	—	—	—
RP31		HF-KP23	200W	MR-J3-20A1	AC100/115V
RP32				MR-J3-20A	AC200/230V
RP39	—			—	
RP30 ※1	—	—	—	—	

※1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

※3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

仕様

	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量(モータなし)	kg	14.9	16.9	18.9	20.9	22.9	27.4	31.9	35.9	41.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	60								
	最大速度	mm/s	1000							700	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		インクリメンタル方式								
	送りねじ		研削ボールねじ ø25mm リード25mm								
	ガイド		高剛性直動ガイド								
	モータ/ねじ間結合		カップリング付								
スイッチ	型式		D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)								

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

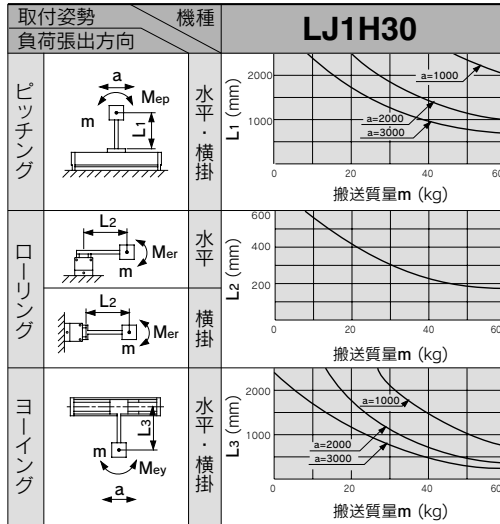
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

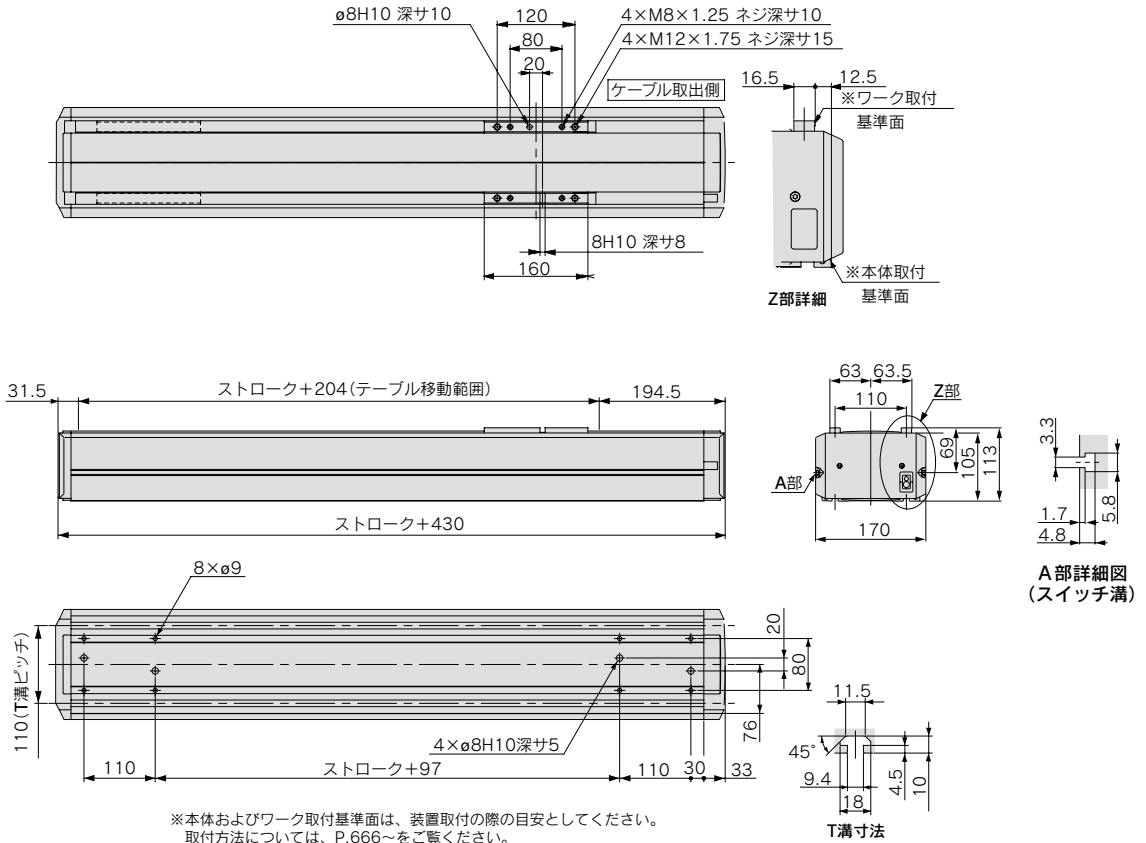
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H30□3□PD(X10)

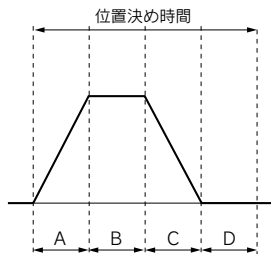


- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

位置決め時間の目安

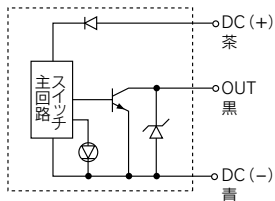
		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	750	1500
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1
	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9

※運転条件によって多少異なります。

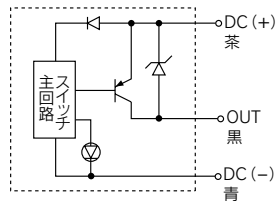


スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø**25mm**/リード**25mm**

LJ1H30 Series

型式表示方法

LJ1H30 **R31** **ND** - **300** - **F** **W** - X10

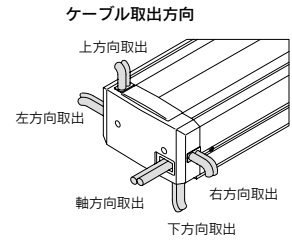
ストローク (mm)
詳細はP.593をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製	HC-PQ23	200W	MR-C20A1	AC100/115V
R32				MR-C20A	AC200/230V
R30				—	—

※R31、R32の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

	標準ストローク	mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量(モータなし)	kg	14.9	16.9	18.9	20.9	22.9	27.4	31.9	35.9	41.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	60								
	最大速度	mm/s	1000							700	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		インクリメンタル方式								
	送りねじ		転造ボールねじ ø25mm リード25mm								
	ガイド		高剛性直動ガイド								
	モータ/ねじ間結合		カップリング付								
スイッチ	型式		D-Y7GL(詳細P.1079)								

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

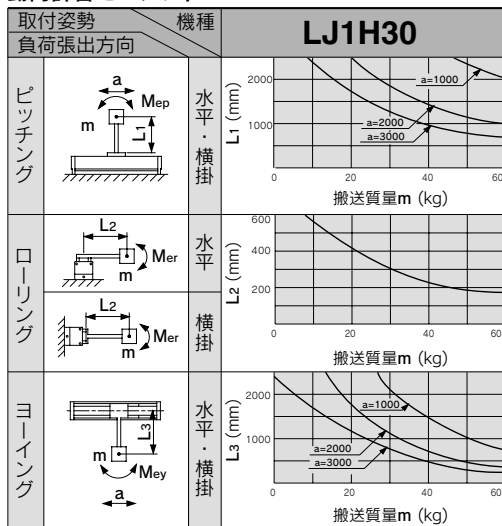
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
 a : ワークの加速度 (mm/s²)
 Me : 動的モーメント
 L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø**25mm**/リード**25mm**

LJ1H30 Series

型式表示方法

LJ1H30 **R31** **ND** - **300** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.595をご参照
ください。

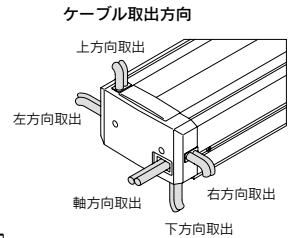
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ケ
W	N.C.(B接点)NPN/2ケ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製※2	HC-PQ23	200W	MR-C20A1-UE	AC100/115V
R32				MR-C20A-UE	AC200/230V
R39				—	—
R30 ※1				—	—
RM31		HC-MFS23	200W	MR-J2S-20A1	AC100/115V
RM32				MR-J2S-20A	AC200/230V
RM39				—	—
RK39				—	—
RK30 ※1		—	—	—	—
RP31		HF-KP23	200W	MR-J3-20A1	AC100/115V
RP32				MR-J3-20A	AC200/230V
RP39				—	—
RP30 ※1				—	—

※1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

※3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量(モータなし)	kg	14.9	16.9	18.9	20.9	22.9	27.4	31.9	35.9	41.9
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	60								
	最大速度	mm/s	1000							700	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	インクリメンタル方式									
	送りねじ	転造ボールねじ $\phi 25\text{mm}$ リード25mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
	モータ／ねじ間結合	カップリング付									
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)									

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

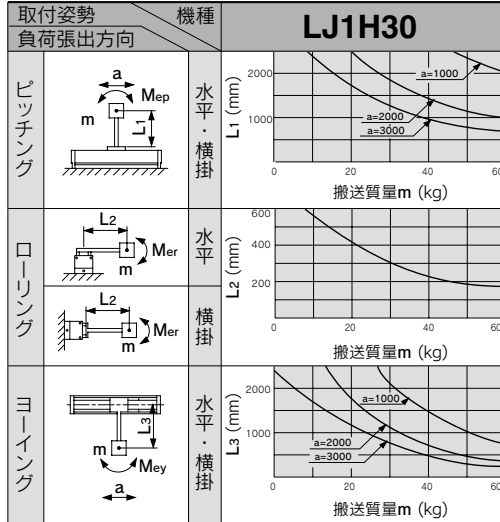
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

