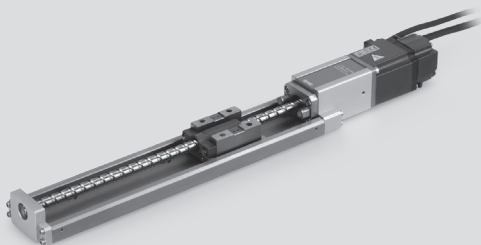


导轨一体型电动执行器

LTF 系列



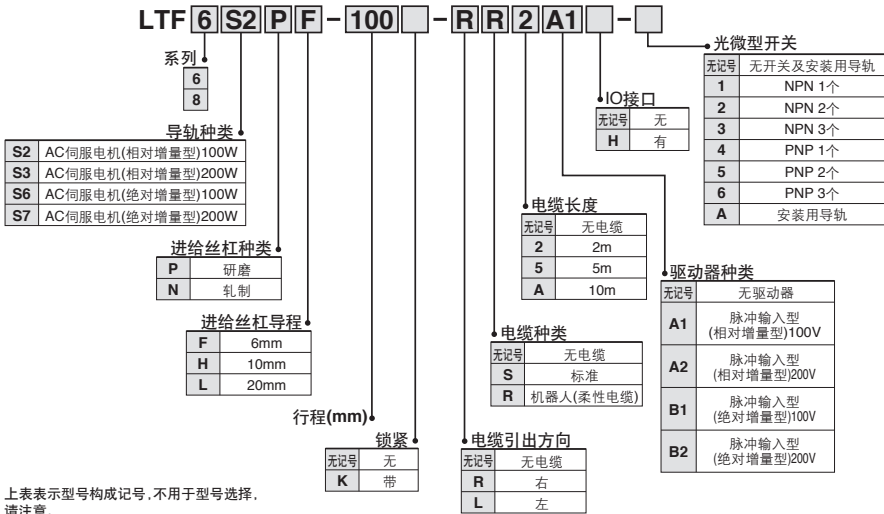
系列	电机种类	导轨种类	安装姿势	型号	进给丝杠 导程 mm		页码
					研磨滚珠丝杠	轧制滚珠丝杠	
LTF	标准电机	台座型直动导轨	水平	LTF6	6 10	6 10	P.848~
				LTF8	10 20	10 20	P.856~
			垂直	LTF6	6 10	6 10	P.864~
				LTF8	10 20	10 20	P.872~

■ 结构图 P.880

■ 安装方法 P.881

■ 下弯量数据 P.882

型号构成



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

标准 电机 水平安装规格

LTF6 系列

电机输出
100W

研磨滚珠丝杠
Ø10mm/导程6mm



型号表示方法

LTF6 S2 PF-300-R R 2 A1

电机种类

S2	AC伺服电机(相对增量型编码器)100W
S6	AC伺服电机(绝对增量型编码器)100W

行程(mm)
参见标准行程。

电缆种类

无记号	无电缆
S	标准
R	机器人(柔性电缆)

电缆长度

无记号	无电缆
2	2m
5	5m
A	10m

IO接口

无记号	无
H	有

驱动器种类

无记号	无驱动器
A1	脉冲输入型(相对增量型)100V
A2	脉冲输入型(相对增量型)200V
B1	脉冲输入型(绝对增量型)100V
B2	脉冲输入型(绝对增量型)200V

光微型开关

无记号	无开关及安装用导轨
1	NPN 1个
2	NPN 2个
3	NPN 3个
4	PNP 1个
5	PNP 2个
6	PNP 3个
A	安装用导轨

电机 / 开关安装方向

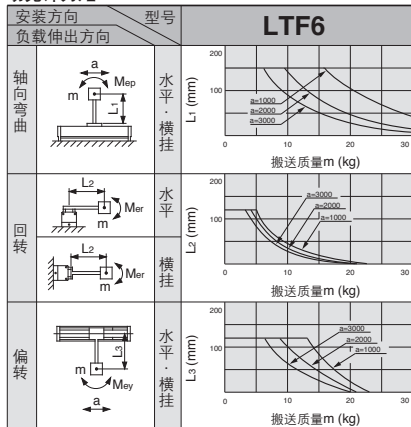
左边安装
右边安装

规格

	标准行程	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体质量	kg	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7
	使用温度范围	°C	5~40(未结露)					
	可搬质量	kg	30					
	最大速度	mm/s	300					230
	重复定位精度	mm	±0.02					
主要部品	电机	AC伺服电机(100W)						
	编码器	相对增量 / 绝对增量方式						
	进给丝杠	研磨滚珠丝杠 φ10mm 导程6mm						
	导轨	台座型直线导轨						
开关	电机 / 丝杠间结合	带联轴节						
	型号	光微型传感器 EE-SX674(详见P.883)						
驱动器	型号	LECS□□□□(详见P.885)						

允许力矩(N·m)

动允许力矩



关于再生可选项

根据条件(速度、加减速、休止时间、负载等)有需要再生可选项的场合。
作为示例,下述为产品规格的最大负载和1/2负载的场合时对再生可选项规格的建议意见。
当需要征询相关信息时请与SMC联系。

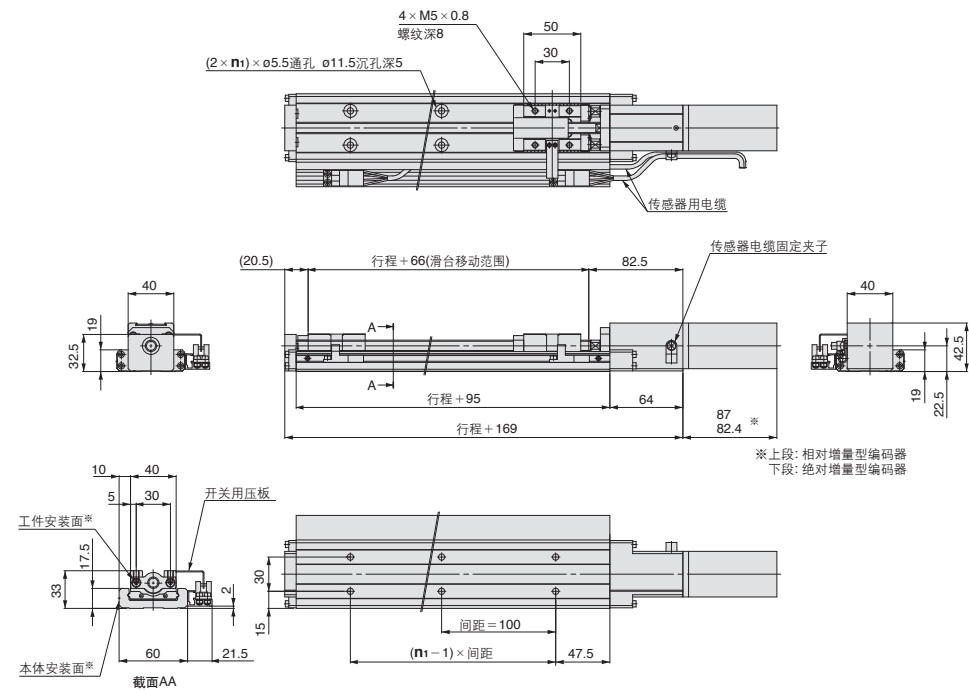
最大负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。

