

薄形単軸電動アクチュエータ

LG1H 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	モータ/ねじ 間結合	型式		Jねじ <u>リード</u> n 転造ボールねじ		ページ	
### T 6			カップリングレス	LG1□H20	10 20	10 20	20	P.674~		
LG1H	標準モータ	高剛性 ガイド	水平	カップリング付	LG1□H21	10 20	10 20	20	P.684~	
	標準外モータ	ארת	73-11-		カップリング付	LG1□H21	10 20	10 20	20	P.694~

■オブション仕様───	P.658
■構造図	P.714~
■取付方法──	P.716
■標準外モータ取付方法	P.717
■ たわみデータ────	————P.718

LTF

LJ1 LG1

LC1

LC8

LXF

LXP

LXS

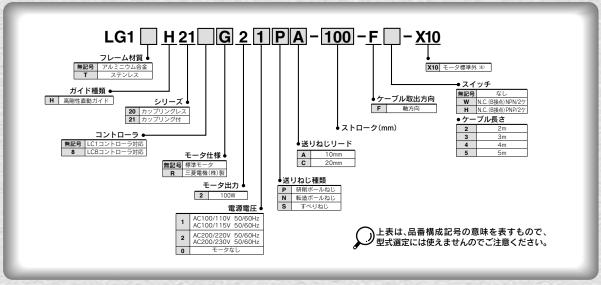
LZ□

LC3F2 X□

D-□

E-MY

品番構成

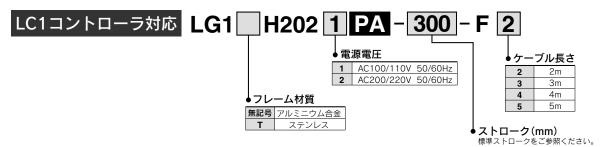


モータ<mark>標準</mark>/水平取付仕様 カップリングレス **100**w

モータ出力 **100**w 高剛性 直動 ガイド 研削ボールねじ ø15mm/リード10mm

LG1 H20 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストロ	コーク	mm	100	200	300	400		
	本体質量	アルミ	kg	5.3	6.1	6.9	7.7		
	里貝仰仰	ステンレス	kg	8.3	9.6	10.8	12.0		
性能	使用温度範囲 ℃				5~40(結盟	畧なきこと)			
1主用比	可搬質量		kg		3	0			
	最大速度		mm/s	500					
	繰返し位置	置決め精度	mm	±0.02					
モータ			ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ			インクリメンタル方式					
主要部品	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/オ	モータ/ねじ間結合			カップリングレス				
コントローラ	ーラ 型式			LC1-1F2HA□-□□(詳細P.829)					

- 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

例)LG1H2021PA-150-F2-X2



オーダーメイド仕様 (詳細→P.999をご参照ください。)

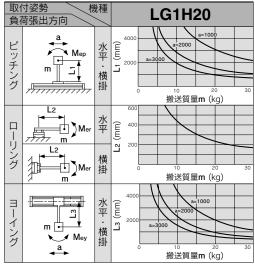
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	79
ヨーイング	75

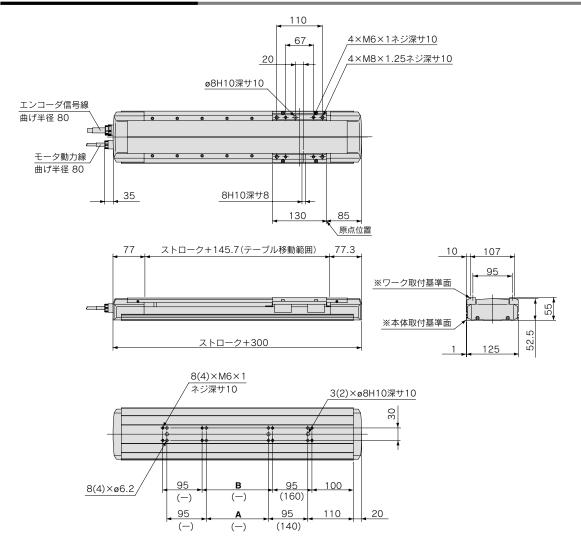
m : 搬送質量 (kg) a : ワークの加速度 (mm/s²) Me : 動的モーメント L : ワーク重心までのオーバー ハング量 (mm)



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。



外形寸法図 ∕ LG1 □ H202 □ PA



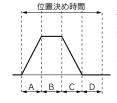
型式	ストローク	Α	В
※ LG1 □H202□PA-100-F□	100	_	_
LG1□H202□PA-200-F□	200	50	70
LG1□H202□PA-300-F□	300	150	170
LG1□H202□PA-400-F□	400	250	270

※()内寸法はストローク100mmの場合

※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.716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	200	400	
	10	0.5	1.4	10.4	20.4	40.4	
速度	100	0.5	0.6	1.5	2.5	4.5	
(mm/s)	250	0.5	0.6	0.9	1.3	2.1	
	500	0.5	0.6	0.8	1.0	1.4	



A:加速時間 B:等速時間

C: 減速時間 D: 數字時間 (O 4000

D:整定時間(0.4sec) 最大加速度は3000mm/s²

※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

LC3F2

 $|\mathsf{X}\Box$

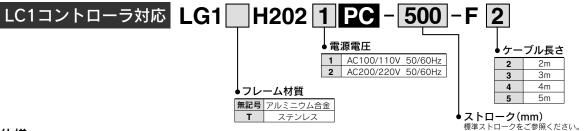
D-U

モータ<mark>標準</mark>/水平取付仕様 カップリングレス **100**w

モータ出力 **100**w 高剛性 直動 ガイド 研削ボールねじ ø**15**mm/リード**20**mm

LG1 H20 Series

型式表示方法



仕様

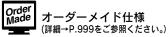
	標準ストロ	コーク	mm	500	600	700	800	900	1000
	本体質量	アルミ	kg	8.5	9.3	10.1	10.9	11.7	12.5
	平仲貝里	ステンレス	kg	13.3	14.5	15.8	17.1	18.3	19.6
性能	使用温度範囲 ℃				5~	40(結盟	なきこ	と)	
1主用比	可搬質量 kg					3	0		
	最大速度 ^{注)}		mm/s	1000	1000	930	740	600	500
	繰返し位置決め精度 mm			±0.02					
	モータ				ACサーボモータ(100W)				
	エンコーダ			インクリメンタル方式					
主要部品	送りねじ			研削	ボールね	ルじ ø1	5mm	リード2	0mm
	ガイド			高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合			カップリングレス					
コントローラ	型式			LC1-1F2HC□-□□(詳細P.829))	

┌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: 450、550、650 750、850、950

例)LG1H2021PC-550-F2-X2



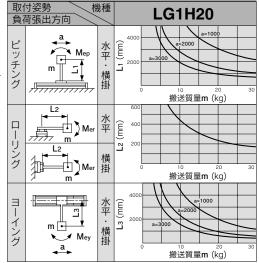
表示記号	仕様/内容				
X8	ダストシール仕様				

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	79
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)

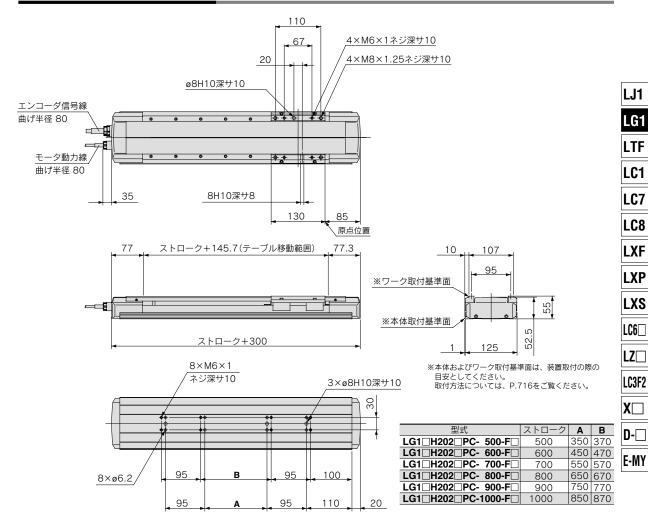


たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。



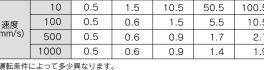
注)搬送質量によって速度に制限があります。次項の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

外形寸法図/LG1□H202□PC



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	
	10	0.5	1.5	10.5	50.5	100.5	
速度	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5	
(mm/s)	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9	



位置決め時間 В D

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

※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

					単位(mm/s)
Til -12	搬送質量(kg)				/++ -+>
型式	15	20	25	30	備考
LG1□H202□PC-500-F□	1000	700	500	500	/#绘爾海AC100 /110///+100/
LG1□H202□PC-600-F□	1000	700	500	500	供給電源AC100/110(V)±10% 対応コントローラ LC1-1□2HC1-□□
LG1□H202□PC-700-F□	930	600	500	500	
LG1□H202□PC-800-F□	740	600	500	500	供給電源AC200/220(V)±10%
LG1□H202□PC-900-F□	600	500	500	500	快船電源AC200/ 220(V)±10% 対応コントローラ LC1-1□2HC2-□□
LG1□H202□PC-1000-F□	500	500	500	500	NINGS FILE SECTION TO