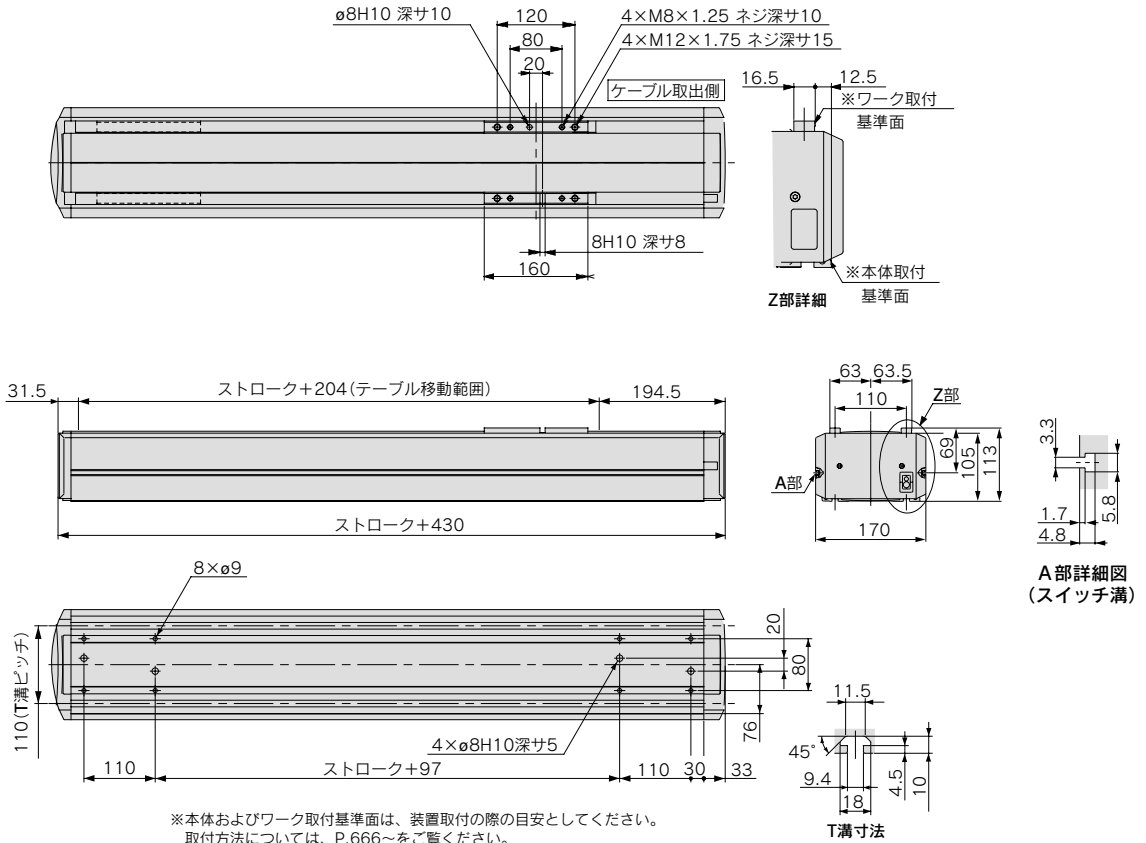
X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

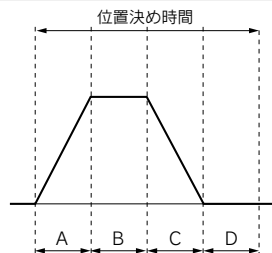
外形寸法図/LJ1H30□3□ND(X10)



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	750	1500	
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	76.0	151.0	
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1	
	500	1.1	1.2	1.4	2.7	4.2	
	1000	1.1	1.2	1.4	2.1	2.9	

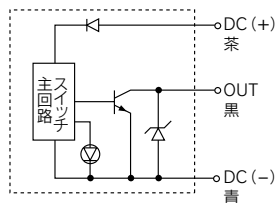
※運転条件によって多少異なります。



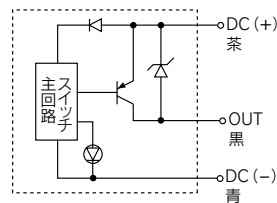
A: 加速時間
 B: 等速時間
 C: 減速時間
 D: 整定時間(1.0sec)※
 最大加速度は3000mm/s²
 ※SMC製コントローラLC1シリーズ
 使用時での目安であり、ドライバ
 の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ **標準外**

水平取付仕様

LJ1H30 Series

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ
Ø**30mm**/リード**40mm**

型式表示方法

LJ1H30 **R31** **SE** - **300** - **F** **W** - X10

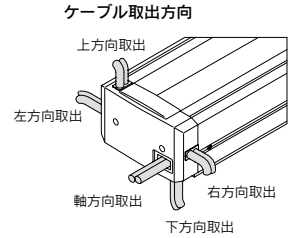
ストローク (mm)
詳細はP.598をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点) NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製	HC-PQ23	200W	MR-C20A1	AC100/115V
R32				MR-C20A	AC200/230V
R30		—		—	—

※R31、R32の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量(モータなし)	kg	13.8	15.9	17.9	20.0	22.1	26.2	30.4	34.5	40.8
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	30								
	最大速度	mm/s	500								
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1								
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)									
	エンコーダ	インクリメンタル方式									
	送りねじ	すべりねじ $\phi 30\text{mm}$ リード40mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
	モータ/ねじ間結合	カップリング付									
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)									

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

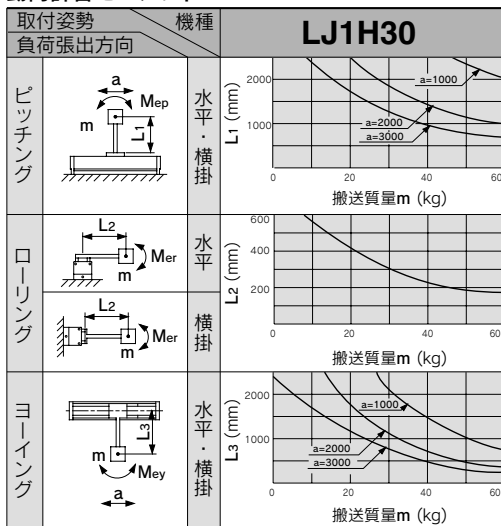
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

モータ 標準外 水平取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

すべりねじ
Ø**30mm**/リード**40mm**

LJ1H30 Series

型式表示方法

LJ1H30 **R31** **SE** - **300** - **F** **H** - X10 - **Q**

ストローク (mm)
詳細はP.600をご参照
ください。

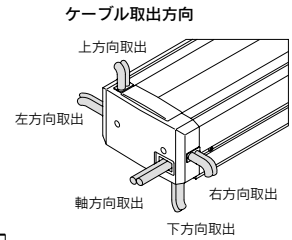
CEマーキング

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
H	N.C.(B接点)PNP/2ケ
W	N.C.(B接点)NPN/2ケ



モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製※2	HC-PQ23	200W	MR-C20A1-UE	AC100/115V
R32				MR-C20A-UE	AC200/230V
R39				—	—
R30 ※1				—	—
RK31		HC-KFS23	200W	MR-J2S-20A1	AC100/115V
RK32				MR-J2S-20A	AC200/230V
RK39				—	—
RK30 ※1				—	—
RP31		HF-KP23	200W	MR-J3-20A1	AC100/115V
RP32				MR-J3-20A	AC200/230V
RP39	—			—	
RP30 ※1	—			—	

※1 モータ/ドライバなしです。モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。

※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ドライバを含めて供給可能です。

モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。

品番につきましては、P.659をご参照ください。

モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

※3 モータ記号RPのモータ付の場合は、モータを取付けず、同梱出荷となります。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X70	ダストシール仕様
X40	ケーブルベヤ®仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600	800	1000	1200	1500
性能	本体質量(モータなし)	kg	13.8	15.9	17.9	20.0	22.1	26.2	30.4	34.5	40.8
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)								
	可搬質量	kg	30								
	最大速度	mm/s	500								
	繰返し位置決め精度	mm	±0.1								
主要部品	モータ	ACサーボモータ(200W)									
	エンコーダ	インクリメンタル方式									
	送りねじ	すべりねじ $\phi 30\text{mm}$ リード40mm									
	ガイド	高剛性直動ガイド									
モータ/ねじ間結合	カップリング付										
スイッチ	型式	D-Y7HL, D-Y7GL(詳細P.1079)									

中間ストローク

上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

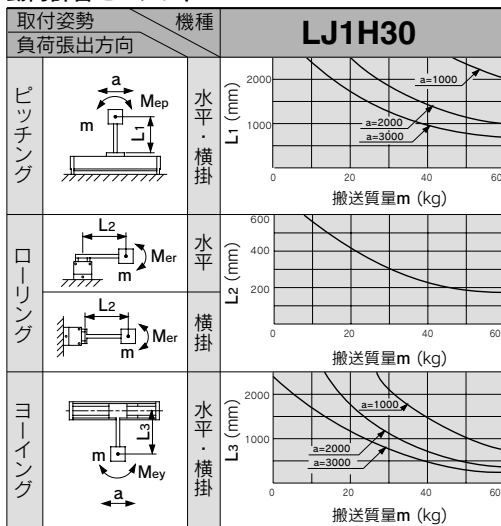
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ローリング	137
ヨーイング	123