1/2负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。

外形尺寸图 / **LTF6□PF**



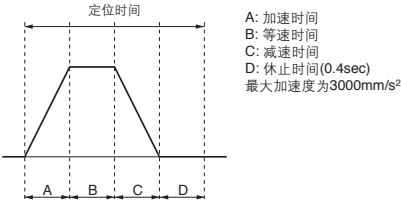
型号	行程	n ₁
LTF6□PF-100-□	100	2
LTF6□PF-200-□	200	3
LTF6□PF-300-□	300	4
LTF6□PF-400-□	400	5
LTF6□PF-500-□	500	6
LTF6□PF-600-□	600	7

※本体及工件安装基准面作为装置安装时的参考。
安装方法参见P.881。

定位时间参考

		定位时间(sec)					
定位距离(mm)		1	10	100	300	600	
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5	
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5	
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5	
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6	

※根据运转条件会有些不同。



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

标准 电机 水平安装规格

LTF6 系列

电机输出

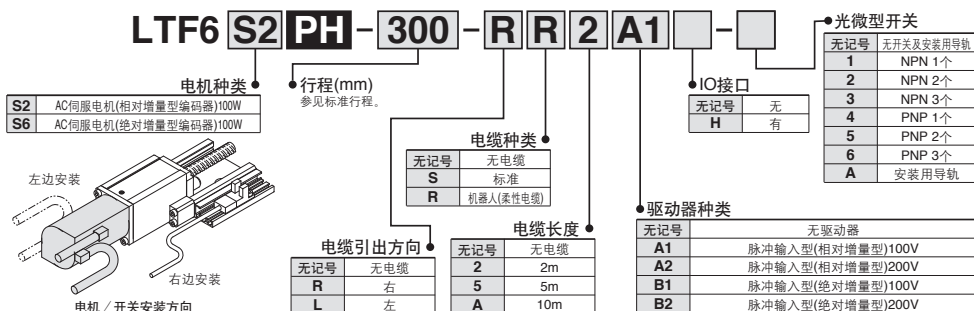
100W

研磨滚珠丝杠

φ10mm / 导程10mm



型号表示方法

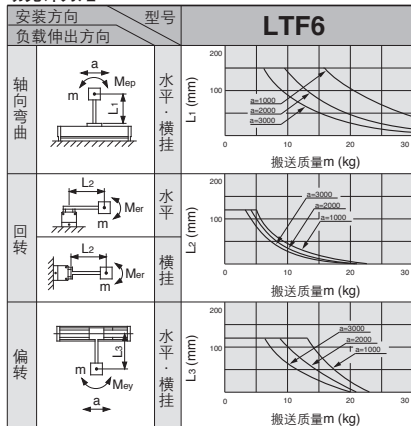


规格

	标准行程	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体质量	kg	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7
	使用温度范围	°C	5~40(未结露)					
	可搬质量	kg	15					
	最大速度	mm/s	500					
	重复定位精度	mm	±0.02					
主要部品	电机	AC伺服电机(100W)						
	编码器	相对增量 / 绝对增量方式						
	进给丝杠	研磨滚珠丝杠 φ10mm 导程10mm						
	导轨	台座型直线导轨						
开关 驱动器	电机 / 丝杠间结合	带联轴节						
	型号	光微型传感器 EE-SX674(详见P.883)						
	型号	LECS□□□□(详见P.885)						

允许力矩(N · m)

动允许力矩



关于再生可选项

根据条件(速度、加减速、休止时间、负载等)需要再生可选项的情况。
 作为示例, 下述为产品规格的最大负载和1/2负载的场合时对再生可选项规格的建议意见。
 当需要征询相关信息时请与SMC联系。

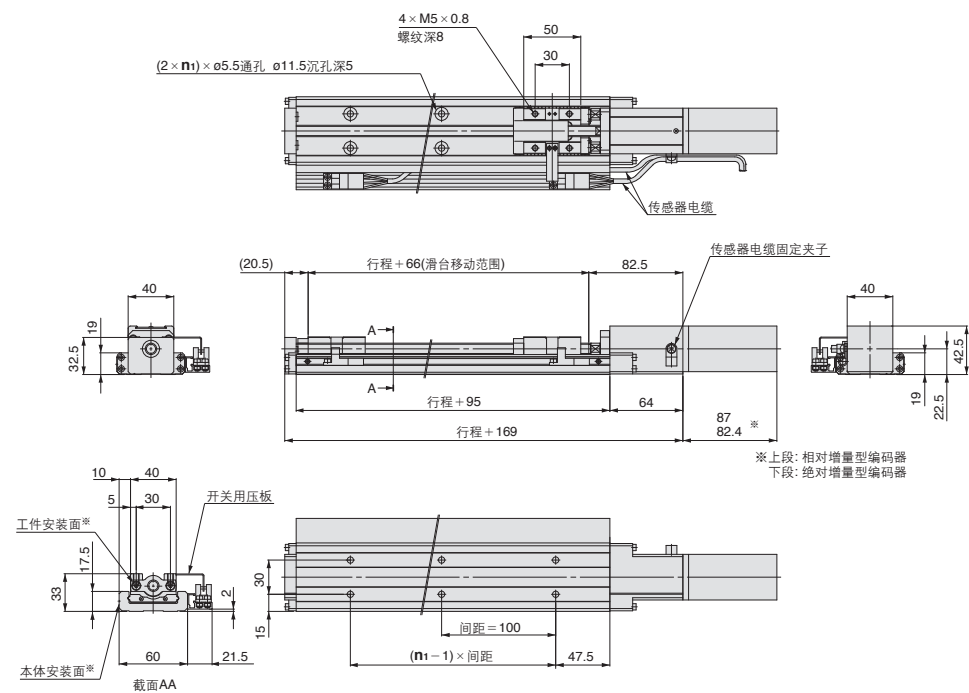
最大负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。

1/2负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。

外形尺寸图 / **LTF6□PH**



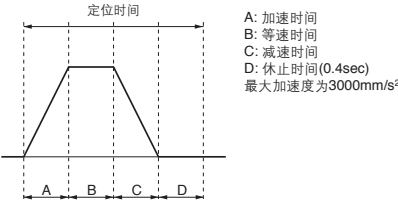
型号	行程	n1
LTF6□PH-100-□	100	2
LTF6□PH-200-□	200	3
LTF6□PH-300-□	300	4
LTF6□PH-400-□	400	5
LTF6□PH-500-□	500	6
LTF6□PH-600-□	600	7