※上記の条件を超える場合にはご相談ください。

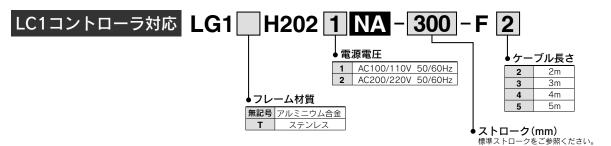


モータ<mark>標準</mark>/水平取付仕様 カップリングレス **100**w

モータ出力 **100**w 高剛性 直動 ガイド 転造ボールねじ ø15mm/リード10mm

LG1 H20 Series

型式表示方法

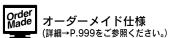


仕様

標準ストローク		mm	100	200	300	400			
	本体質量	アルミ	kg	5.3	6.1	6.9	7.7		
	工作員里	ステンレス	kg	8.3	9.6	10.8	12.0		
性能	使用温度氧	節囲	${\mathbb C}$		圂なきこと)				
1主用比	可搬質量		kg		3	0			
	最大速度		mm/s	500					
	繰返し位置決め精度		mm	±0.05					
	モータ			ACサーボモータ(100W)					
	エンコー	ダ		インクリメンタル方式					
主要部品	送りねじ			転造ボールねじ ø15mm リード10m					
	ガイド			高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合			カップリングレス					
コントローラ	型式			LC1-1F2HA□-□□(詳細P.829)					

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 例) **LG1H2021NA-150-F2-X2**



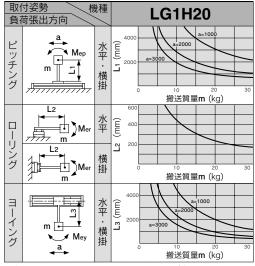
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

D) 1111 C	, - 1
ピッチング	71
ローリング	79
ヨーイング	75

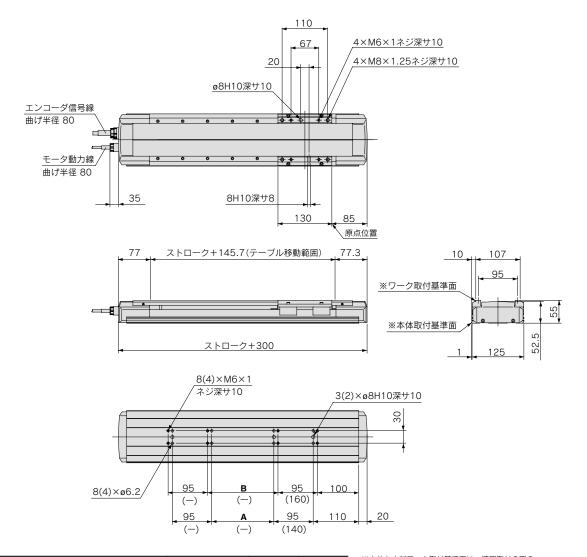
m : 搬送質量 (kg) a : ワークの加速度 (mm/s²) Me : 動的モーメント L : ワーク重心までのオーバー ハング量 (mm)



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。



外形寸法図 ∕ LG1 □ H202 □ NA

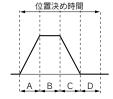


型式	ストローク	Α	В
* LG1□H202□NA- 100-F□	100	_	_
LG1□H202□NA- 200-F□	200	50	70
LG1□H202□NA- 300-F□	300	150	170
LG1□H202□NA- 400-F□	400	250	270

※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.716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	200	400			
	10	0.5	1.4	10.4	20.4	40.4			
速度	100	0.5	0.6	1.5	2.5	4.5			
(mm/s)	250	0.5	0.6	0.9	1.3	2.1			
	500	0.5	0.6	0.8	1.0	1.4			



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

※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

LC3F2

 $|\mathsf{X}\Box$

D-U

^{*()}内寸法はストローク100mmの場合

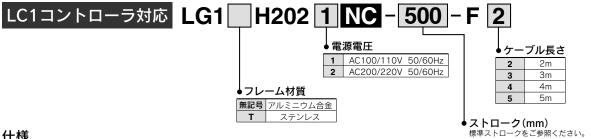
モータ標準/水平取付仕様 <u>ーー</u> カップリングレス

高剛性 直動

転造ボールねじ |ø15mm/y_k20mm

LG1 H20 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストロ	コーク	mm	500	600	700	800	900	1000	
	本体質量	アルミ	kg	8.5	9.3	10.1	10.9	11.7	12.5	
	平) 里	ステンレス	kg	13.3	14.5	15.8	17.1	18.3	19.6	
性能	使用温度	節囲	${\mathbb C}$		5~	-40(結盟	なきこ	ح)		
1工月比	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						
	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						
主要部品	送りねじ			転造ボールねじ ø15mm リード20mm						
	ガイド				高剛性直動ガイド					
	モータ/ねじ間結合		カップリングレス							
コントローラ	型式			LC1-1F2HC□-□□(詳細P.829))	

中間ストロークー

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: 450、550、650 750,850,950

例) LG1H2021NC-550-F2-X2



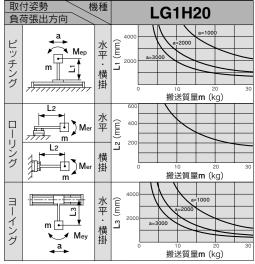
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	71
ローリング	79
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)

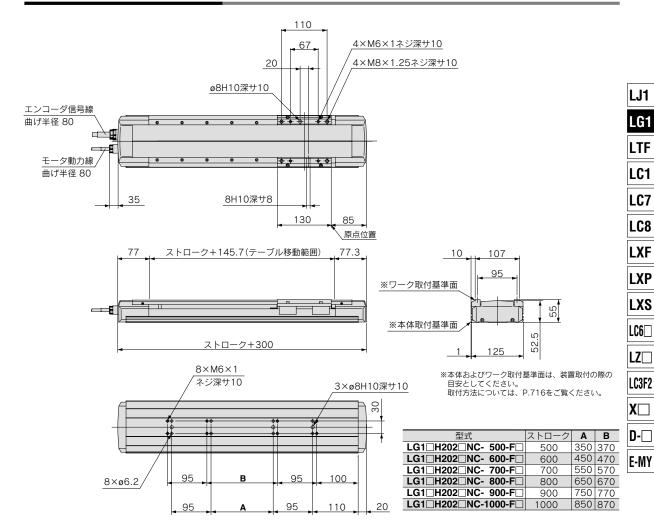


たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。



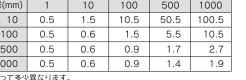
注) 搬送質量によって速度に制限があります。 次項の搬送質量毎の最大速度をご参照ください。

外形寸法図/LG1□H202□NC



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			
	10	0.5	1.5	10.5	50.5	100.5			
速度	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5			
(mm/s)	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7			
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9			



位置決め時間 A:加速時間 B: 等速時間 C: 減速時間 В

D:整定時間(0.4sec) 最大加速度は2000mm/s²

※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

					単位(mm/s)
TII_IX		搬送質	量(kg)	/## ===	
型式	15	20	25	30	備考
LG1□H202□NC-500-F□	1000	700	500	500	供給電源AC100/110(V)±10%
LG1□H202□NC-600-F□	1000	700	500	500	供給電源ACT00/TT0(V)±T0% 対応コントローラ LC1-1□2HC1-□□
LG1□H202□NC-700-F□	930	600	500	500	
LG1□H202□NC-800-F□	740	600	500	500	供給電源AC200/220(V)±10%
LG1□H202□NC-900-F□	600	500	500	500	」 供給電源AC200/ 220(V) = 10/8 ・対応コントローラ LC1-1□2HC2-□□
LG1□H202□NC-1000-F□	500	500	500	500	XIII JECT TELLICE

[※]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 <u>ー</u> カップリングレス

高剛性 直動 ガイド

すべりねじ 020mm/y-120mm

LG1 H20 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストロ	コーク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
	本体質量	アルミ	kg	5.8	6.7	7.6	8.5	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	15.9
	平 里	ステンレス	kg	9.1	10.5	11.9	13.2	14.6	16.0	17.4	18.8	20.1	21.6	24.9
性能	使用温度筆	îE囲	${\mathbb C}$	5~40(結露なきこと)										
1主用比	可搬質量		kg						15					
	最大速度		mm/s	500										
	繰返し位置	置決め精度	mm	±0.1										
	モータ						A	ACサース	ドモータ	(100W))			
	エンコーク	ダ						インク	リメンタ	'ル方式				
主要部品	送りねじ						すべり	ねじ ø	20mm	リード	20mm			
	ガイド 高剛性直動ガイド													
	モータ/ネ	aじ間結合		カップリングレス										
コントローラ	型式			LC1-1F2MC□-□□(詳細P.829)										

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、1050

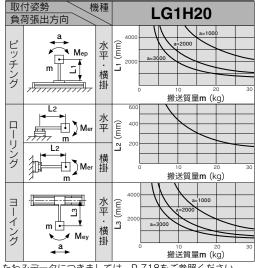
例) LG1H2021SC-150-F2-X2

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

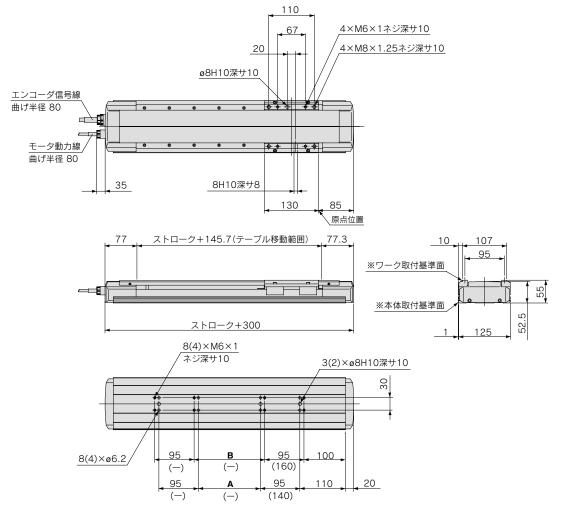
93.4301 III C	, - 1
ピッチング	71
ローリング	79
ヨーイング	75