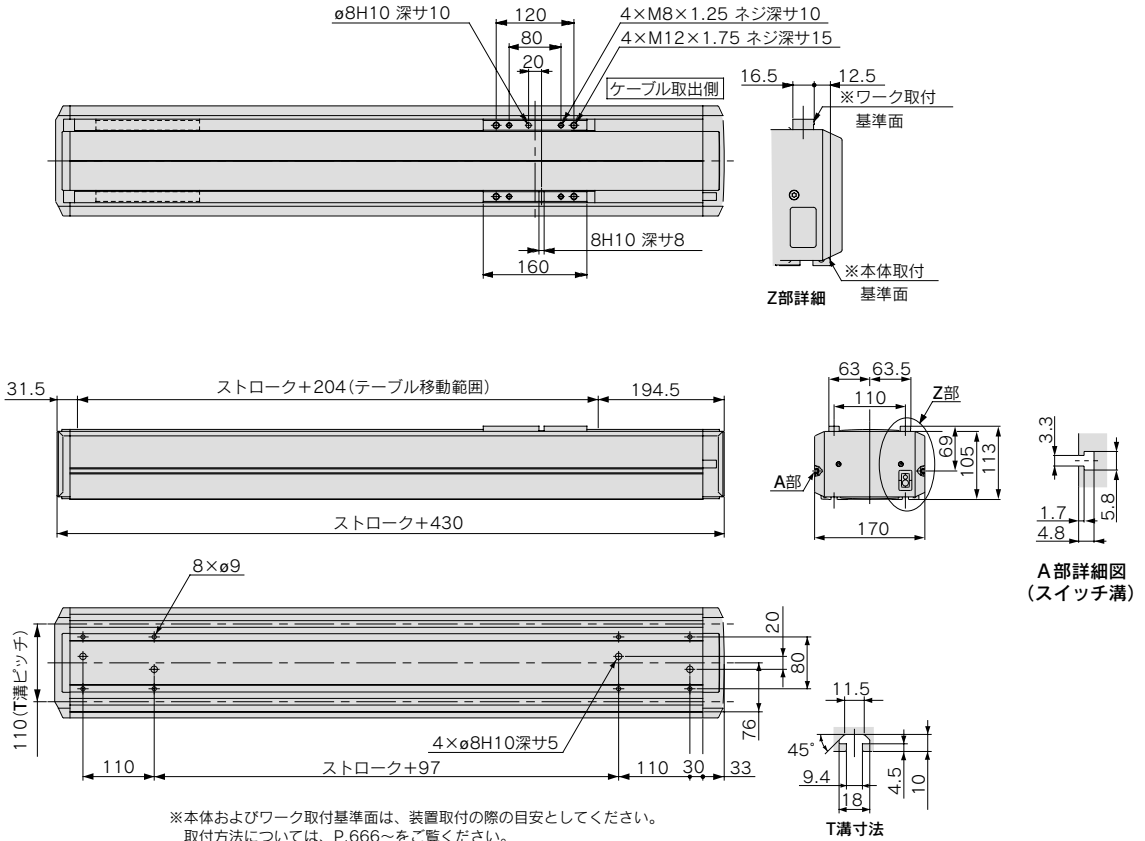
m : 搬送質量 (kg)
a : ワークの加速度 (mm/s²)
Me : 動的モーメント
L : ワーク重心までのオーバーハンク量 (mm)

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

外形寸法図／LJ1H30□3□SE (X10)

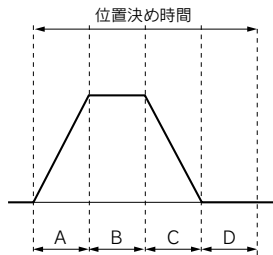


- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

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	750	1500
速度 (mm/s)	10	1.2	2.1	11.1	76.1	151.1
	100	1.1	1.2	2.1	8.6	16.1
	250	1.1	1.2	1.6	4.2	7.2
	500	1.1	1.2	1.5	2.8	4.3

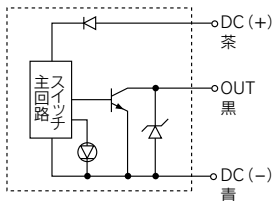
※運転条件によって多少異なります。



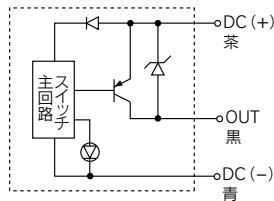
A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (1.0sec) ※
最大加速度は2000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



D-Y7HL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
φ12mm/リード8mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **PH** - **300** K - **F** **W** - X10

● ストローク (mm)
詳細はP.603をご参照
ください。

● ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

● スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ

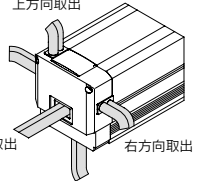
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



● モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R12				MR-C10A	AC200/230V
R10				—	—

※ R11、R12の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	5.1	5.9	6.7	7.4	8.2
	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	400				
	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)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	研削ボールねじ φ12mm リード8mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ／ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A				
保持トルク		0.4Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)					
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

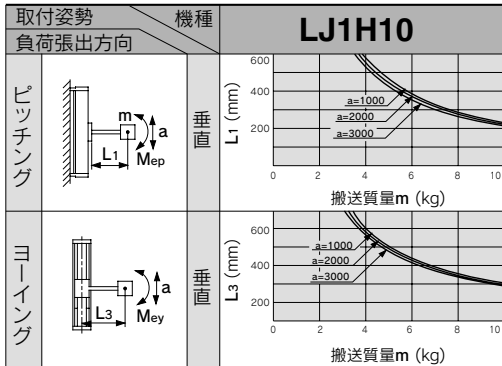
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

$$\begin{aligned} \text{回生エネルギー} &= \text{モータ巻線消費エネルギー} \\ &+ \text{ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)} \\ &+ \text{回生抵抗消費エネルギー(B)} \end{aligned}$$

(A), (B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関するの質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

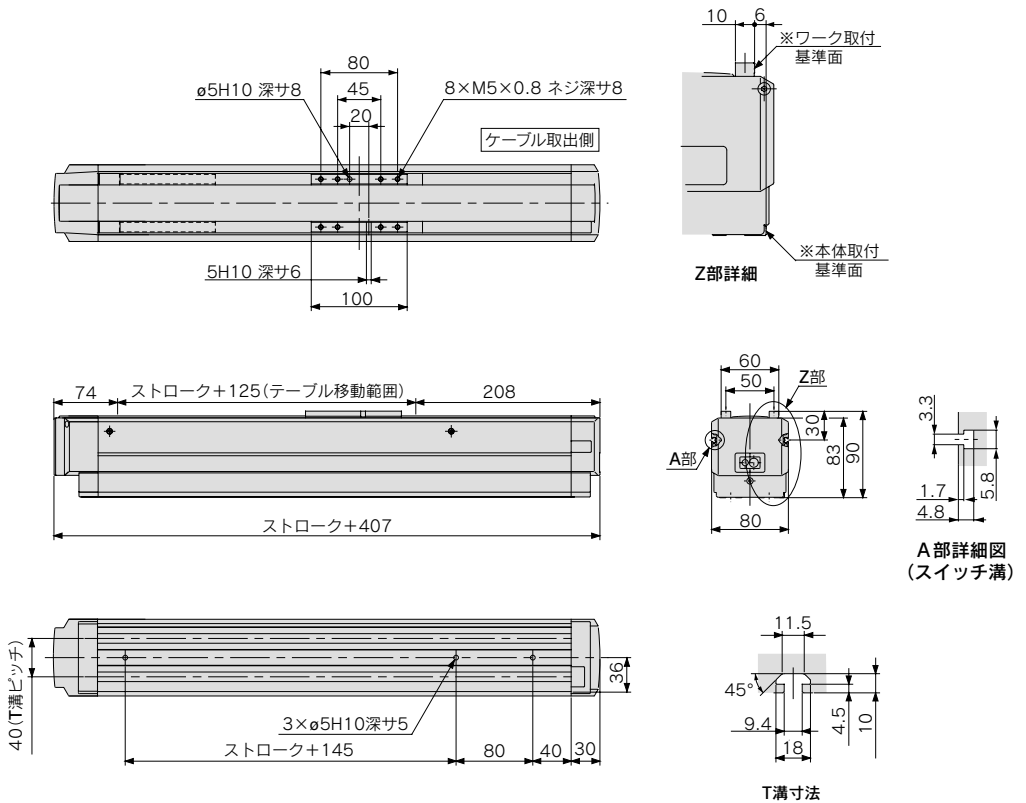
X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

外形寸法図/LJ1H10□2□PH(X10)

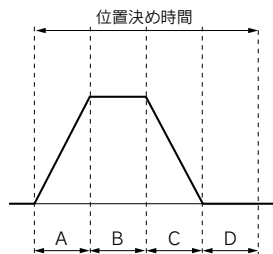


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7

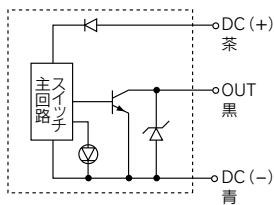
※運転条件によって多少異なります。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.3sec) ※
最大加速度は3000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **PB** - **300** K - **F** **W** - X10

ストローク (mm)
詳細はP.606をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ

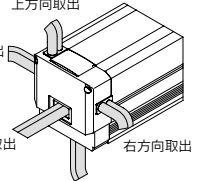
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R12				MR-C10A	AC200/230V
R10				—	—

※ R11、R12の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	5.1	5.9	6.7	7.4	8.2
	使用温度範囲	°C	5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg	5				
	最大速度	mm/s	600				
	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)					
	エンコーダ	インクリメンタル方式					
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 12\text{mm}$ リード12mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V $\pm 10\%$ 、0.4A				
保持トルク		0.4Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)					
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