※本体及工件安装基准面作为装置安装时的参考。
安装方法参见P.881。

定位时间参考

		定位时间(sec)				
定位距离(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

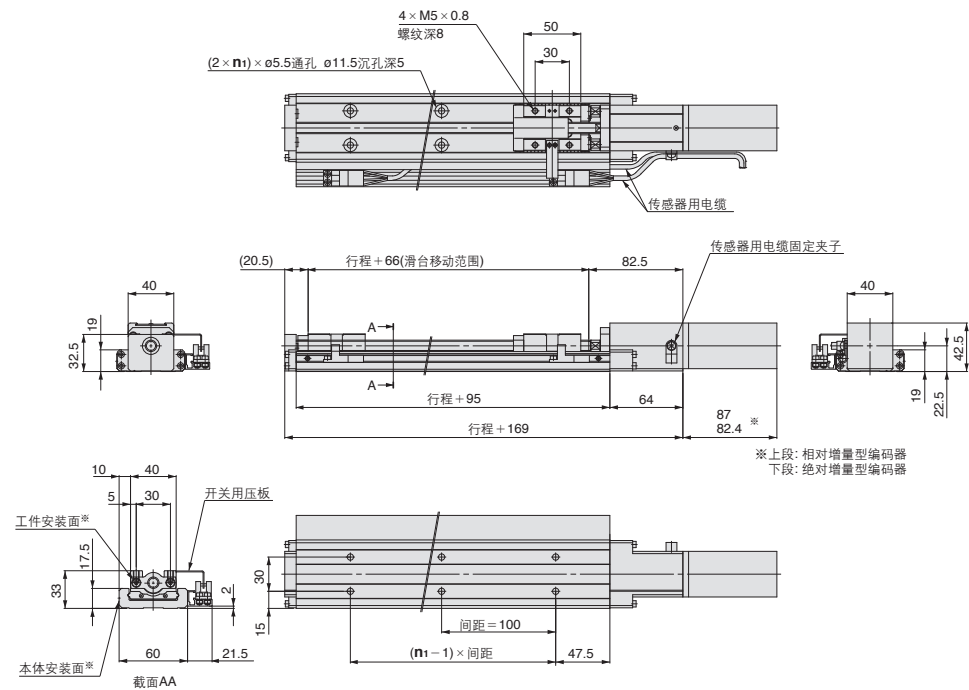
※根据运转条件会有些不同。



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

CE

外形尺寸图 / **LTF6□NF**



※上段: 相对增量型编码器
下段: 绝对增量型编码器

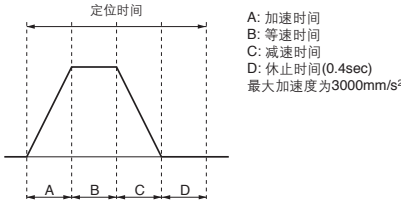
型号	行程	n1
LTF6□NF-100-□	100	2
LTF6□NF-200-□	200	3
LTF6□NF-300-□	300	4
LTF6□NF-400-□	400	5
LTF6□NF-500-□	500	6
LTF6□NF-600-□	600	7

※本体及工件安装基准面作为装置安装时的参考。
安装方法参见P.881。

定位时间参考

		定位时间(sec)				
定位距离(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6

※根据运转条件会有些不同。



标准 电机 水平安装规格 LTF6 系列

电机输出

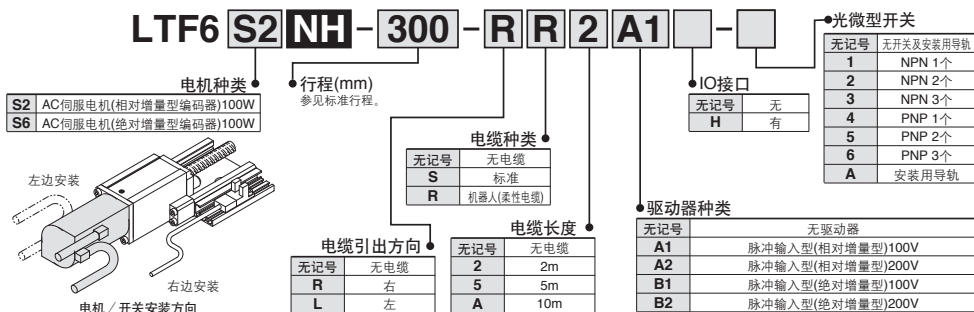
100W

轧制滚珠丝杠

φ10mm / 导程10mm



型号表示方法

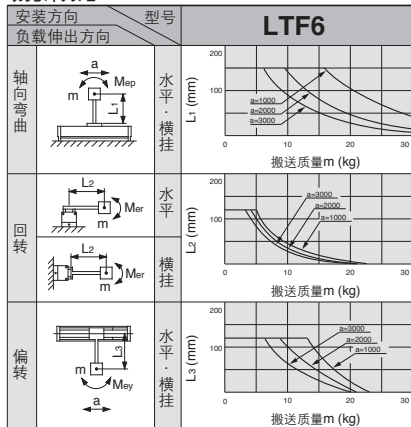


规格

	标准行程	mm	100	200	300	400	500	600	
性能	本体质量	kg	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7	
	使用温度范围	°C	5~40(未结露)						
	可搬质量	kg	15						
	最大速度	mm/s	500						390
	重复定位精度	mm	±0.05						
主要部品	电机		AC伺服电机(100W)						
	编码器		相对增量 / 绝对增量方式						
	进给丝杠		轧制滚珠丝杠 φ10mm 导程10mm						
	导轨		台座型直线导轨						
开关	电机 / 丝杠间结合		带联轴节						
	型号		光微型传感器 EE-SX674(详见P.883)						
驱动器	型号		LECS□□□□(详见P.885)						

允许力矩(N · m)

动允许力矩



下弯量数据参见P.882。

关于再生可选项

根据条件(速度、加减速、休止时间、负载等)有必要再生可选项的场合。
作为示例, 下述为产品规格的最大负载和1/2负载的场合时对再生可选项规格的建议意见。
当需要征询相关信息时请与SMC联系。

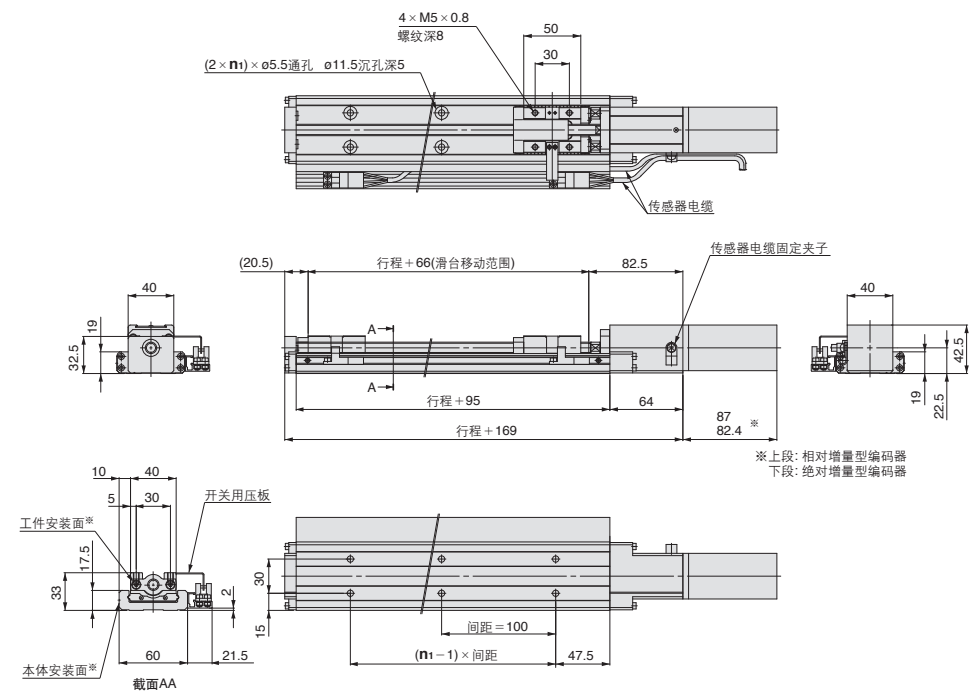
最大负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。