: 搬送質量 (kg) : 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)



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

外形寸法図 ∕ LG1 □ H202 □ SC



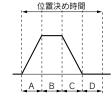
型式	ストローク	Α	В
* LG1□H202□SC- 100-F□	100	_	_
LG1□H202□SC- 200-F□	200	50	70
LG1□H202□SC- 300-F□	300	150	170
LG1□H202□SC- 400-F□	400	250	270
LG1□H202□SC- 500-F□	500	350	370
LG1□H202□SC- 600-F□	600	450	470
LG1□H202□SC- 700-F□	700	550	570
LG1□H202□SC- 800-F□	800	650	670
LG1□H202□SC- 900-F□	900	750	770
LG1□H202□SC-1000-F□	1000	850	870
LG1□H202□SC-1200-F□	1200	1050	1070

※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.716をご覧ください。

*()内寸法はストローク100mmの場合

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



- 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

※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

LC3F2

 $|\mathsf{X}\Box$ D-□

モータ標準/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 100_w

研削ボールねじ 015mm/y-F10mm

LG1 H21 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク		mm	100	200	300	400		
	本体質量		kg	5.3	6.1	6.9	7.7		
	里貝仰中	ステンレス	kg	8.3	9.6	10.8	12.0		
性能	使用温度筆	節囲 こうしゅう	C	5~40(結露なきこと)					
1主用比	可搬質量		kg		3	0			
	最大速度 繰返し位置決め精度		mm/s		50	00			
			mm	±0.02					
	モータ			ACサーボモータ(100W)					
	エンコーダ			インクリメンタル方式					
主要部品	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						
コントローラ	型式		LC1	LC1-1D2HA□-□□(詳細P.829)					
	型式		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

例1) LG1H2121PA-150-F2-X2

例2) LG1H21821PA-150-F2-X2-Q



オーダーメイド仕様 (詳細→P.999をご参照ください。)

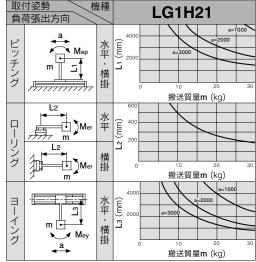
	:
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

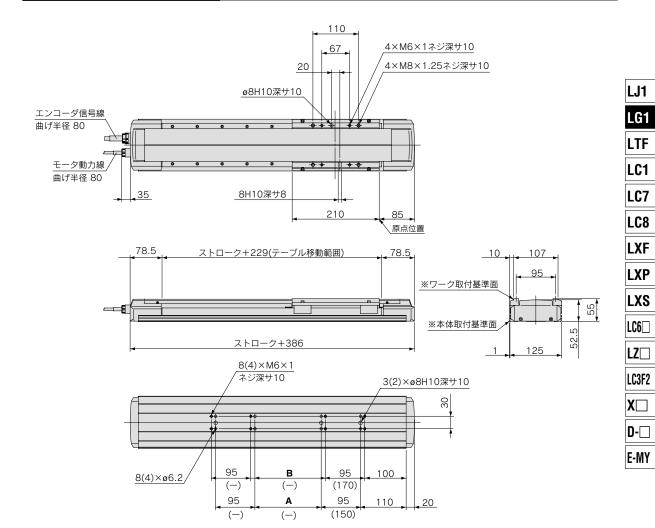
ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

外形寸法図 ∕ LG1 □ H212 □ PA



型式	ストローク	Α	В
* LG1□H212□PA- 100-F□	100	_	_
LG1□H212□PA- 200-F□	200	60	80
LG1□H212□PA- 300-F□	300	160	180
LG1□H212□PA- 400-F□	400	260	280

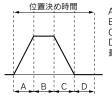
*()内寸法はストローク100mmの場合

※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.716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	200	400		
	10	0.5	1.4	10.4	20.4	40.4		
速度	100	0.5	0.6	1.5	2.5	4.5		
(mm/s)	250	0.5	0.6	0.9	1.3	2.1		
	500	0.5	0.6	0.8	1.0	1.4		
11/ 100 de 10 11		m /						

※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



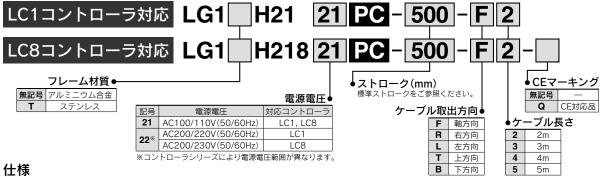
モータ標準/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 100_w

研削ボールねじ 015 mm/y- F 20 mm

LG1 H21 Series

型式表示方法



	標準ストロ	コーク	mm	500	600	700	800	900	1000	
	本体質量	アルミ	kg	8.5	9.3	10.1	10.9	11.7	12.5	
	里貝仰中	ステンレス	kg	13.3	14.5	15.8	17.1	18.3	19.6	
性能	使用温度單	· ie E	$^{\circ}$		5~	40(結盟	客なきこ	(ع		
1主用比	可搬質量		kg			3	0			
	最大速度	È)		1000	1000	930	740	600	500	
	繰返し位置決め精度		mm/s	±0.02						
	モータ		mm	ACサーボモータ(100W)						
	エンコーダ			インクリメンタル方式						
主要部品	送りねじ			研削ボールねじ ø15mm 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	#11-#	4-11#		LC1-1D2HC□-□□(詳細P.829)					1)	
コントローラ	型式		LC8	LC	LC8-B2H□□-□□-□(詳細P.853)					

注)搬送質量によって速度に制限があります。次項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

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:450、550、650

750,850,950 例1) LG1H2121PC-550-F2-X2 例2) LG1H21821PC-150-F2-X2-Q



	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

許容モーメント(N·m)

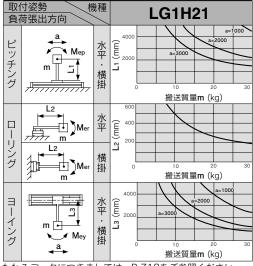
静的許容モーメント

ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)

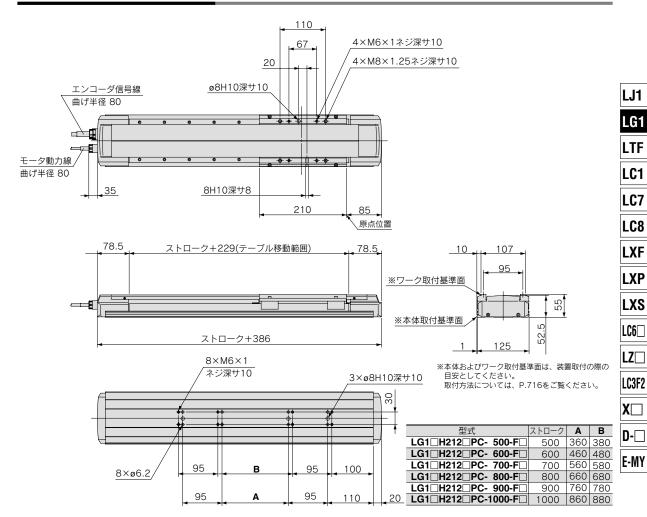
動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

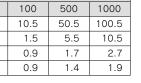


外形寸法図/LG1□H212□PC



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	
	10	0.5	1.5	10.5	50.5	100.5	
速度	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5	
(mm/s)	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7	
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9	



A:加速時間

位置決め時間

В

D

- 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

※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

					単位(mm/s)
搬送質量(kg)					/++ -+>
型式	15	20	25	30	備考
LG1□H212□PC-500-F□	1000	700	500	500	/#绘爾海AC100 /110/01 100/
LG1□H212□PC-600-F□	1000	700	500	500	供給電源AC100/110(V)±10% 対応コントローラ LC1-1□2HC1-□□
LG1□H212□PC-700-F□	930	600	500	500	
LG1□H212□PC-800-F□	740	600	500	500	供給電源AC200/220(V)±10%
LG1□H212□PC-900-F□	600	500	500	500	対応コントローラ LC1-1□2HC2-□□
LG1□H212□PC-1000-F□	500	500	500	500	NINGS FILE SECTION TO

※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 カップリング付

高剛性 直動 100_w

転造ボールねじ 015 mm/y- F 10 mm

LG1 H21 Series

型式表示方法



仕様

	標準ストローク		mm	100	200	300	400					
	本体質量		kg	5.3	6.1	6.9	7.7					
	平 件 貝 里	ステンレス	kg	8.3	9.6	10.8	12.0					
性能	使用温度氧	節囲	${\mathbb C}$		5~40(結盟	暑なきこと)						
江田比	可搬質量		kg		3	0						
	最大速度		mm/s	500								
	繰返し位置	置決め精度	mm	±0.05								
	モータ			ACサーボモータ(100W)								
	エンコー	ダ		インクリメンタル方式								
主要部品	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/オ	ねじ間結合		カップリング付								
コントローラ	#11-#	4-11		LC1-1D2HA□-□□(詳細P.829)								
	型式		LC8	LC8-E	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

例1) LG1H2121NA-150-F2-X2 例2) LG1H21821NA-150-F2-X2-Q

Order Made

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
X8	ダストシール仕様

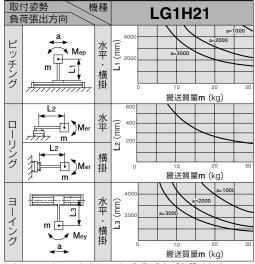
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)