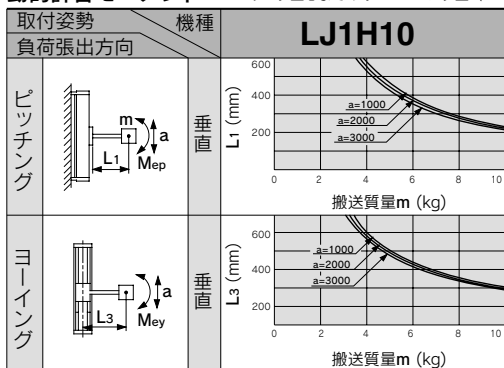
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

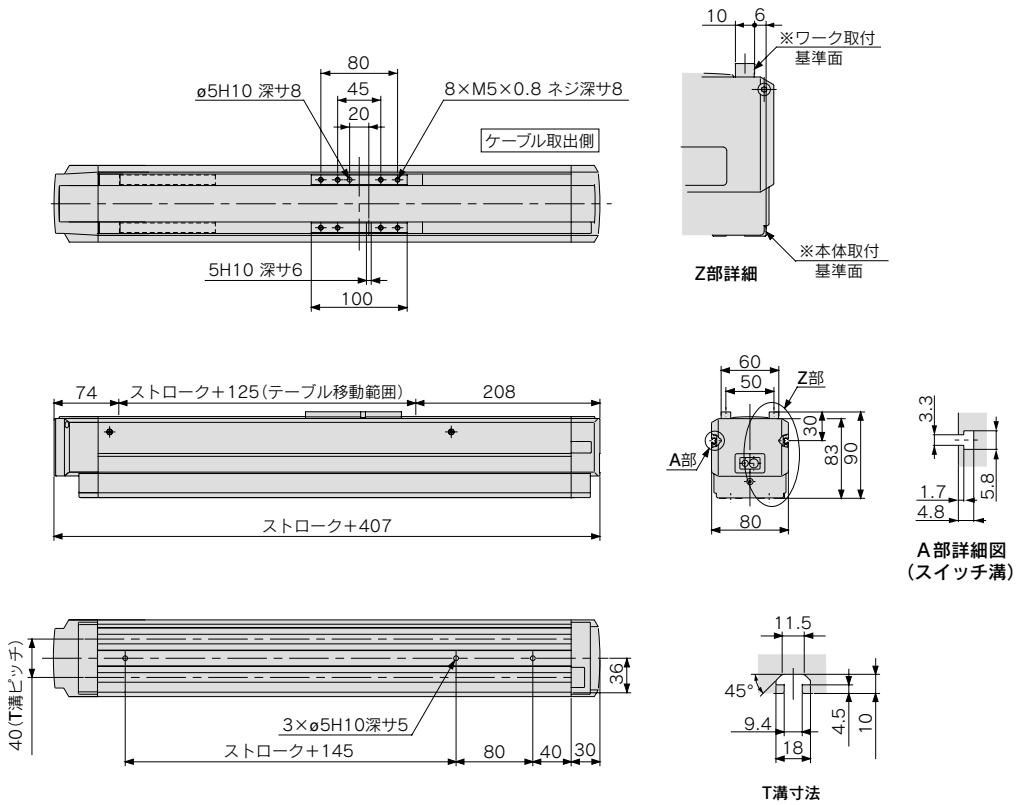
回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

$$\begin{aligned} \text{回生エネルギー} &= \text{モータ巻線消費エネルギー} \\ &+ \text{ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)} \\ &+ \text{回生抵抗消費エネルギー(B)} \end{aligned}$$

(A), (B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関するの質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

外形寸法図/LJ1H10□2□PB(X10)

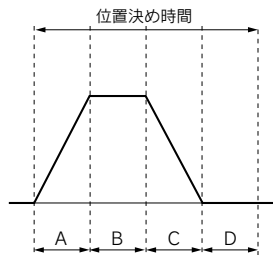


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	1.0	1.4

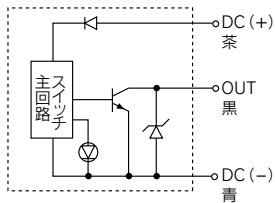
※運転条件によって多少異なります。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.3sec) ※
最大加速度は3000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø12mm/リード8mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **NH** - **300** K- **F** **W** -X10

ストローク (mm)
詳細はP.609をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ

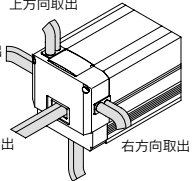
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R12				MR-C10A	AC200/230V
R10				—	—

※ R11、R12の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	5.1	5.9	6.7	7.4	8.2
	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	400				
	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	インクリメンタル方式					
	送りねじ	転造ボールねじ φ12mm リード8mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ／ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A				
保持トルク		0.4Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)					
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

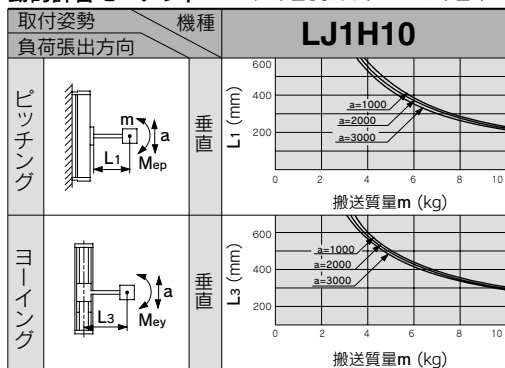
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

$$\begin{aligned} \text{回生エネルギー} &= \text{モータ巻線消費エネルギー} \\ &+ \text{ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)} \\ &+ \text{回生抵抗消費エネルギー(B)} \end{aligned}$$

(A), (B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関するの質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

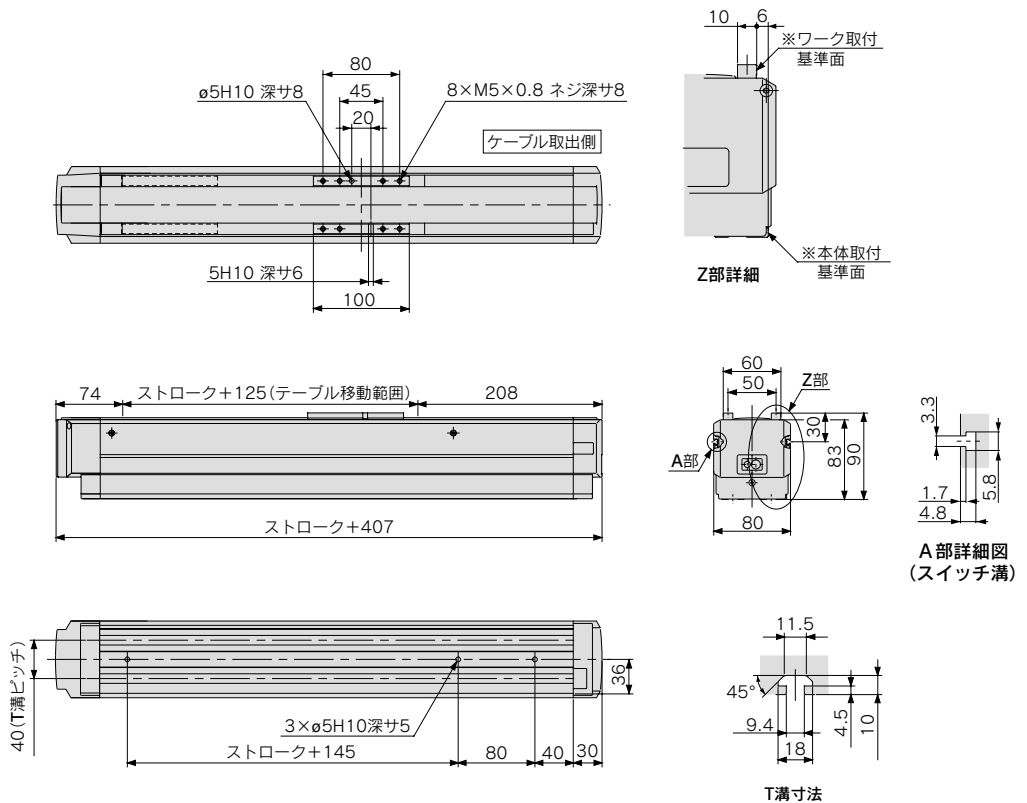
X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

外形寸法図 / LJ1H10□2□NH (X10)

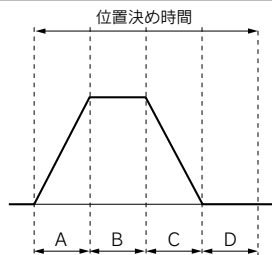


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

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	250	500	
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3	
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4	
	200	0.4	0.5	0.9	1.7	2.9	
	400	0.4	0.5	0.7	1.1	1.7	

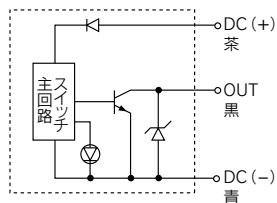
※運転条件によって多少異なります。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.3sec) ※
最大加速度は3000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø12mm/リード12mm

LJ1H10 Series

型式表示方法

LJ1H10 **R11** **NB** - **300** K - **F** **W** - X10

ストローク (mm)
詳細はP.612をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ

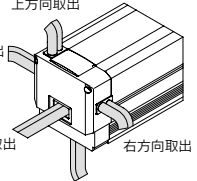
ケーブル取出方向
上方向取出

左方向取出

軸方向取出

右方向取出

下方向取出



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R11	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R12				MR-C10A	AC200/230V
R10				—	—

※ R11、R12の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H10 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500
性能	本体質量(モータなし)	kg	5.1	5.9	6.7	7.4	8.2
	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	600				
	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	インクリメンタル方式					
	送りねじ	転造ボールねじ φ12mm リード8mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A				
保持トルク		0.4Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)					
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