1/2负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。

外形尺寸图 / **LTF6□NH**



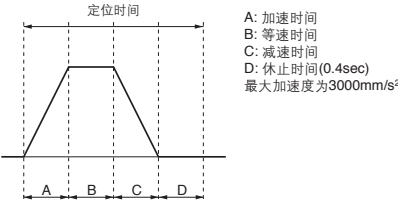
型号	行程	n1
LTF6□NH-100-□	100	2
LTF6□NH-200-□	200	3
LTF6□NH-300-□	300	4
LTF6□NH-400-□	400	5
LTF6□NH-500-□	500	6
LTF6□NH-600-□	600	7

※本体及工件安装基准面作为装置安装时的参考。
安装方法参见P.881。

定位时间参考

		定位时间(sec)				
定位距离(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※根据运转条件会有些不同。



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

标准电机 垂直安装规格

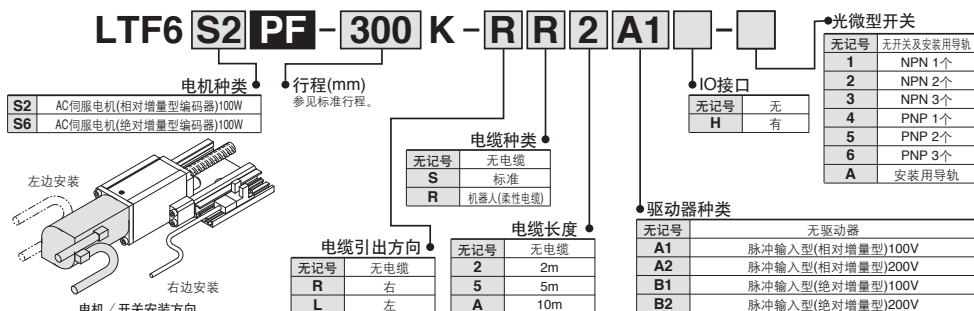
LTF6 系列

电机输出
100W

研磨滚珠丝杠
Ø10mm/导程6mm



型号表示方法



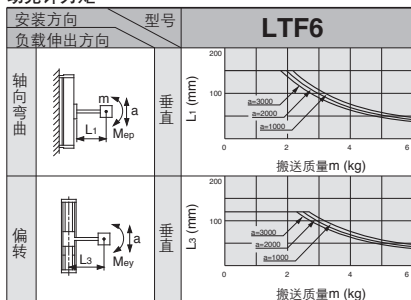
规格

标准行程	mm	100	200	300	400	500	600
性能							
本体质量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
使用温度范围	°C	5~40(未结露)					
可搬质量	kg	6					
最大速度	mm/s	300					230
重复定位精度	mm	±0.02					
主要部品							
电机		AC伺服电机(100W)带锁					
编码器		相对增量 / 绝对增量方式					
进给丝杠		研磨滚珠丝杠 Ø10mm 导程6mm					
导轨		台座型直线导轨					
电机 / 丝杠间结合		带联轴节					
开关	型号	光微型传感器 EE-SX674(详见P.883)					
驱动器	型号	LECS□□-□(详见P.885)					

注) 使用本产品时, 需使用再生可选项。

允许力矩(N·m)

动允许力矩



m : 搬送质量(kg)
a : 工件的加速度(mm/s²)
下弯量数据参见P.882。

864

关于再生可选项

根据条件(速度、加减速、休止时间、负载等)有需要再生可选项的场合。
作为示例, 下述为产品规格的最大负载和1/2负载的场合对再生可选项规格的建议意见。
当需要征询相关信息时请与SMC联系。

最大负载的场合

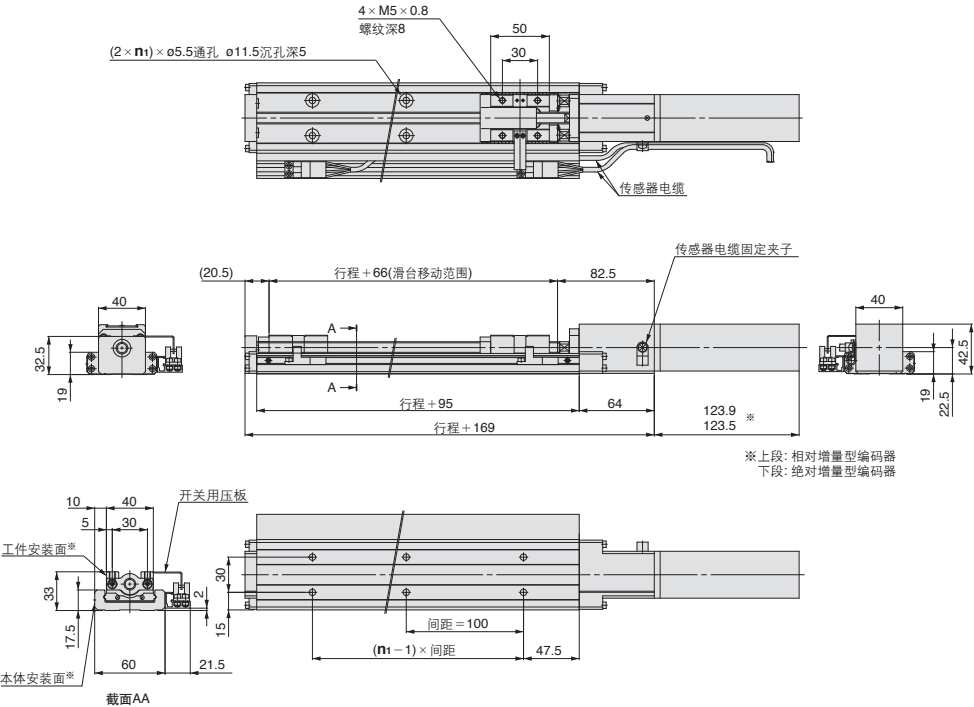
驱动器种类	再生可选项型号
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032