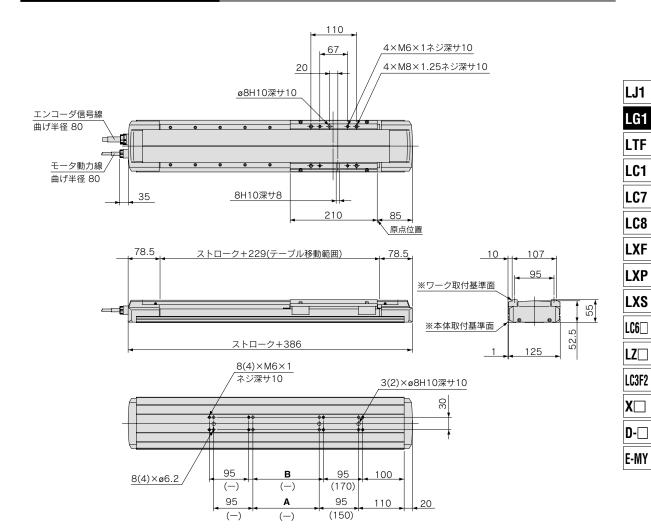
動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。



外形寸法図 ∕ LG1 □ H212 □ NA



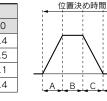
型式	ストローク	Α	В
* LG1□H212□NA- 100-F□	100	_	_
LG1□H212□NA- 200-F□	200	60	80
LG1□H212□NA- 300-F□	300	160	180
LG1□H212□NA- 400-F□	400	260	280

*()内寸法はストローク100mmの場合

※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.716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	200	400				
	10	0.5	1.4	10.4	20.4	40.4				
速度	100	100 0.5		1.5	2.5	4.5				
(mm/s)	250	0.5	0.6	0.9	1.3	2.1				
	500	0.5	0.6	0.8	1.0	1.4				



В

D

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

※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 カップリング付

高剛性 直動 100_w

転造ボールねじ 015 mm/y- F 20 mm

LG1 H21 Series

型式表示方法



仕様

	標準スト[コーク	mm	500	600	700	800	900	1000			
	本体質量		kg	8.5	9.3	10.1	10.9	11.7	12.5			
	一个科里	ステンレス	kg	13.3	14.5	15.8	17.1	18.3	19.6			
性能	使用温度氧	節囲	${\mathbb C}$		5~	-40(結盟	畧なきこ	と)				
III	可搬質量		kg			3	0					
	最大速度注)		mm/s	1000	1000	930	740	600	500			
	繰返し位置	置決め精度	mm	±0.05								
	モータ	ータ			ACサーボモータ(100W)							
	エンコー	インクリメンタル方式										
主要部品	送りねじ	転造ボールねじ ø15mm 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	#11-1	######################################		LC1-1D2HC□-□□(詳細P.829)								
	型式		LC8	LC	8-B2H		□-□(詳	細P.85	3)			

注) 搬送質量によって速度に制限があります。 次項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

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

例1) LG1H2121NC-550-F2-X2 例2) LG1H21821NC-150-F2-X2-Q



オーダーメイド仕様 (詳細→P.999をご参照ください。)

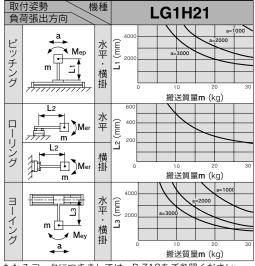
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

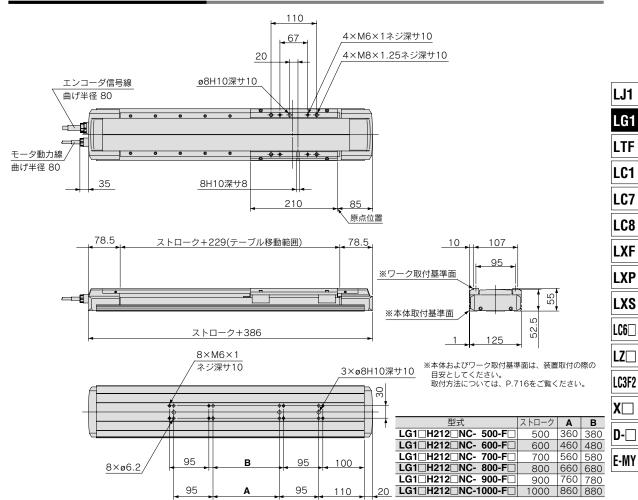
93.4301 FT C	, - 1
ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

: 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)



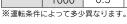
たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

外形寸法図/LG1□H212□NC



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				
	10	0.5	1.5	10.5	50.5	100.5				
速度	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5				
(mm/s)	500	500 0.5 0.		0.9	1.7	2.7				
	1000	1000 0.5		0.9	1.4	1.9				



搬送質量毎の最大速度

位置決め時間 A B C D	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
A B C D	

TII -12		積載可搬	質量(N)		/## +**				
型式	15	20	25	30	備考				
LG1□H212□NC-500-F□	1000	700	500	500	供給電源AC100/110(V)±10%				
LG1□H212□NC-600-F□	1000	700	500	500	快船竜源AC100/ 110(V)±10% 対応コントローラ LC1-1□2HC1-□□				
LG1□H212□NC-700-F□	930	600	500	500					
LG1□H212□NC-800-F□	740	600	500	500	 供給電源AC200/220(V)±10%				
LG1□H212□NC-900-F□	600	500	500	500	対応コントローラ LC1-1□2HC2-□□				
LG1□H212□NC-1000-F□	500	500	500	500	7,7,7,0-1,7 1,7 1,7 1,7 1,7 1,7 1,7 1,7 1,7 1,7				

[※]上記の条件を超える場合にはご相談ください。

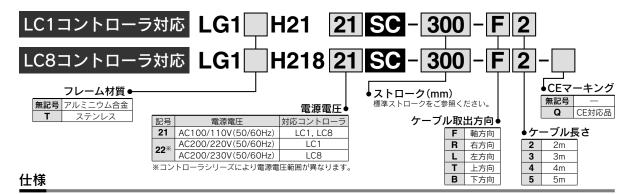


モータ<mark>標準</mark>/水平取付仕様 カップリング付

モータ出力 **100**w 高剛性 直動 ガイド すべりねじ ø**20**mm/リード**20**mm

LG1 H21 Series

型式表示方法



	標準スト[コーク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
	本体質量	アルミ	kg	5.8	6.7	7.6	8.5	9.4	10.2	11.1	12.0	12.9	13.8	15.9
	中中貝里	ステンレス	kg	9.1	10.5	11.9	13.2	14.6	16.0	17.4	18.8	20.1	21.6	24.9
性能	使用温度氧	節囲	${\mathbb C}$				5	~40)(結盟	暑なさ	きこと	_)		
III	可搬質量	可搬質量 kg							1	5				
	最大速度 mm								50	00				
	繰返し位置決め精度		mm	±0.1										
	モータ						AC	サー	ボモ	一夕(100	W)		
	エンコーダ				インクリメンタル方式									
主要部品	送りねじ			すべりねじ ø20mm 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										
71/10-=	#11-1	шц_ь LC		LC1-1D2MC□-□□(詳細P.829)										
コントローラ			C8			LC8	8-B2	$H\square$]-[]](詳組	∄P.8	53)	

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、 1050

例1) LG1H2121SC-150-F2-X2

例2) LG1H21821SC-150-F2-X2-Q

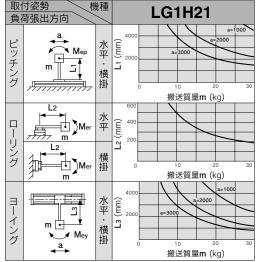
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

93.4301 FT C	, - 1
ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)

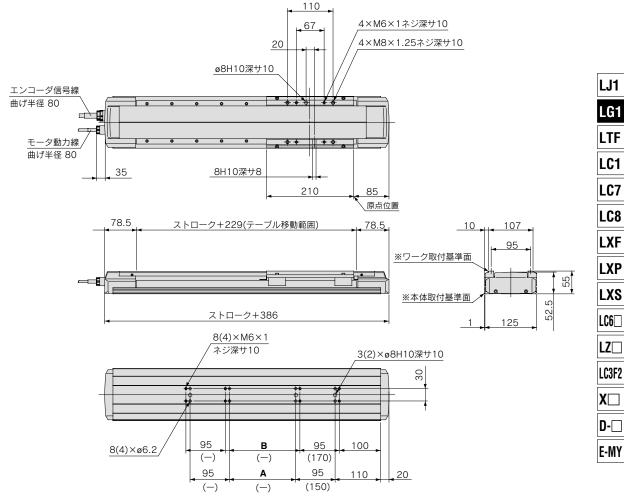
動的許容モーメント



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。



外形寸法図/LG1□H212□SC



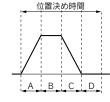
型式	ストローク	Α	В
* LG1□H212□SC- 100-F□	100	_	_
LG1□H212□SC- 200-F□	200	60	80
LG1□H212□SC- 300-F□	300	160	180
LG1□H212□SC- 400-F□	400	260	280
LG1□H212□SC- 500-F□	500	360	380
LG1□H212□SC- 600-F□	600	460	480
LG1□H212□SC- 700-F□	700	560	580
LG1□H212□SC- 800-F□	800	660	680
LG1□H212□SC- 900-F□	900	760	780
LG1□H212□SC-1000-F□	1000	860	880
LG1□H212□SC-1200-F□	1200	1060	1080