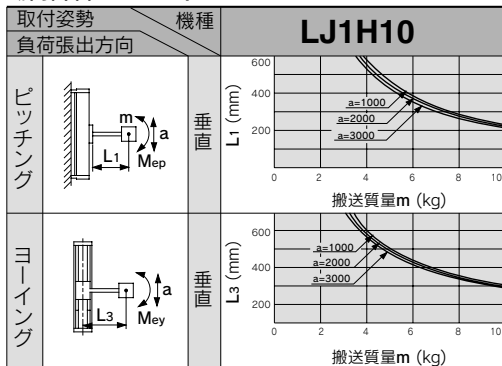
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	10.2
ヨーイング	10.2

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

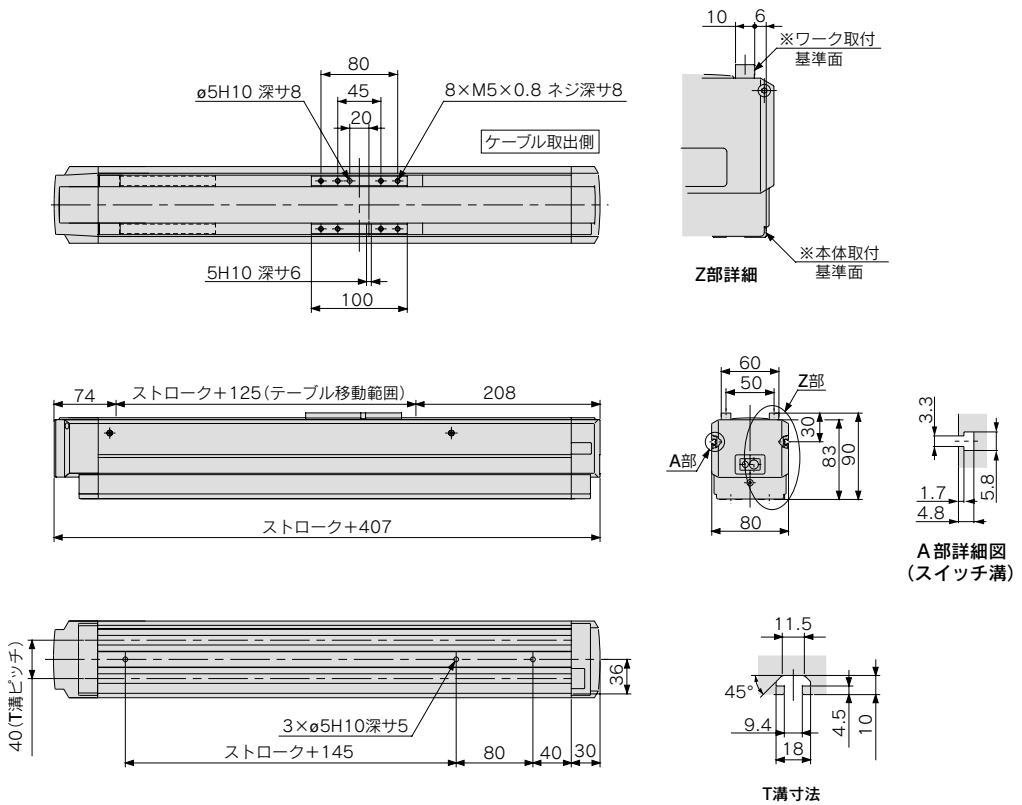
回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

$$\begin{aligned} \text{回生エネルギー} &= \text{モータ巻線消費エネルギー} \\ &+ \text{ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)} \\ &+ \text{回生抵抗消費エネルギー(B)} \end{aligned}$$

(A), (B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関するの質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

外形寸法図／LJ1H10□2□NB (X10)

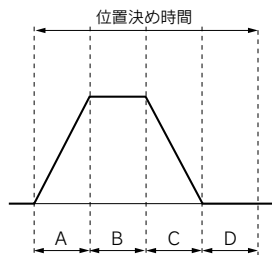


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666~をご覧ください。

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)				
		1	10	100	250	500
速度 (mm/s)	10	0.4	1.3	10.3	25.3	50.3
	100	0.4	0.5	1.4	2.9	5.4
	300	0.4	0.5	0.8	1.3	2.1
	600	0.4	0.5	0.7	2.0	1.4

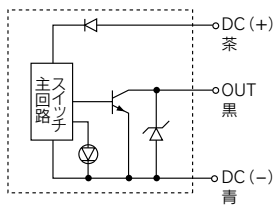
※運転条件によって多少異なります。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.3sec) ※
最大加速度は3000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø15mm/リード5mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **PF** - **300** K - **F** **W** - X10

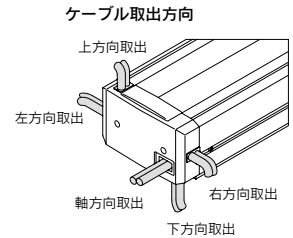
ストローク (mm)
詳細はP.615をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20		—	—	—	—

※ R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.5	8.7	9.9	11.0	12.4	13.5
	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	250					
	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)						
	エンコーダ	インクリメンタル方式						
	送りねじ	研削ボールねじ φ15mm リード5mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A					
保持トルク		0.4Nm						
接続方法		ボールねじ取付						
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)						
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

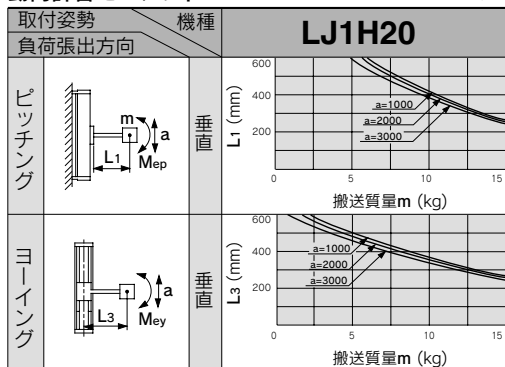
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

回生エネルギー＝モータ巻線消費エネルギー
 ＋ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)
 ＋回生抵抗消費エネルギー(B)

(A)、(B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関しての質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

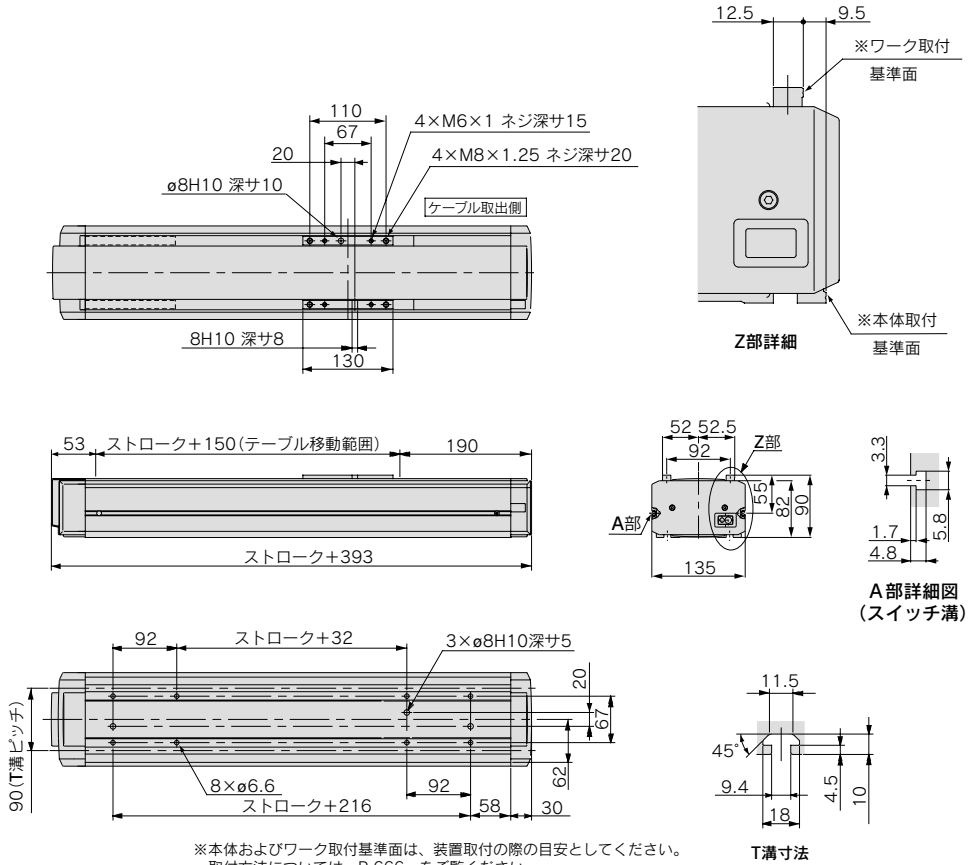
X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

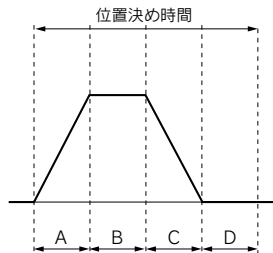
外形寸法図/LJ1H20□2□PF(X10)



位置決め時間の目安

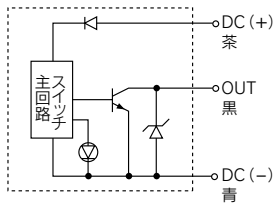
		位置決め時間(sec)				
位置決め距離(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9

※運転条件によって多少異なります。



スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 R21 PA - 300 K - F W - X10