外形尺寸图 / **LTF6□PF**



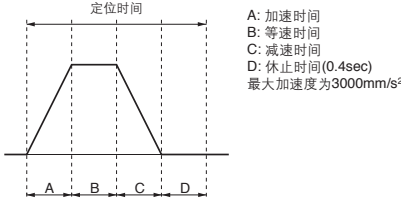
型号	行程	n1
LTF6□PF-100K-□	100	2
LTF6□PF-200K-□	200	3
LTF6□PF-300K-□	300	4
LTF6□PF-400K-□	400	5
LTF6□PF-500K-□	500	6
LTF6□PF-600K-□	600	7

※ 本体及工件安装基准面作为装置安装时的参考。
安装方法参见P.881。

定位时间参考

		定位时间(sec)					
定位距离(mm)		1	10	100	300	600	
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5	
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5	
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5	
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6	

※ 根据运转条件会有些不同。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

标准 电机 垂直安装规格

LTF6 系列

电机输出

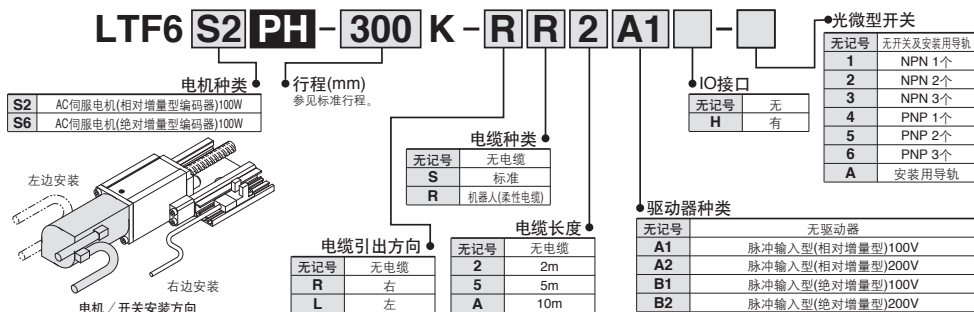
100W

研磨滚珠丝杠

ø10mm / 导程10mm



型号表示方法



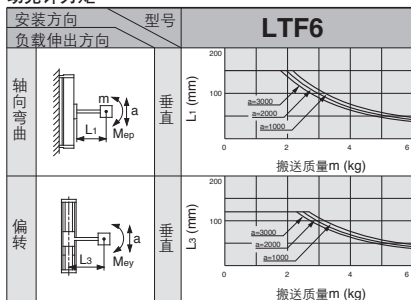
规格

	标准行程	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体质量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
	使用温度范围	°C	5~40(未结露)					
	可搬质量	kg	3					
	最大速度	mm/s	500					
	重复定位精度	mm	±0.02					
主要部品	电机	AC伺服电机(100W)带锁						
	编码器	相对增量 / 绝对增量方式						
	进给丝杠	研磨滚珠丝杠 ø10mm 导程10mm						
	导轨	台座型直线导轨						
	电机 / 丝杠间结合	带联轴节						
开关	型号	光微型传感器 EE-SX674(详见P.883)						
驱动器	型号	LECS□□□□(详见P.885)						

注) 使用本产品时, 需使用再生可选项。

允许力矩(N·m)

动允许力矩



m : 搬送质量(kg)
a : 工件的加速度(mm/s²)
下弯量数据参见P.882。

866

关于再生可选项

根据条件(速度、加减速、休止时间、负载等)有需要再生可选项的场合。
作为示例, 下述为产品规格的最大负载和1/2负载的场合对再生可选项规格的建议意见。
当需要征询相关信息时请与SMC联系。

最大负载的场合

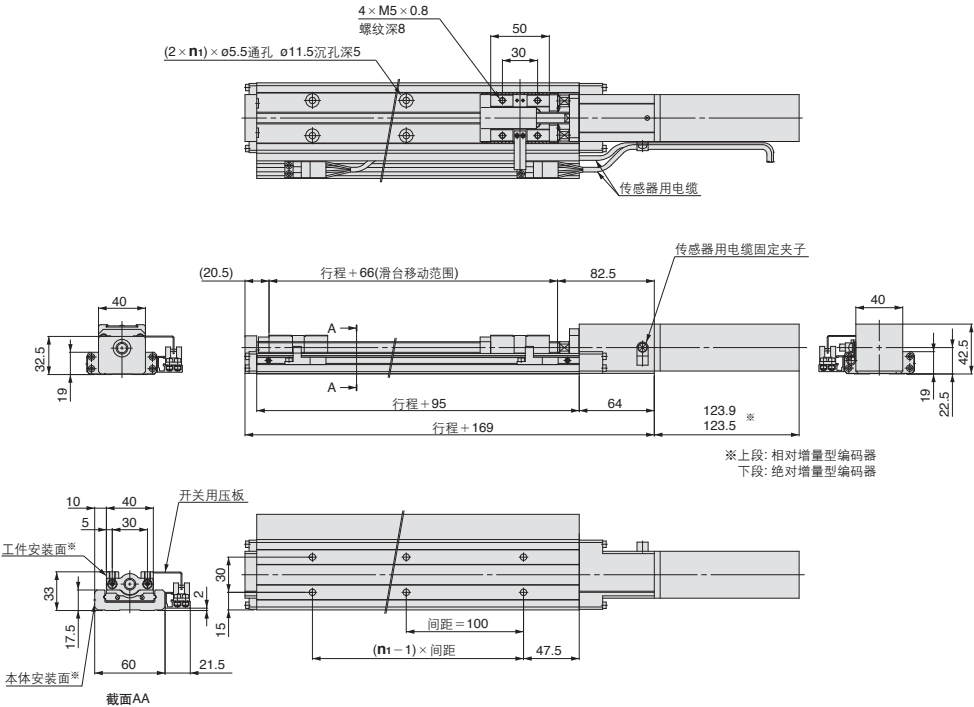
驱动器种类	再生可选项型号
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。



外形尺寸图 / **LTF6□PH**



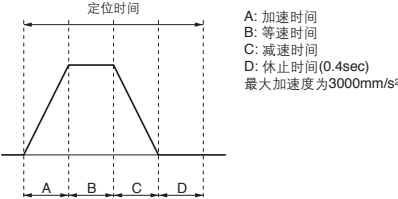
型号	行程	n1
LTF6□PH-100K-□	100	2
LTF6□PH-200K-□	200	3
LTF6□PH-300K-□	300	4
LTF6□PH-400K-□	400	5
LTF6□PH-500K-□	500	6
LTF6□PH-600K-□	600	7

※本体及工件安装基准面作为装置安装时的参考。
安装方法参见P.881。

定位时间参考

		定位时间(sec)				
定位距离(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※根据运转条件会有些不同。