※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.716をご覧ください。

*()内寸法はストローク100mmの場合

位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め距離(mm)		1	1 10 100		600	1200	
	10	0.5	1.5	10.5	60.5	120.5	
速度	100	0.5	0.6	1.5	6.5	12.5	
(mm/s)	250	0.5	0.6	1.0	3.0	5.4	
	500	0.5	0.6	0.9	1.9	3.1	



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

※運転条件によって多少異なります。

モータ<mark>標準外</mark>/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動

研削ボールねじ |ø15mm/y-k10mm|

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 PA - 300 - F W - X10

フレーム材質 ┛

無記号 アルミニウム合金 ステンレス

モータ仕様

●スイッチ ◆ ストローク(mm) 標準ストロークをご参照ください。 無記号 なし W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

記号 モータメーカ - 夕型式 モータ出力 ドライバ型式 電源電圧 **R21** MR-C10A1 | AC100/115V HC-PO13 100W R22 三菱電機(株)製 MR-C10A AC200/230V R20

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれます。 モータ取付部に関する寸法はP.717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、オブションとなります。

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。

仕様

	標準ストローク		mm	100	200	300	400	
	1.0	アルミ(モータかし)	kg	5.2	6.0	6.8	7.6	
	本体質量	ステンレス(モータなし)	kg	8.4	9.7	10.9	12.2	
性能	使用温度範囲 ℃			5~40(結露なきこと)				
IIAK	可搬質量 kg				3	0		
	最大速度 mm/s			500				
	繰返し位置決め精度 mm			±0.02				
	モータ			ACサーボモータ(100W)				
	エンコーダ			インクリメンタル方式				
主要部品	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				
スイッチ	型式			フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.1084				

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。



オーダーメイド仕様 (詳細→P.999をご参照ください。)

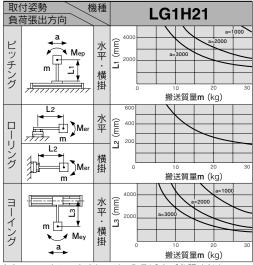
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

:搬送質量(kg) m



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

モータ<mark>標準外</mark>/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 ガイド

研削ボールねじ @15mm/y-10mm

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 PA - 300 - F H - X10 - Q CEマーキング フレーム材質 スイッチ 無記号 アルミニウム合金 無記号 なし ステンレス H N.C. (B接点) PNP/2ヶ W N.C.(B接点)NPN/2ヶ ストローク(mm)

▲モータ仕様

<u>▼</u> ->μ1⁄x									
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				MR-C10A1-UE	AC100/115V				
R22		HC-PQ13	100W	MR-C10A-UE	AC200/230V				
R29				_	_				
R20*1		_	_		_				
RK21		HC-KFS13		MR-J2S-10A1	AC100/115V				
RK22	一		100W	MR-J2S-10A	AC200/230V				
RK29	三菱電機(株)製※2			I	-				
RK20*1		_	_	I					
RP21				MR-J3-10A1	AC100/115V				
RP22		HF-KP13	100W	MR-J3-10A	AC200/230V				
RP29									
RP20*1		_	_						

詳細はP.696をご参照ください。

※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.717をご参照ください。

※1 モージ/トライバなしです。モージ取り命に関する引法はP.717をご参照へたさい。
※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ト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、オブションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ト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。

Order Made

オーダーメイド仕様 (詳細→P.999をご参照ください。)

	(eran
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

SMC

695

LJ1

LG1

LTF LC1

LC7

LC8

LXF

LXP LXS

LC6

LC3F2

 $|\mathsf{X}\Box$ |D-□

LG1□H21 Series

仕様

	標準ス	トローク	mm	100	200	300	400	
	本体質量	アルミ(モータなし)	kg	5.2	6.0	6.8	7.6	
	平 仲貝里	ステンレス(モータなし)	kg	8.4	9.7	10.9	12.2	
JUL AH:	使用温度	節囲	${\mathbb C}$		5~40(結盟	圂なきこと)		
性能	可搬質量		kg		3	0		
	最大速度		mm/s	500				
	繰返し位置決め精度 mm			±0.02				
	モータ			ACサーボモータ(100W)				
	エンコーダ			インクリメンタル方式				
主要部品	送りねじ			研削ボー	ルねじ ø1	5mm リー	ド10mm	
	ガイド			高剛性直動ガイド				
	モータ/オ	モータ/ねじ間結合			カップリング付			
スイッチ	型式			フォトマイクロセンサ EE-SX674P, EE-SX674(詳細P.1084				

中間ストローク・

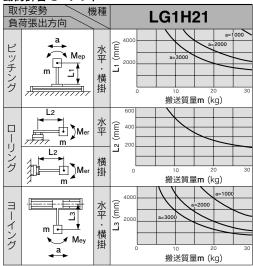
左記の標準ストローク以外の製作に ついては特注対応となります。別途、 お問合せください。

許容モーメント(N·m)

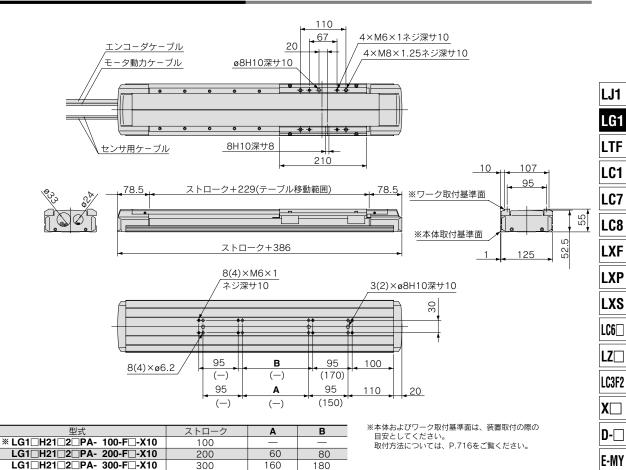
静的許容モーメント

ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)



外形寸法図 / LG1 □ H21 □ 2 □ PA(X10)



※()内寸法はストローク100mmの場合

LG1□H21□2□PA- 400-F□-X10

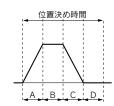
位置決め時間の目安

		位置決め時間(sec)					
位置決め距離(mm)		1	10	100	200	400	
速度 (mm/s)	10	0.5	1.4	10.4	20.4	40.4	
	100	0.5	0.6	1.5	2.5	4.5	
	250	0.5	0.6	0.9	1.3	2.1	
	500	0.5	0.6	0.8	1.0	1.4	

400

260

※運転条件によって多少異なります。



280

- 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。

モータ標準外/水平取付仕様 <u>ーー</u> カップリング付

モータ出力 直動 100_w

研削ボールねじ ø15mm/y−к20mm

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 PC - 500 - F W - X10

フレーム材質 ┛ 無記号 アルミニウム合金

ステンレス

┛ モータ仕様

◆ ストローク(mm) 標準ストロークをご参照ください。

●スイッチ 無記号 なし W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

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

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれます。 モータ取付部に関する寸法はP.717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、オブションとなります。

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。

仕様

	標準ス	トローク	mm	500	600	700	800	900	1000
	本体質量	アルミ(モータなし)	kg	8.4	9.2	10.0	10.8	11.6	12.4
	里貝仰仰	ステンレス(モータなし)	kg	13.4	14.7	15.9	17.2	18.4	19.7
WHAR	使用温度	節囲	${\mathbb C}$		5~	40(結盟	畧なきこ	ح)	
性能	可搬質量 kg				3	0			
	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					
	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					
主要部品	送りねじ			研削ボールねじ ø15mm リード20mm					
	ガイド			高剛性直動ガイド					
	モータ/1	ねじ間結合		カップリング付					
スイッチ	型式			フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.1084					.1084)

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。



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				
2	X8	ダストシール仕様				

注) 可搬質量が15kgを超えるときは速度が制限される場合があります。 別途当社にお問合せください。

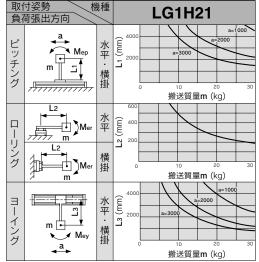
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

m :搬送質量(kg) 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-ハング量 (mm)

動的許容モーメント





モータ<mark>標準外</mark>/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 ガイド

研削ボールねじ @15mm/y-F20mm

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 PC - 500 - F H - X10 - Q ● CEマーキング フレーム材質 スイッチ 無記号 アルミニウム合金 無記号 なし ステンレス N.C.(B接点)PNP/2ヶ н W N.C. (B接点) NPN/2ヶ

ストローク(mm)

詳細はP.700をご参照ください。 ▲モータ仕様

<u> </u>									
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				MR-C10A1-UE	AC100/115V				
R22		HC-PQ13	100W	MR-C10A-UE	AC200/230V				
R29				_	_				
R20*1		_	_		_				
RK21	— *** ***	HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A1	AC100/115V				
RK22				MR-J2S-10A	AC200/230V				
RK29	三菱電機(株)製※2			I	_				
RK20*1		_	_	I	_				
RP21				MR-J3-10A1	AC100/115V				
RP22		HF-KP13	100W	MR-J3-10A	AC200/230V				
RP29					_				
RP20*1		_	_	l	_				

※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.717をご参照ください。

※1 モージ/トライバなしです。モージ取り命に関する引法はP.717をご参照へたさい。
※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ト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、オブションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ト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
Х8	ダストシール仕様