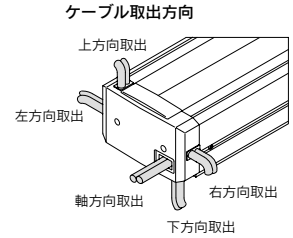
● ストローク (mm)
詳細はP.618をご参照
ください。

● ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

● スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



● モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20				—	—

※ R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600	
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.5	8.7	9.9	11.0	12.4	13.5	
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg	8						
	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)							
	エンコーダ	インクリメンタル方式							
	送りねじ	研削ボールねじ $\phi 15\text{mm}$ リード10mm							
	ガイド	高剛性直動ガイド							
	モータ/ねじ間結合	カップリング付							
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V $\pm 10\%$ 、0.4A						
		保持トルク	0.4Nm						
接続方法		ボールねじ取付							
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)							
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。							

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

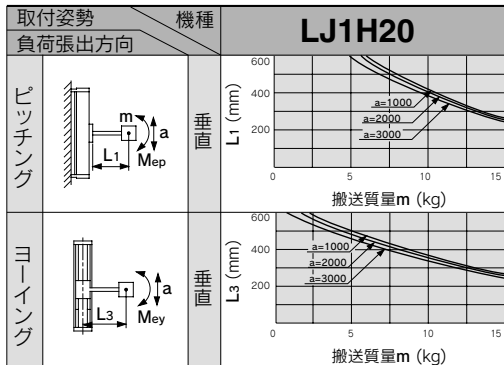
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

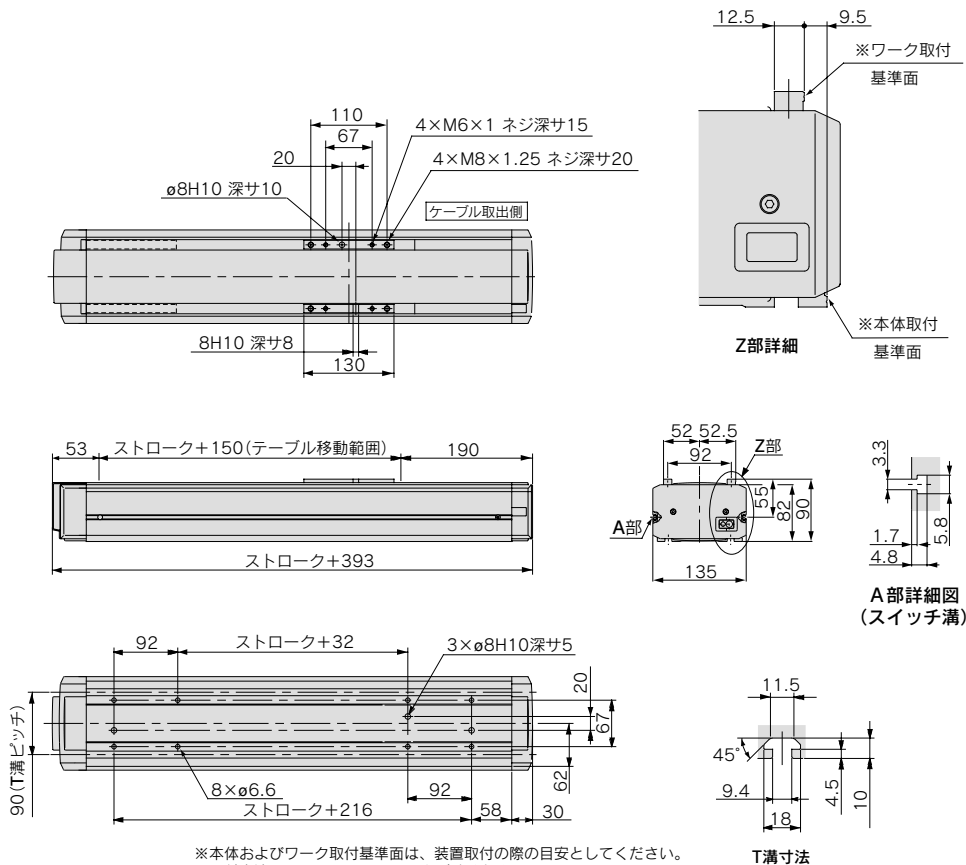
回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

回生エネルギー=モータ巻線消費エネルギー
+ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)
+回生抵抗消費エネルギー(B)

(A)、(B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関しての質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

外形寸法図／LJ1H20□2□PA (X10)

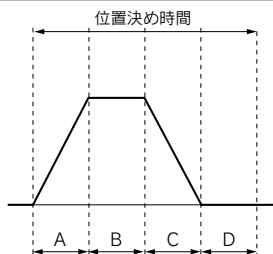


※本体およびワーク取付基準面は、装置取付の際の目安としてください。
取付方法については、P.666～をご覧ください。

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	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	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

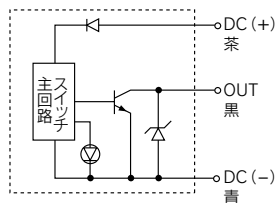
※運転条件によって多少異なります。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 安定時間 (0.4sec) ※
最大加速度は3000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード5mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 **R21** **NF** - **300** K - **F** **W** - X10

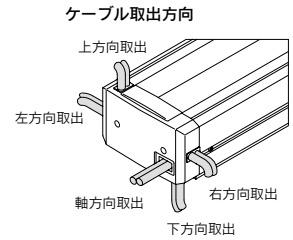
ストローク (mm)
詳細はP.621をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20		—	—	—	—

※ R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.5	8.7	9.9	11.0	12.4	13.5
	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	250					
	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	インクリメンタル方式						
	送りねじ	転造ボールねじ φ15mm リード5mm						
	ガイド	高剛性直動ガイド						
	モータ/ねじ間結合	カップリング付						
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A					
保持トルク		0.4Nm						
接続方法		ボールねじ取付						
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)						
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。						

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

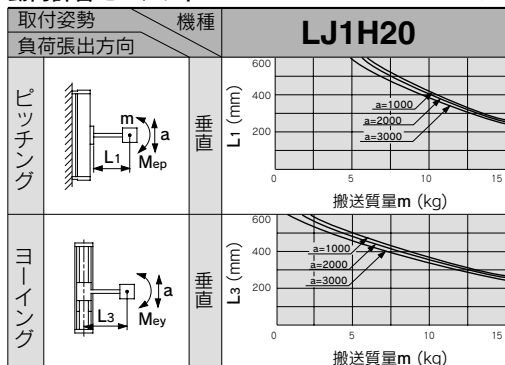
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

回生エネルギー=モータ巻線消費エネルギー
 +ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)
 +回生抵抗消費エネルギー(B)

(A), (B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関しての質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

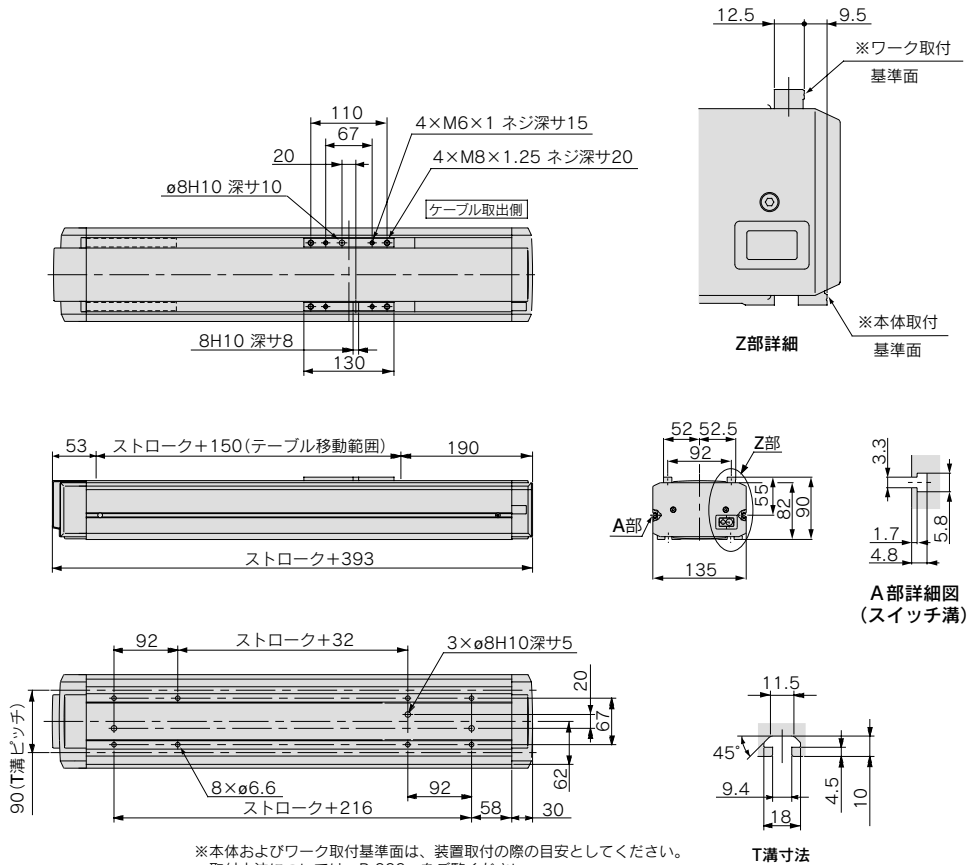
X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

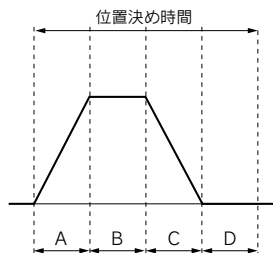
外形寸法図/LJ1H20□2□NF(X10)



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	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	125	0.5	0.6	1.3	2.9	5.3
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9