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

标准 电机 垂直安装规格

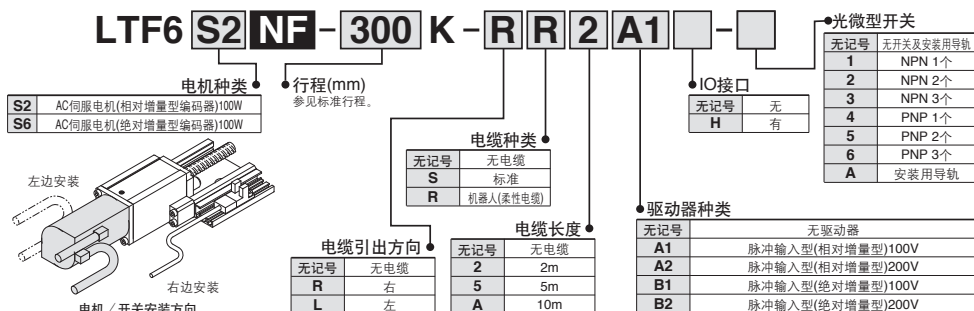
LTF6 系列

电机输出
100W

轧制滚珠丝杠
Ø10mm/导程6mm



型号表示方法



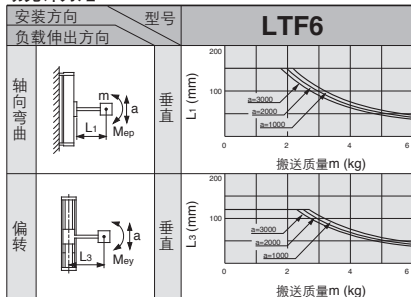
规格

	标准行程	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体质量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
	使用温度范围	°C	5~40(未结露)					
	可搬质量	kg	6					
	最大速度	mm/s	300					230
	重复定位精度	mm	±0.05					
主要部品	电机	AC伺服电机(100W)带锁						
	编码器	相对增量 / 绝对增量方式						
	进给丝杠	轧制滚珠丝杠 ø10mm 导程6mm						
	导轨	台座型直线导轨						
	电机 / 丝杠间结合	带联轴节						
开关	型号	光微型传感器 EE-SX674(详见P.883)						
驱动器	型号	LECS□□□□(详见P.885)						

(注) 使用本产品时, 需使用再生可选项。

允许力矩(N · m)

动允许力矩



m : 搬送质量(kg)
a : 工件的加速度(mm/s²)
L : 至工件重心的外伸量(mm)
下弯量数据参见P.882。

868

关于再生可选项

根据条件(速度、加减速、休止时间、负载等)有需要再生可选项的场合。
作为示例, 下述为产品规格的最大负载和1/2负载的场合对再生可选项规格的建议。
当需要征询相关信息时请与SMC联系。

最大负载的场合

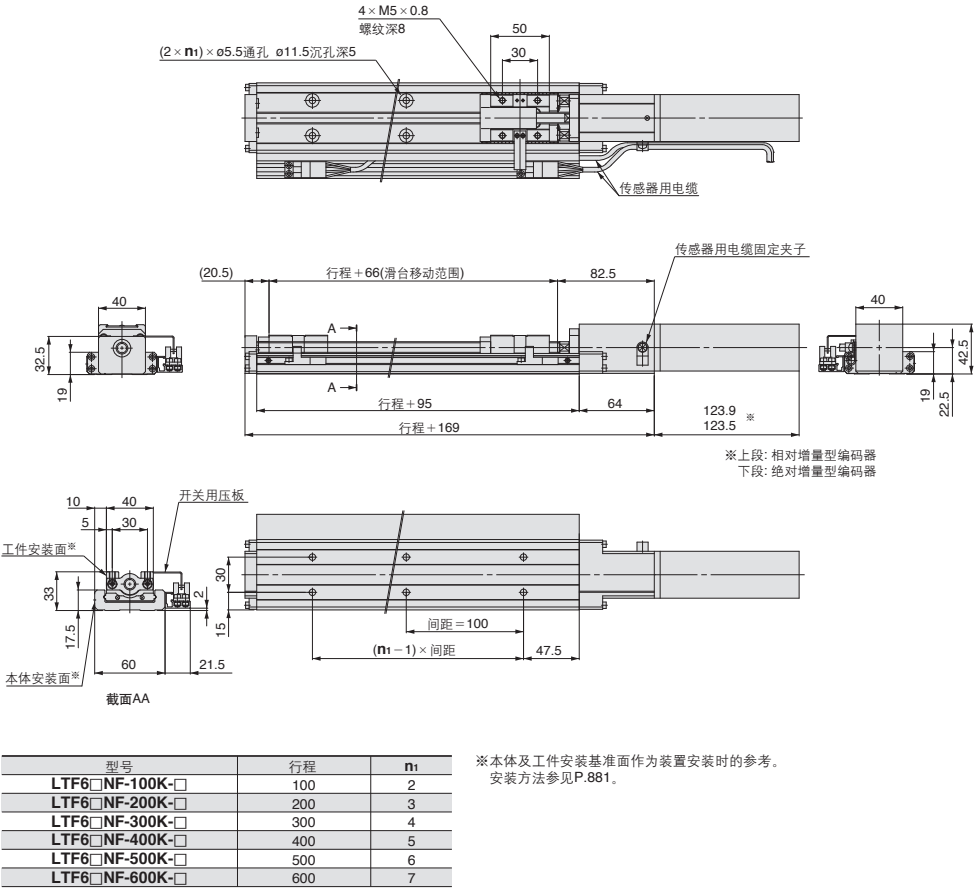
驱动器种类	再生可选项型号
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032



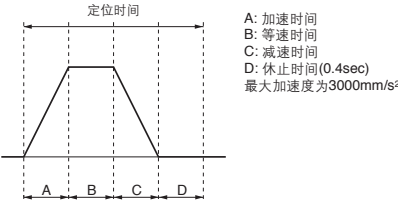
外形尺寸图 / **LTF6□NF**



定位时间参考

		定位时间(sec)					
定位距离(mm)		1	10	100	300	600	
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5	
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5	
	150	0.5	0.6	1.2	2.5	4.5	
	300	0.5	0.6	0.9	1.6	2.6	

※根据运转条件会有些不同。



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

标准 电机 垂直安装规格

LTF6 系列

电机输出

100W

轧制滚珠丝杠

φ10mm / 导程10mm



型号表示方法

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

S2 AC伺服电机(相对增量型编码器)100W
S6 AC伺服电机(绝对增量型编码器)100W

电机种类

行程(mm)
参见标准行程。

电缆种类

无记号 无电缆
S 标准
R 机器人(柔性电缆)

电缆引出方向

无记号 无电缆
R 右
L 左

电缆长度

无记号 无电缆
2 2m
5 5m
A 10m

IO接口

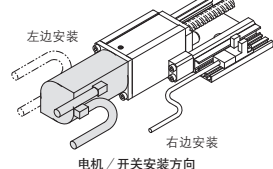
无记号 无
H 有

光微型开关

无开关及安装用导轨
1 NPN 1个
2 NPN 2个
3 NPN 3个
4 PNP 1个
5 PNP 2个
6 PNP 3个
A 安装用导轨

驱动器种类

无记号 无驱动器
A1 脉冲输入型(相对增量型)100V
A2 脉冲输入型(相对增量型)200V
B1 脉冲输入型(绝对增量型)100V
B2 脉冲输入型(绝对增量型)200V