LJ1 LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS LC6

LC3F2 $|\mathsf{X}\Box$

|D-□

LG1 H21 Series

仕様

	標準ストローク mm			500	600	700	800	900	1000
	本体質量	アルミ(モータなし)	kg	8.4	9.2	10.0	10.8	11.6	12.4
	里貝仰中	ステンレス(モータなし)	kg	13.4	14.7	15.9	17.2	18.4	19.7
性能	使用温度筆	范 囲	${\mathbb C}$		5~	40(結盟	なきこ	と)	
1796	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					
	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					
主要部品	送りねじ			研削ボールねじ ø15mm 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	ソチ 型式			フォトマイクロセンサ EE-SX674P, EE-SX674(詳細P.1084				⊞P.1084)	

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。

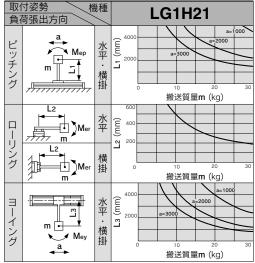
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング 142 ローリング 79 ヨーイング 150

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)

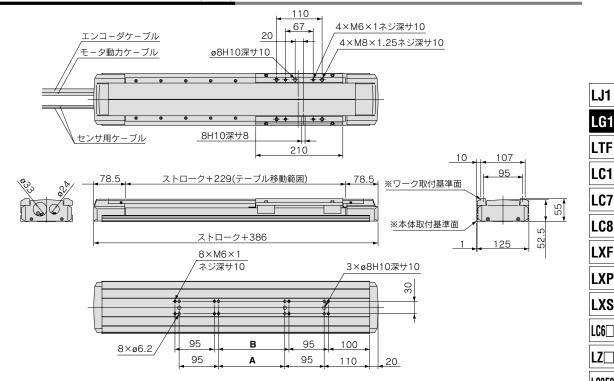


たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

注)可搬質量が15kgを超えるときは速度が制限される場合があります。別途当社にお問合せください。

モータ標準外/水平取付仕様 **LG1 H21 Series**

外形寸法図/LG1□H21□2□PC(X10)

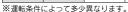


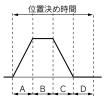
型式	ストローク	Α	В
LG1□H21□2□PC- 500-F□-X10	500	360	380
LG1□H21□2□PC- 600-F□-X10	600	460	480
LG1□H21□2□PC- 700-F□-X10	700	560	580
LG1□H21□2□PC- 800-F□-X10	800	660	680
LG1□H21□2□PC- 900-F□-X10	900	760	780
LG1□H21□2□PC-1000-F□-X10	1000	860	880

※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.716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		
	10	0.5	1.5	10.5	50.5	100.5		
速度	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5		
(mm/s)	500	0.5	0.6	0.9	1.7	2.7		
	1000	0.5	0.6	0.9	1.4	1.9		





- 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。

LJ1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS LC6

LC3F2

 $X \square$ D-□

モータ標準外/水平取付仕様カップリング付

高剛性 直動

転造ボールねじ |ø15mm/y-k10mm|

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 NA - 300 - F W - X10

フレーム材質 ┛ 無記号 アルミニウム合金

ステンレス

┛ モータ仕様

◆ ストローク(mm) 標準ストロークをご参照ください。

●スイッチ 無記号 なし W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

記号 モータメーカ ータ型式 モータ出力 ドライバ型式 電源電圧 **R21** MR-C10A1 | AC100/115V HC-PO13 100W R22 三菱電機(株)製 MR-C10A AC200/230V R20

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれます。 モータ取付部に関する寸法はP.717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、オブションとなります。

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。

仕様

	標準ス	トローク	mm	100	200	300	400		
	本体質量 アルミ(モータなし)		kg	5.2	6.0	6.8	7.6		
	4 件貝里	ステンレス(モータなし)	kg	8.4	9.7	10.9	12.2		
性能	使用温度範囲 ℃			5~40(結露なきこと)					
1生用它	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					
	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					
主要部品	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/	モータ/ねじ間結合			カップリング付				
スイッチ	イッチ 型式			フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.1084)					

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。



オーダーメイド仕様 (詳細→P.999をご参照ください。)

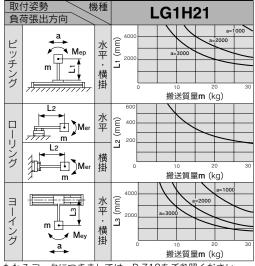
表示記号	仕様/内容				
X8	ダストシール仕様				

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング 142 ローリング 79 ヨーイング 150

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 ピーメンド : 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.718をご参照ください。

モータ<mark>標準外</mark>/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 ガイド

転造ボールねじ @15mm/y-10mm

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 NA - 300 - F H - X10 - Q

フレーム材質

無記号 アルミニウム合金 ステンレス

CEマーキング ┛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

ストローク(mm) 詳細はP.704をご参照ください。

▲モータ仕様

● C— J L 1¾									
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				MR-C10A1-UE	AC100/115V				
R22		HC-PQ13	100W	MR-C10A-UE	AC200/230V				
R29				_	_				
R20*1		_	_		_				
RK21	— ** ** ** / #) ** W O	HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A1	AC100/115V				
RK22				MR-J2S-10A	AC200/230V				
RK29	三菱電機(株)製※2			I	_				
RK20*1		_	_	I	_				
RP21				MR-J3-10A1	AC100/115V				
RP22		HF-KP13	100W	MR-J3-10A	AC200/230V				
RP29					_				
RP20*1		_	_	l	_				

※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.717をご参照ください。

※1 モージ/トライバなしです。モージ取り命に関する引法はP.717をご参照へたさい。
※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ト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、オブションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ト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
X8	ダストシール仕様

LG1

LJ1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF LXP

LXS

LC6

LC3F2

 $|\mathsf{X}\Box$ |D-□

LG1□H21 Series

仕様

	標準ス	トローク	mm	100	200	300	400	
	アルミ(モータなし)		kg	5.2	6.0	6.8	7.6	
	本体質量	ステンレス(モータなし)	kg	8.4	9.7	10.9	12.2	
111.60	使用温度範囲 ℃			5~40(結露なきこと)				
性能	可搬質量 kg				3	0		
	最大速度 m			500				
	繰返し位置決め精度 mm			±0.05				
	モータ			ACサーボモータ(100W)				
	エンコーダ			インクリメンタル方式				
主要部品	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				
スイッチ 型式			フォトマイクロセンサ EE-SX674P, EE-SX674(詳細P.1084)					

中間ストローク・

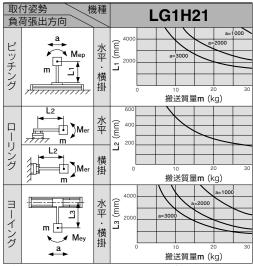
左記の標準ストローク以外の製作に ついては特注対応となります。別途、 お問合せください。

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

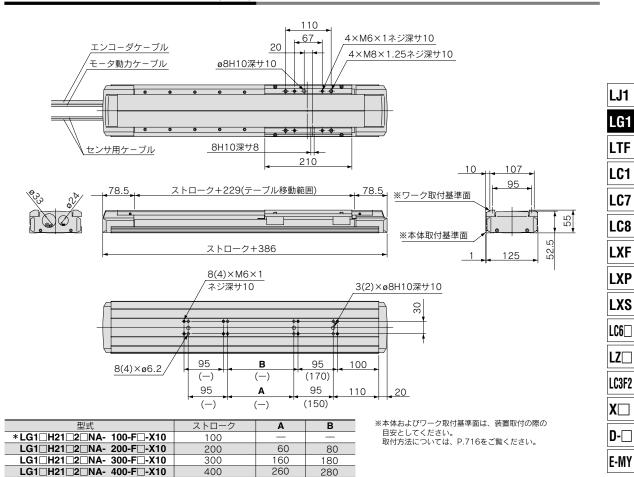
ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

外形寸法図/LG1□H21□2□NA(X10)

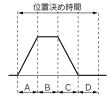


*()内寸法はストローク100mmの場合

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	200	400		
	10	0.5	1.4	10.4	20.4	40.4		
速度	100	0.5	0.6	1.5	2.5	4.5		
(mm/s)	250	0.5	0.6	0.9	1.3	2.1		
	500	0.5	0.6	0.8	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(0.4sec)※
- 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。

SMC

705

モータ標準外/水平取付仕様カップリング付

直動

高剛性

転造ボールねじ @15mm/y-F20mm

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 NC - 500 - F W - X10

フレーム材質 🌡

● モータ仕様

◆ ストローク(mm) 標準ストロークをご参照ください。

●スイッチ 無記号 なし W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

無記号 アルミニウム合金 ステンレス

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-P013	100W	MR-C10A1	AC100/115V		
R22		HC-PQ13	1000	MR-C10A	AC200/230V		
R20		_		_	_		

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれます。 モータ取付部に関する寸法はP.717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、オブションとなります。 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。

仕様

	標準ス	トローク	mm	500	600	700	800	900	1000
	本体質量	アルミ(モータなし)	kg	8.4	9.2	10.0	10.8	11.6	12.4
	半件貝里	ステンレス(モータなし)	kg	13.4	14.7	15.9	17.2	18.4	19.7
WHAR	使用温度	節囲	${\mathbb C}$		5~	40(結盟	畧なきこ	ح)	
1生用它	性能可搬質量		kg			3	0		
	最大速度		mm/s	1000	1000	930	740	600	500
	繰返し位置決め精度 mm			±0.05					
	モータ			ACサーボモータ(100W)					
	エンコーダ			インクリメンタル方式					
主要部品	送りねじ			転造ボールねじ ø15mm リード20mm				0mm	
	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			フォトマ	7イクロ	センサ E	E-SX67	'4(詳細F	2.1084)