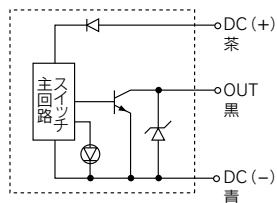
※運転条件によって多少異なります。



※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
100W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
Ø15mm/リード10mm

LJ1H20 Series

型式表示方法

LJ1H20 R21 NA - 300 K - F W - X10

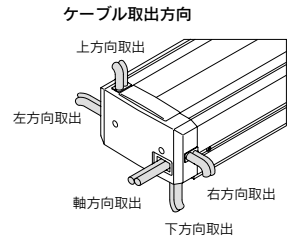
ストローク (mm)
詳細はP.624をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R21	三菱電機(株)製	HC-PQ13	100W	MR-C10A1	AC100/115V
R22				MR-C10A	AC200/230V
R20		—	—	—	—

※ R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

X□

D-□

E-MY

LJ1H20 Series

仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400	500	600	
性能	本体質量(モータなし)	kg	7.5	8.7	9.9	11.0	12.4	13.5	
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)						
	可搬質量	kg	8						
	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)							
	エンコーダ	インクリメンタル方式							
	送りねじ	転造ボールねじ ø15mm リード10mm							
	ガイド	高剛性直動ガイド							
	モータ/ねじ間結合	カップリング付							
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.4A						
		保持トルク	0.4Nm						
接続方法		ボールねじ取付							
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)							
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。							

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

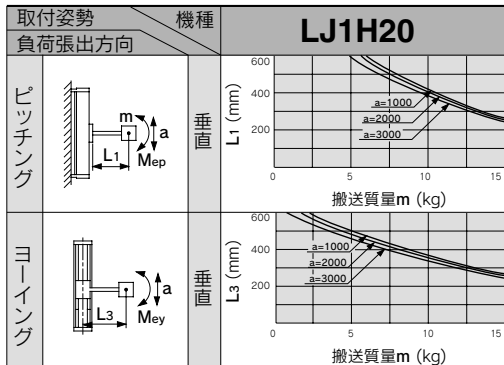
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ヨーイング	75

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

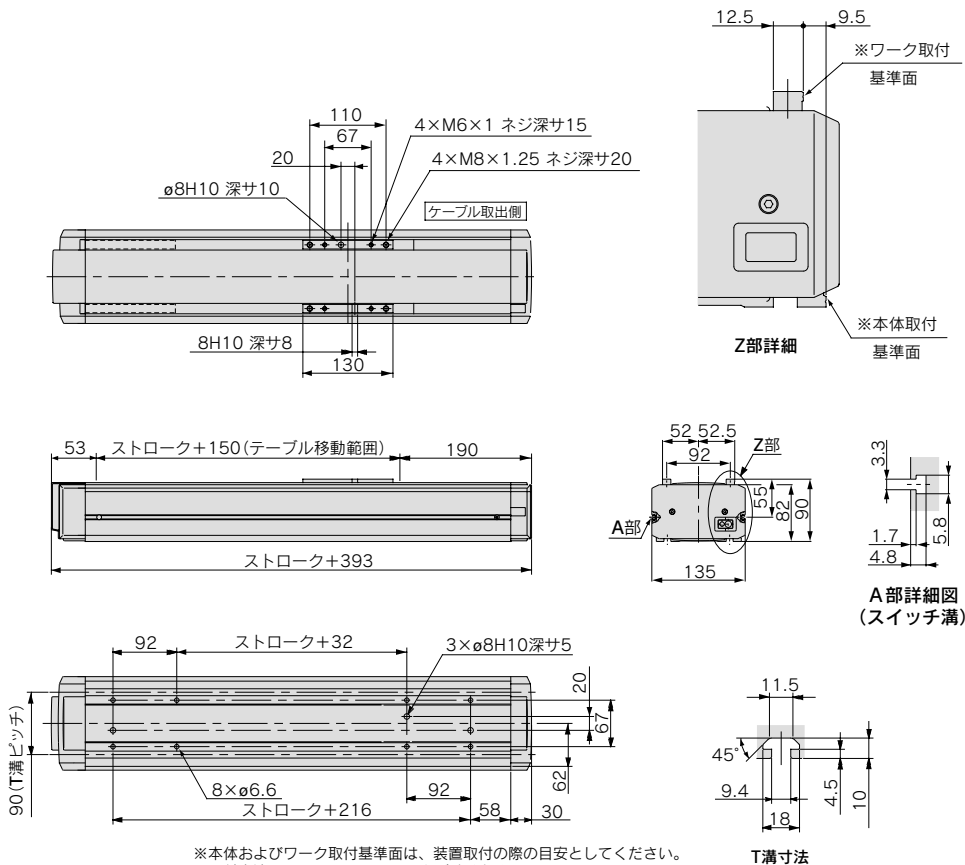
回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

$$\begin{aligned} \text{回生エネルギー} &= \text{モータ巻線消費エネルギー} \\ &+ \text{ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)} \\ &+ \text{回生抵抗消費エネルギー(B)} \end{aligned}$$

(A)、(B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関しての質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

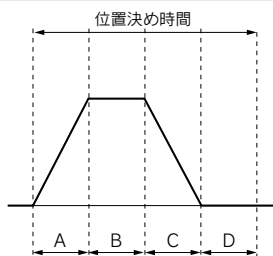
外形寸法図/LJ1H20□2□NA (X10)



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	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	30.4	60.4
	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

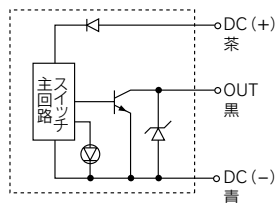
※運転条件によって多少異なります。



A: 加速時間
B: 等速時間
C: 減速時間
D: 整定時間 (0.4sec) ※
最大加速度は3000mm/s²
※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時での目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

研削ボールねじ
Ø20mm/リード10mm

LJ1H30 Series

型式表示方法

LJ1H30 **R31** **PA** - **300** K - **F** **W** - X10

ストローク (mm)
詳細はP.627をご参照
ください。

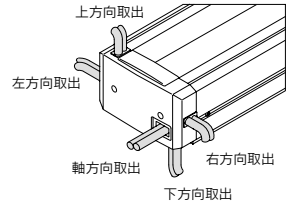
ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ

ケーブル取出方向



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製	HC-PQ23	200W	MR-C20A1	AC100/115V
R32				MR-C20A	AC200/230V
R30		—	—	—	—

※ R31、R32の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	15.2	17.2	19.2	21.2	23.2
	使用温度範囲	℃	5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg	20				
	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	インクリメンタル方式					
	送りねじ	研削ボールねじ φ20mm リード10mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.5A				
保持トルク		1.0Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)					
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

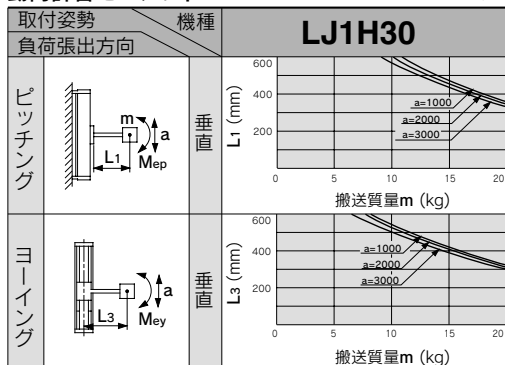
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ヨーイング	123

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめます。

回生エネルギー=モータ巻線消費エネルギー
 +ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)
 +回生抵抗消費エネルギー(B)

(A), (B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関しての質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

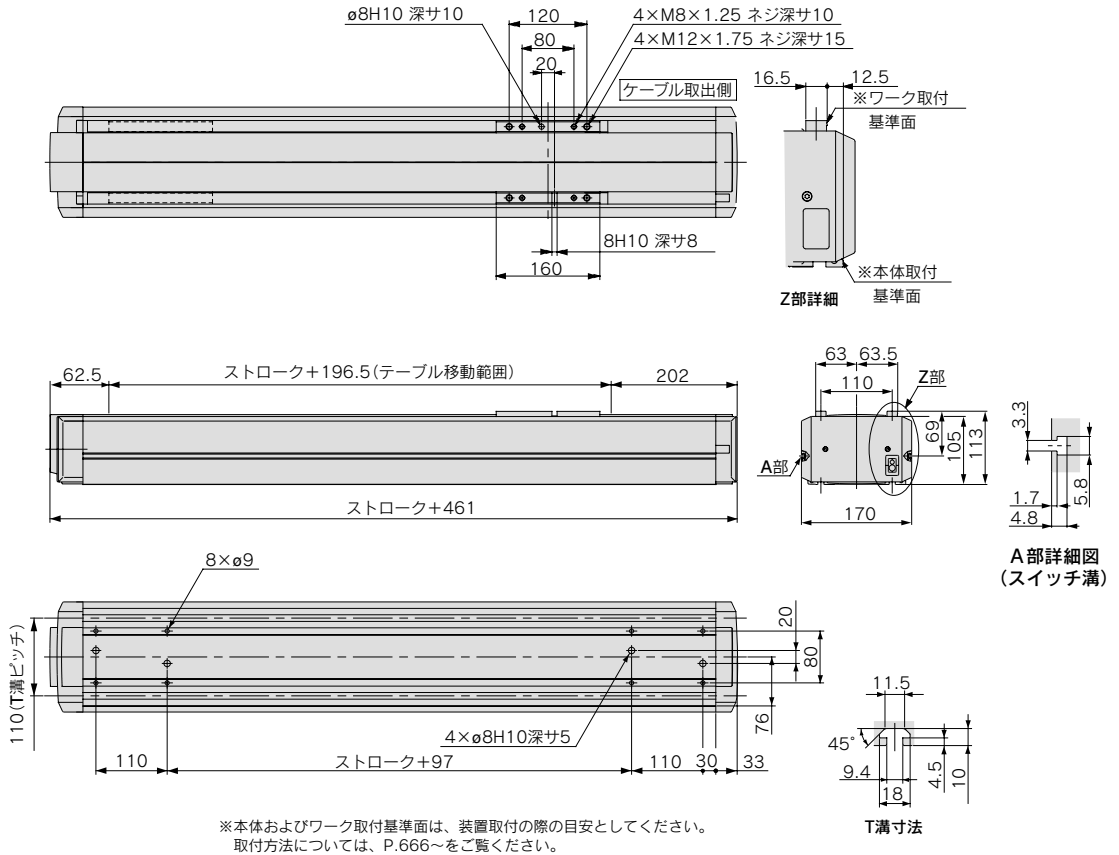
X□

D-□

E-MY

LJ1H30 Series

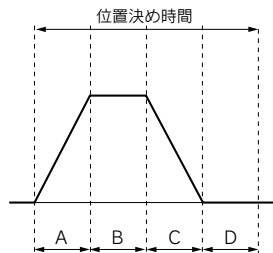
外形寸法図 / LJ1H30□3□PA (X10)