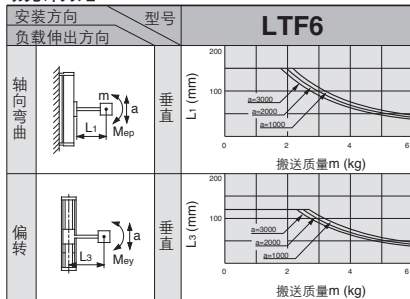
规格

	标准行程	mm	100	200	300	400	500	600
性能	本体质量	kg	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9
	使用温度范围	°C	5~40(未结露)					
	可搬质量	kg	3					
	最大速度	mm/s	500					
	重复定位精度	mm	390					
主要部品	电机	AC伺服电机(100W)带锁						
	编码器	相对增量 / 绝对增量方式						
	进给丝杠	轧制滚珠丝杠 φ10mm 导程10mm						
	导轨	台座型直线导轨						
	电机 / 丝杠间结合	带联轴节						
开关	型号	光微型传感器 EE-SX674(详见P.883)						
驱动器	型号	LECS□□□□(详见P.885)						

注) 使用本产品时, 需使用再生可选项。

允许力矩(N · m)

动允许力矩



m : 搬送质量(kg)
a : 工件的加速度(mm/s²)
L : 至工件重心的外伸量(mm)
下弯量数据参见P.882。

870

关于再生可选项

根据条件(速度、加减速、休止时间、负载等)有需要再生可选项的场合。
作为示例, 下述为产品规格的最大负载和1/2负载的场合时再生可选项规格的建议。
当需要征询相关信息时请与SMC联系。

最大负载的场合

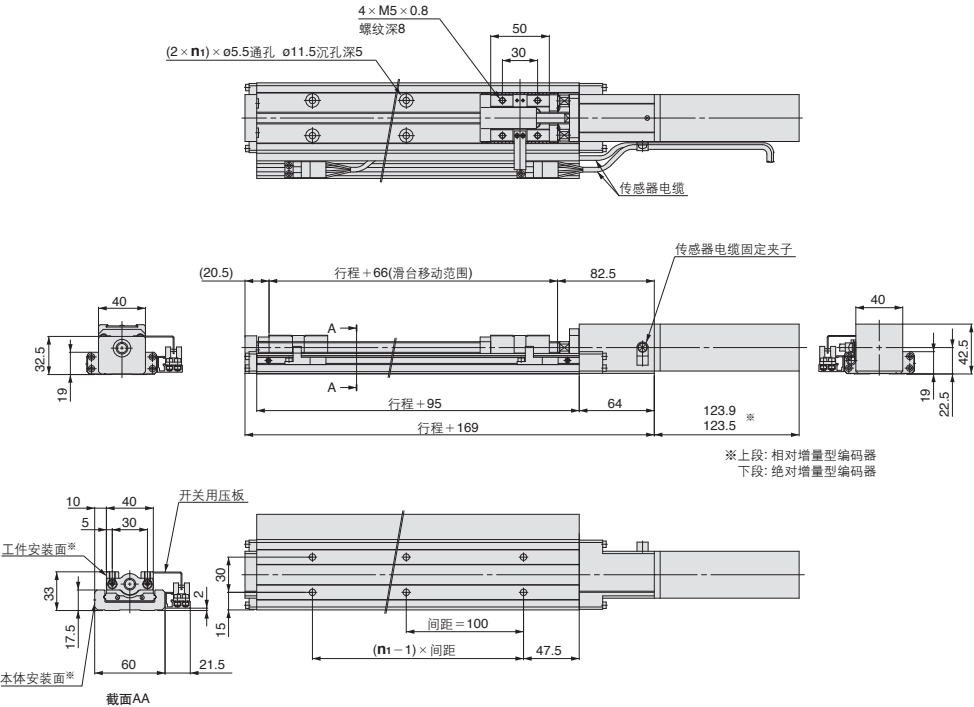
驱动器种类	再生可选项型号
A1	LEC-MR-RB-032
A2	LEC-MR-RB-032
B1	LEC-MR-RB-032
B2	LEC-MR-RB-032

1/2负载的场合

驱动器种类	再生可选项型号
A1	没有必要。
A2	没有必要。
B1	没有必要。
B2	没有必要。



外形尺寸图 / **LTF6□NH**



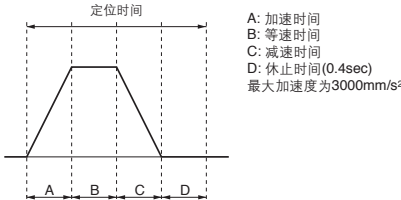
型号	行程	n ₁
LTF6□NH-100K-□	100	2
LTF6□NH-200K-□	200	3
LTF6□NH-300K-□	300	4
LTF6□NH-400K-□	400	5
LTF6□NH-500K-□	500	6
LTF6□NH-600K-□	600	7

※本体及工件安装基准面作为装置安装时的参考。
安装方法参见P.881。

定位时间参考

		定位时间(sec)				
定位距离(mm)		1	10	100	300	600
速度 (mm/s)	10	0.5	1.5	10.5	30.5	60.5
	100	0.5	0.6	1.5	3.5	6.5
	250	0.5	0.6	0.9	1.7	2.9
	500	0.5	0.6	0.8	1.2	1.8

※根据运转条件会有些不同。



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

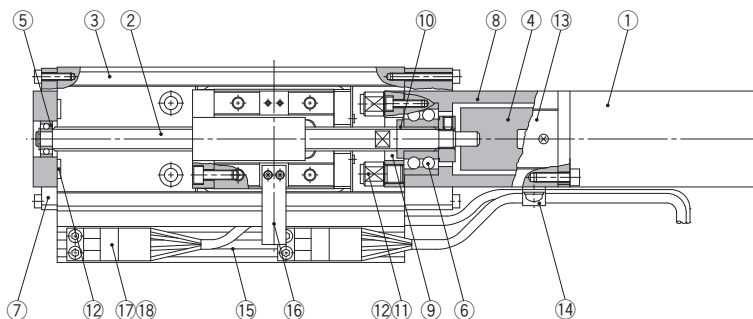
D-□

E-MY

LTF 系列 结构图

结构图

LTF6/LTF8



构成零部件

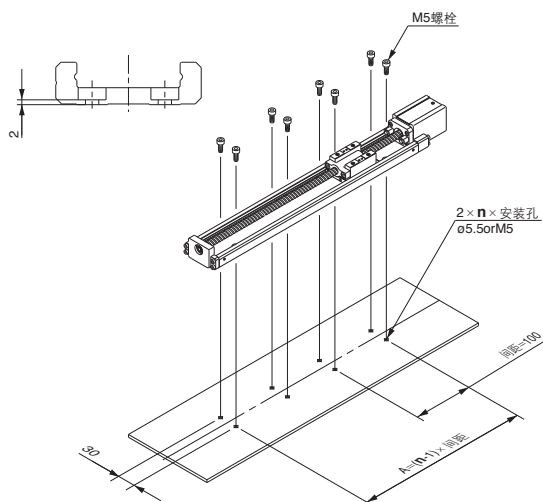
序号	零部件名	材质	备注
1	AC伺服电机	—	100W/200W
2	进给丝杠	—	滚珠丝杠
3	台座型直线导轨	—	
4	联轴节	—	
5	轴承 R	—	
6	轴承 F	—	
7	器身 A	铝合金	
8	器身 B	铝合金	
9	轴承护圈	碳钢	