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。



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
X8	ダストシール仕様

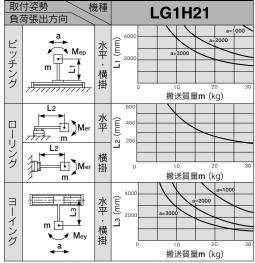
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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.718をご参照ください。



モータ<mark>標準外</mark>/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 ガイド

転造ボールねじ ø15mm/リード20mm

LG1 H21 Series

ストローク(mm)

詳細はP.708をご参照ください。

型式表示方法

LG1 H21 R21 NC - 500 - F H - X10 - Q フレーム材質 ● CEマーキング ┕スイッチ 無記号 アルミニウム合金 無記号 なし ステンレス H N.C.(B接点)PNP/2ヶ W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

▲モータ仕様

・モータは様								
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				MR-C10A1-UE	AC100/115V			
R22		HC-PQ13	100W	MR-C10A-UE	AC200/230V			
R29				_	_			
R20*1		_	_		_			
RK21				MR-J2S-10A1	AC100/115V			
RK22	_ ** ** / ** / ** / ** / ** / ** / ** /	HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A	AC200/230V			
RK29	三菱電機(株)製※2			_	_			
RK20*1		_	_	I	_			
RP21				MR-J3-10A1	AC100/115V			
RP22		HF-KP13	100W	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.717をご参照ください。

※1 モージ/トライバなしです。モージ取り命に関する引法はP.717をご参照へたさい。
※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ト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、オブションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ト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。

Order Made

オーダーメイド仕様 (詳細→P.999をご参照ください。)

	(er iii
表示記号	仕様/内容
X8	ダストシール仕様

LG1 LTF

LJ1

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP LXS

LC6

LC3F2

 $|\mathsf{X}\Box$ |D-□

LG1□H21 Series

仕様

	標準ス	トローク	mm	500	600	700	800	900	1000
	本体質量	アルミ(モータなし)	kg	8.4	9.2	10.0	10.8	11.6	12.4
	里貝仰中	ステンレス(モータなし)	kg	13.4	14.7	15.9	17.2	18.4	19.7
性能	使用温度筆	范 囲	${\mathbb C}$		5~	-40(結盟	畧なきこ	と)	
1796	可搬質量		kg			3	0		
	最大速度		mm/s	1000	1000	930	740	600	500
	繰返し位置決め精度		mm	±0.05					
	モータ			ACサーボモータ(100W)					
	エンコーダ			インクリメンタル方式					
主要部品	送りねじ			転造ボールねじ ø15mm リード20mm					
	ガイド			高剛性直動ガイド					
	モータ/ネ	aじ間結合		カップリング付					
スイッチ	スイッチ 型式			フォトマイ	′クロセンサ	EE-SX6	74P, EE-S	X674(詳終	⊞P.1084)

中間ストローク・

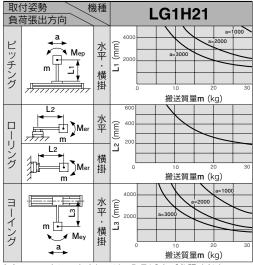
左記の標準ストローク以外の製作に ついては特注対応となります。別途、 お問合せください。

許容モーメント(N·m)

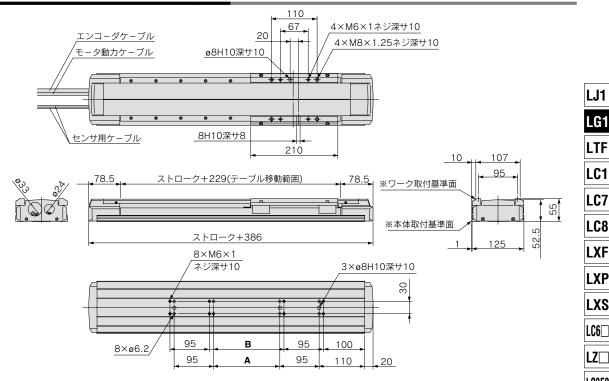
静的許容モーメント

E251 III -	
ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)



外形寸法図/LG1□H21□2□NC(X10)



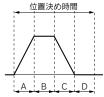
型式	ストローク	Α	В
LG1□H21□2□NC- 500-F□-X10	500	360	380
LG1□H21□2□NC- 600-F□-X10	600	460	480
LG1□H21□2□NC- 700-F□-X10	700	560	580
LG1□H21□2□NC- 800-F□-X10	800	660	680
LG1□H21□2□NC- 900-F□-X10	900	760	780
LG1□H21□2□NC-1000-F□-X10	1000	860	880

※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.716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	
	10	0.5	1.5	10.5	50.5	100.5	
速度	100	0.5	0.6	1.5	5.5	10.5	
(mm/s)	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。

LJ1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS LC6

LC3F2

 $X \square$ D-□

モータ<mark>標準外</mark>/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 100_w

すべりねじ @20mm/y-F20mm

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 SC - 500 - F W - X10

フレーム材質 ┛ 無記号 アルミニウム合金 ステンレス

┛ モータ仕様

◆ ストローク(mm) 標準ストロークをご参照ください。

●スイッチ 無記号

なし W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

記号 モータメーカ ータ型式 モータ出力 ドライバ型式 電源電圧 **R21** MR-C10A1 | AC100/115V HC-PO13 100W R22 三菱電機(株)製 MR-C10A AC200/230V R20

※R21、R22の場合はモータ/ドライバが含まれます。 モータ取付部に関する寸法はP.717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、オブションとなります。

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。

仕様

	標準之	ストローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
	+4559	アルミ(モータなし)	kg	5.8	6.7	7.5	8.4	9.3	10.2	11.1	11.9	12.8	13.7	15.9
	本体質量	ステンレス(モータなし)) kg	9.3	10.7	12.0	13.5	14.8	16.2	17.5	19.0	20.3	21.7	25.2
性能	使用温度	節囲	\mathbb{C}				5-	~40(結露な	ごきご	と)			
注形	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										
	モータ			ACサーボモータ(100W)										
→-#=	エンコー:	ダ					イ	ンクし	リメン:	タルカ	式			
主要部品	送りねじ			すべりねじ ø20mm 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			フォトマイクロセンサ EE-SX674(詳細P.1084)										

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。

Order 才一 Made 仕様

オーダーメイド

(詳細→P.999をご参照ください。)

表示記号 仕様/内容 **X8** ダストシール仕様

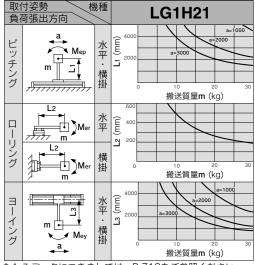
許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

ピッチング 142 ローリング 79 ヨーイング 150

: 搬送質量 (kg) **a** : ワークの加速度 (mm/s²) **Me** : 動的モーメント : 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.718をご参照ください。



モータ<mark>標準外</mark>/水平取付仕様 カップリング付

高剛性 直動 ガイド

すべりねじ @20mm/y-F20mm

LG1 H21 Series

型式表示方法

LG1 H21 R21 SC - 300 - F H-X10 - Q フレーム材質 ◆ 無記号 アルミニウム合金 **ਊ** CEマーキング ┕スイッチ 無記号 なし ステンレス H N.C.(B接点)PNP/2ヶ W N.C.(B接点)NPN/2ヶ

●モータ	工作家				
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				MR-C10A1-UE	AC100/115V
R22		HC-PQ13	100W	MR-C10A-UE	AC200/230V
R29				_	_
R20*1		_	_	_	_
RK21				MR-J2S-10A1	AC100/115V
RK22	一 本 示 4% / 44 / 41 / 22	HC-KFS13	100W	MR-J2S-10A	AC200/230V
RK29	三菱電機(株)製※2			_	_
RK20*1		_	_	_	_
RP21				MR-J3-10A1	AC100/115V
RP22		HF-KP13	100W	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.717をご参照ください。

ストローク(mm)

詳細はP.712をご参照ください。

※1 モージ/トライバなしです。モージ取り命に関する引法はP.717をご参照へたさい。
※2 標準外対応モータで三菱電機(株)製は、モータ/ト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、オブションとなります。
品番につきましては、P.659をご参照ください。
モータ/ト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。

LJ1

LG1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS LC6

LC3F2

 $|\mathsf{X}\Box$ D-□

LG1□H21 Series

仕様

	標準ス	トローク	mm	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
	本体質量	アルミ(モータなし)	kg	5.8	6.7	7.5	8.4	9.3	10.2	11.1	11.9	12.8	13.7	15.9
	半 件具里	ステンレス(モータなし)	kg	9.3	10.7	12.0	13.5	14.8	16.2	17.5	19.0	20.3	21.7	25.2
性能	使用温度範囲		${\mathbb C}$		5~40(結露なきこと)									
III	可搬質量		kg						15					
	最大速度 m		mm/s						500					
	繰返し位置決め精度 mm			±0.1										
	モータ			ACサーボモータ(100W)										
	エンコータ	インクリメンタル方式												
主要部品	送りねじ		すべりねじ ø20mm リード20mm											
	ガイド			高剛性直動ガイド										
	モータ/オ	aじ間結合		カップリング付										
スイッチ	型式			フォトマイクロセンサ EE-SX674P, EE-SX674(詳細P.1084)										