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	300	600
速度 (mm/s)	10	1.1	2.0	11.0	31.0	61.0
	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1
	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4

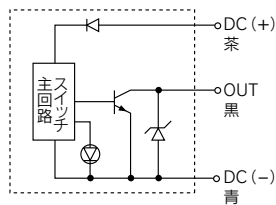
※運転条件によって多少異なります。



- A : 加速時間
- B : 等速時間
- C : 減速時間
- D : 整定時間 (1.0sec) ※
- 最大加速度は3000mm/s²
- ※SMC製コントローラLC1シリーズ
使用時の目安であり、ドライバ
の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL



モータ 標準外 垂直取付仕様

モータ出力
200W

高剛性
直動
ガイド

転造ボールねじ
φ20mm/リード10mm

LJ1H30 Series

型式表示方法

LJ1H30 R31 NA - 300 K - F W - X10

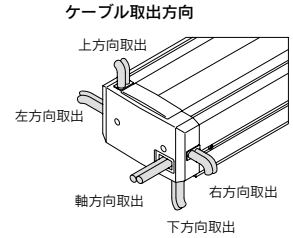
ストローク (mm)
詳細はP.630をご参照
ください。

ケーブル取出方向

F	軸方向
R	右方向
L	左方向
T	上方向
B	下方向

スイッチ

無記号	なし
W	N.C. (B接点)NPN/2ヶ



●モータ仕様

記号	モータメーカ	モータ型式	モータ出力	ドライバ型式	電源電圧
R31	三菱電機(株)製	HC-PQ23	200W	MR-C20A1	AC100/115V
R32				MR-C20A	AC200/230V
R30		—	—	—	—

※ R31、R32の場合はモータ/ドライバが含まれています。
モータ取付部に関する寸法はP.669をご参照ください。
モータとドライバをつなぐケーブルは、オプションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ドライバのスペック等詳細に関してはそれぞれモータメーカにお問合せください。

- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY



オーダーメイド仕様
(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号	仕様/内容
X60	クリーン仕様
X70	ダストシール仕様

LJ1H30 Series

仕様

標準ストローク		mm	200	300	400	500	600
性能	本体質量(モータなし)	kg	15.2	17.2	19.2	21.2	23.2
	使用温度範囲	°C	5~40(結露なきこと)				
	可搬質量	kg	20				
	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	インクリメンタル方式					
	送りねじ	転造ボールねじ ø20mm リード10mm					
	ガイド	高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合	カップリング付					
	電磁ブレーキ	仕様	無励磁作動型定格電圧DC24V±10%、0.5A				
保持トルク		1.0Nm					
接続方法		ボールねじ取付					
スイッチ	型式	D-Y7GL(詳細P.1079)					
回生吸収ユニット		下記選定基準を参照ください。					

中間ストローク

左記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

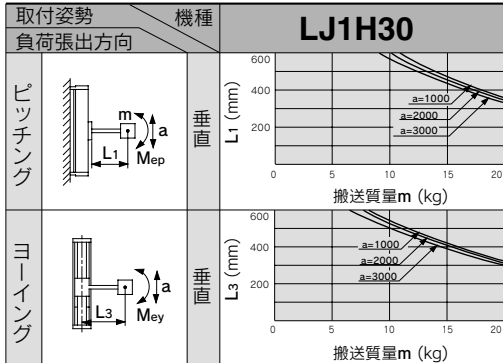
許容モーメント(N・m)

静的許容モーメント

ピッチング	117
ヨーイング	123

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

動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.670をご参照ください。

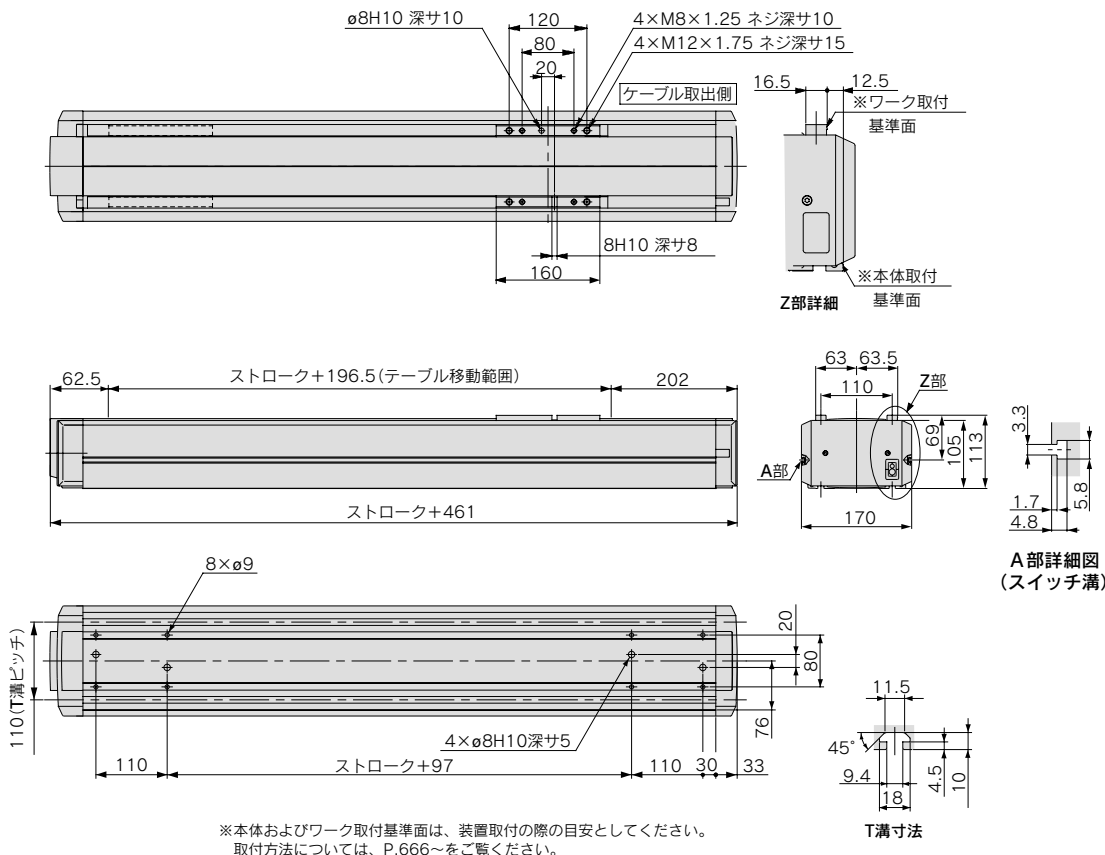
回生吸収ユニット、回生抵抗選定基準

標準外モータの垂直取付仕様では、運転条件により回生吸収ユニットまたは、回生抵抗が必要になる場合があります。下記に回生エネルギーの考え方をしめします。

$$\begin{aligned} \text{回生エネルギー} &= \text{モータ巻線消費エネルギー} \\ &+ \text{ドライバコンデンサ消費エネルギー(A)} \\ &+ \text{回生抵抗消費エネルギー(B)} \end{aligned}$$

(A)、(B)に関しては、各モータ、ドライバによって異なります。垂直仕様でお使いになられた場合、どんな条件でも回生吸収ユニット、回生抵抗を使用することをお勧めします。選定に関しての質問等は当社にお問合せください。回生ユニット、回生抵抗はオプションで用意していますので、P.846にある型式表示から選定モータ、ドライバ対応のものを別途手配願います。

外形寸法図/LJ1H30□3□NA(X10)

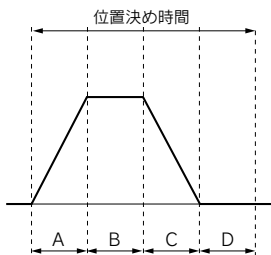


- LJ1
- LG1
- LTF
- LC1
- LC7
- LC8
- LXF
- LXP
- LXS
- LC6□
- LZ□
- LC3F2
- X□
- D-□
- E-MY

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	1.1	2.0	11.0	31.0	61.0
	100	1.1	1.2	2.1	4.1	7.1
	250	1.1	1.2	1.5	2.3	3.5
	500	1.1	1.2	1.4	1.8	2.4

※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 (1.0sec) ※
 最大加速度は3000mm/s²
 ※SMC製コントローラLC1シリーズ
 使用時の目安であり、ドライバ
 の能力によっては異なります。

スイッチ内部回路図

D-Y7GL