序号	零部件名	材质	备注
10	衬套	不锈钢	
11	缓冲垫螺钉	合金钢	
12	缓冲垫	树脂	
13	器身板	软钢	
14	电缆夹子	树脂	
15	光微型传感器用导轨	铝合金	
16	开关用压板	软钢	铬酸盐
17	光微型传感器		
18	传感器用电线插头		

LTF 系列 安装方法

上面安装

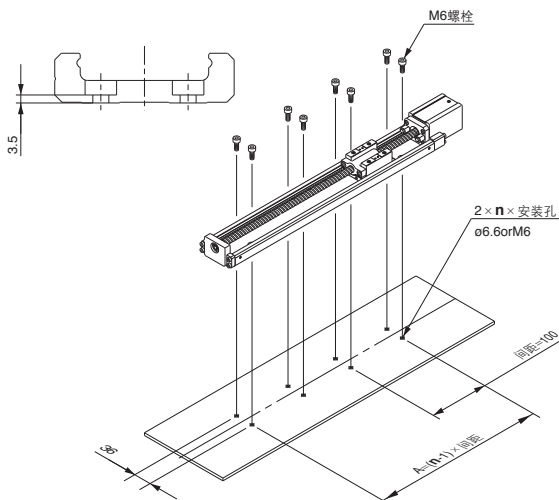
LTF6



安装孔数量

行程	n	数量
100	2	4
200	3	6
300	4	8
400	5	10
500	6	12
600	7	14

LTF8



安装孔数量

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

LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY

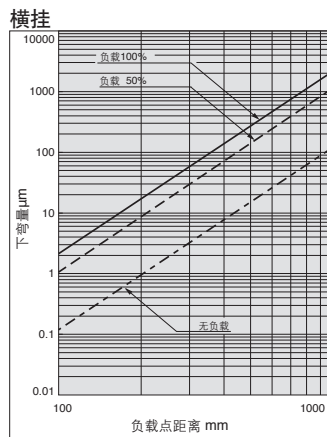
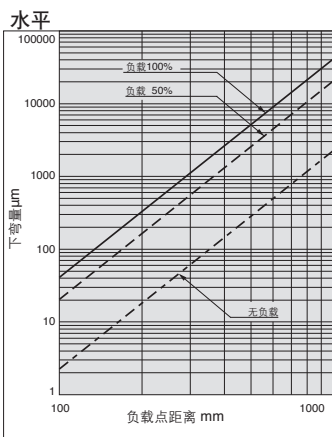
LTF 系列 下弯量数据

下弯量数据

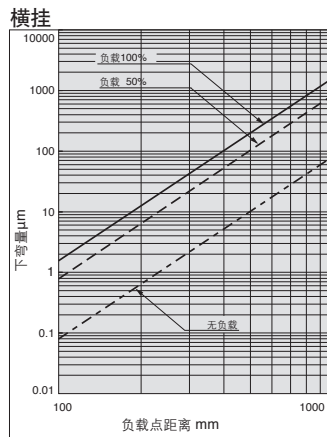
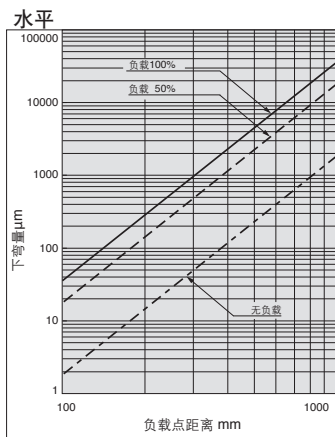
※主体的断面二次矩的计算值。

负载重和负载点W上的下弯量如下图所示。

LTF6



LTF8



用单侧支持滑台
运动至行程末端
の場合

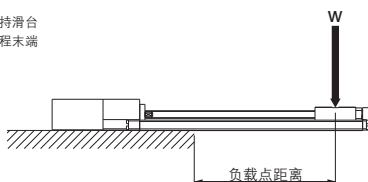


图1.水平

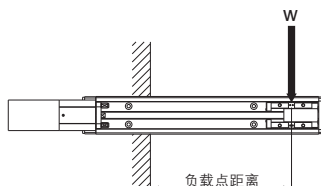


图2.横挂

LTF 系列 / 开关 光微型传感器



原点用标准光微型传感器(株式会社欧姆龙制)

额定规格

电源电压	DC5~24V $\pm 10\%$ 、波动(p-p)10%以下	
消耗电流	35mA以下	
控制输出	DC5~24V 负载电流(I _c)100mA、残留电压0.8V以下 负载电流(I _c) 40mA、残留电压0.4V以下	
使用环境温度	动作: -25~55°C(保存时: -30~80°C)	
使用环境湿度	动作: 5~85%RH(保存时: 5~95%RH)	
传感器型号	EE-SX674	EE-SX674P
输出方式	NPN	PNP
带软线的插头型号	EE-1010	
规格	CE标记	



端子配置

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

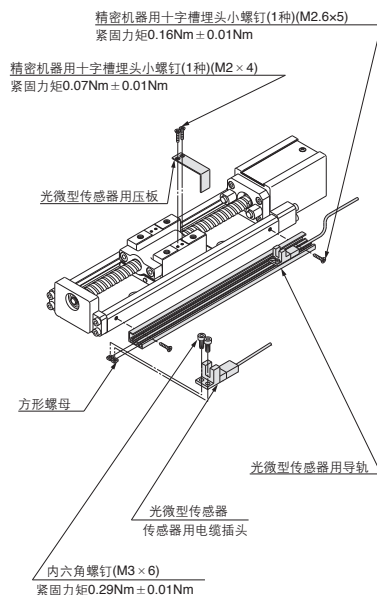
※通常,当光被阻挡时则ON,若⊖端子和⊕端子被短路,则当光进入时变成ON。

输出晶体管的动作状态	入光时 ON	光被阻挡时 ON
输出回路	NPN ※通常,当光被阻挡时则ON,若⊖端子和⊕端子被短路,则当光进入时变成ON。	
	PNP	
时序图	(L-⊖间短路时)	(L-⊕间开放时)

安装小螺钉时必须使用附属品,光微型传感器如右图所示进行安装。
光微型传感器用压板如右图那样进行安装。

紧固力矩必须遵守,为防止松动,可使用螺纹用粘接剂。

光微型传感器 / 光微型传感器用压板的安装方法



LJ1

LG1

LTF

LECS□

LXF

LXP

LXS

LC6□

LZ□

LC3F2

D-□

E-MY