中間ストローク

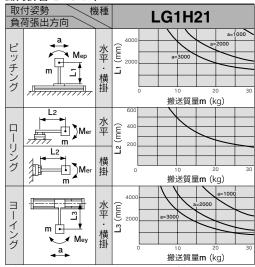
上記の標準ストローク以外の製作については特注対応となります。別途、お問合せください。

許容モーメント(N·m)

静的許容モーメント

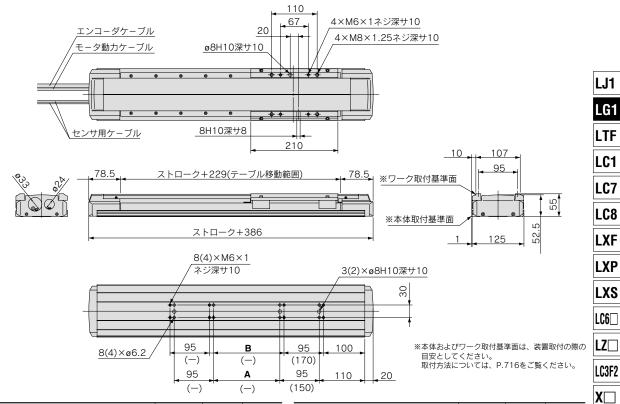
ピッチング	142
ローリング	79
ヨーイング	150

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)



たわみデータにつきましては、P.718をご参照ください。

外形寸法図 / LG1 □ H21 □ 2 □ SC(X10)



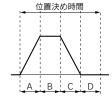
型式	ストローク	Α	В
*LG1□H21□2□SC- 100-F□-X10	100	_	
LG1□H21□2□SC- 200-F□-X10	200	60	80
LG1□H21□2□SC- 300-F□-X10	300	160	180
LG1□H21□2□SC- 400-F□-X10	400	260	280
LG1□H21□2□SC- 500-F□-X10	500	360	380
LG1□H21□2□SC- 600-F□-X10	600	460	480

型式	ストローク	Α	В
LG1□H21□2□SC- 700-F□-X10	700	560	580
LG1□H21□2□SC- 800-F□-X10	800	660	680
LG1□H21□2□SC- 900-F□-X10	900	760	780
LG1□H21□2□SC-1000-F□-X10	1000	860	880
LG1□H21□2□SC-1200-F□-X10	1200	1060	1080

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		
	10	0.5	1.5	10.5	60.5	120.5		
速度	100	0.5	0.6	1.5	6.5	12.5		
(mm/s)	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。



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

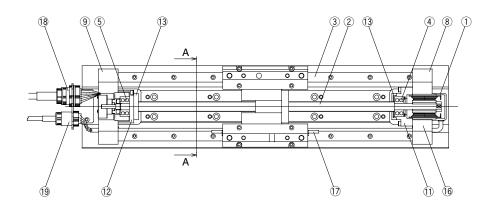
※SMC製コントローラLC1シリーズ 使用時での目安であり、ドライバ の能力によっては異なります。 D-□

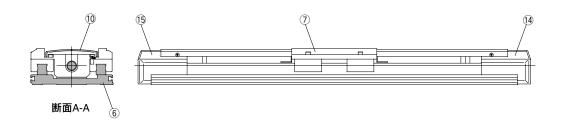
^{*()}内寸法はストローク100mmの場合

LG1H Series 構造図

構造図/カップリングレス

LG1H20





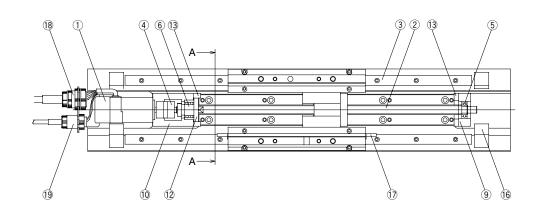
構成部品

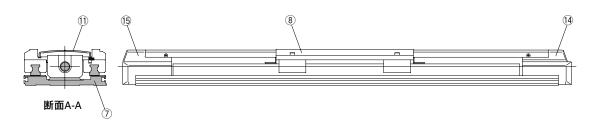
番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	_	100W
2	送りねじ	_	ボールねじ/すべりねじ
3	高剛性直動ガイド	_	
4	ベアリングR	_	
5	ベアリングF	_	
6	ボディ	アルミニウム合金/ステンレス	
7	テーブル	アルミニウム合金	
8	ハウジングA	アルミニウム合金	
9	ハウジングB	アルミニウム合金	
10	トップ カバー	アルミニウム合金	

番号	部品名	材質	備考
11	ヘッドカバー	アルミニウム合金	
12	エンコーダカバー	アルミニウム合金	
13	ダンパ	IIR	
14	エンドカバーA	PC	
15	エンドカバーB	PC	
16	フォトマイクロセンサ	_	
17	センサプレート	_	
18	コネクタA	_	
19	コネクタB	_	

構造図/カップリング付

LG1H21





構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ACサーボモータ	_	100W
2	送りねじ	_	ボールねじ/すべりねじ
3	高剛性直動ガイド	_	
4	カップリング	_	
5	ベアリングR	_	
6	ベアリングF	_	
7	ボディ	アルミニウム合金/ステンレス	
8	テーブル	アルミニウム合金	
9	ハウジングA	アルミニウム合金	
10	ハウジングB	アルミニウム合金	

番号	部品名	材質	備考
11	トップカバー	アルミニウム合金	
12	ベアリング押エ	アルミニウム合金	
13	ダンパ	IIR	
14	エンドカバーA	PC	
15	エンドカバーB	PC	
16	フォトマイクロセンサ	_	
17	センサプレート	_	
18	コネクタA	_	
19	コネクタB	_	

LJ1

LTF

LC1

LC7

LC8

LXF

LXP

LXS

LC6□ LZ□

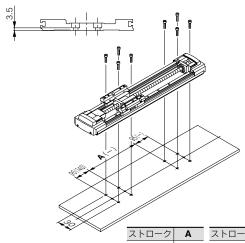
LC3F2

X□ **D**-□

LG1H Series 取付方法

上面取付

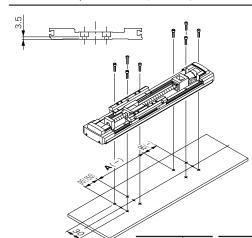
LG1H20/カップリングレス



ストローク	Α	ストローク	Α
100		700	550
200	50	800	650
300	150	900	750
400	250	1000	850
500	350	1200	1050
600	450		

______()内寸法はストローク100mmの場合。

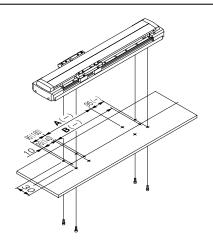
LG1H21/カップリング付



ストローク	Α	ストローク	Α
100		700	560
200	60	800	660
300	160	900	760
400	260	1000	860
500	360	1200	1060
600	460		

底面取付

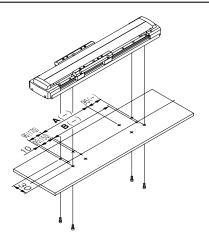
LG1H20/カップリングレス



ストローク	Α	В	ストローク	Α	В
100	_		700	570	645
200	70	145	800	670	745
300	170	245	900	770	845
400	270	345	1000	870	945
500	370	445	1200	1070	1145
600	470	545			

()内寸法はストローク100mmの場合。

LG1H21/カップリング付



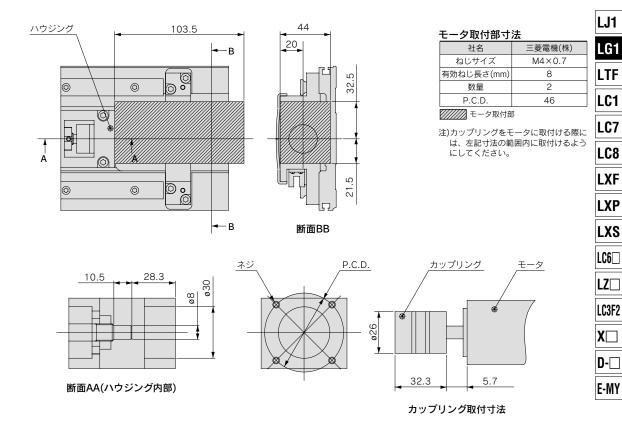
ストローク	Α	В	ストローク	Α	В	
100	_		700	580	655	
200	80	155	800	680	755	
300	180	255	900	780	855	
400	280	355	1000	880	955	
500	380	455	1200	1080	1155	
600	480	555				

()内寸法はストローク100mmの場合。

LGIH series 標準外モータ取付寸法

標準外モータ取付寸法図/カップリング付

LG1H21



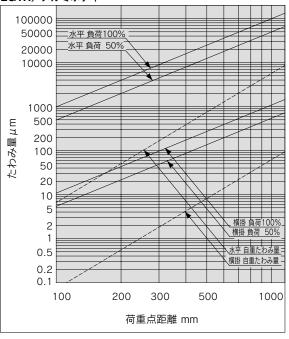
LG1H Series たわみデータ

たわみデータ

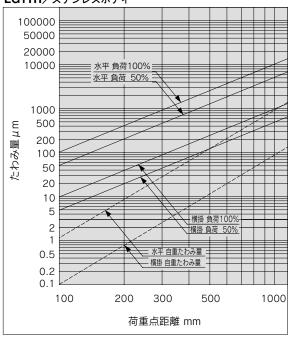
※ボディの断面二次モーメントによる計算値です。

荷重と荷重点Wにおけるたわみ量を下記のグラフに示します。

LG1H/アルミボディ



LG1TH/ステンレスボディ



片持支持でテーブルを ストロークエンドに寄 せた場合

