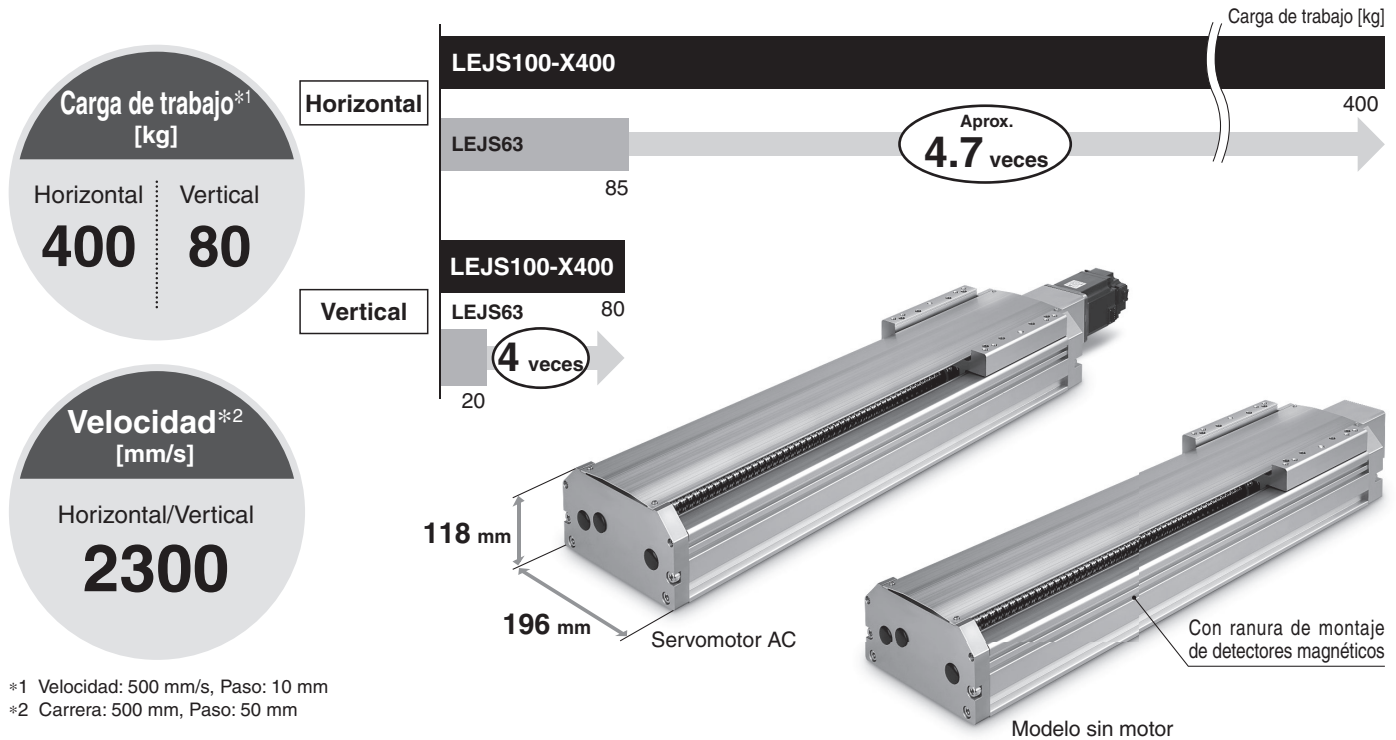


Modelo sin vástago de alta rigidez

Actuador eléctrico



● Admite **750 W** (salida de motor)



*1 Velocidad: 500 mm/s, Paso: 10 mm
 *2 Carrera: 500 mm, Paso: 50 mm

● Aceleración/deceleración máx.: **9800 mm/s²**

Servomotor AC Tipo absoluto

Tipo de entrada de pulsos / Tipo de posicionamiento serie LECSB-T

- Posicionamiento de hasta 255 puntos de tabla
- Tipo de entrada: Entrada de pulsos (interfaz de tipo COM+ (NPN) / interfaz de tipo COM- (PNP))
- Encoder de control: encoder absoluto de 22 bits (resolución: 4194304 p/rev)
- Función de seguridad STO (Safe Torque Off) disponible.
- Entrada en paralelo: 10 entradas
 salida: 6 salidas



Modelo sin motor Motores compatibles por fabricante

Fabricante	Serie	Tipo	Interfaces compatibles							
			Encoder absoluto sin batería	Entrada de pulsos	CC-Link IE Field	CC-Link IE TSN	SSCNET III/H	MECHATROLINK II	MECHATROLINK III	DeviceNet
Mitsubishi Electric Corporation	MELSERVO-J4	HG-KR73		●	●		●			
	MELSERVO-J5	HK-KT7M3W	●	●		●				
YASKAWA Electric Corporation	Σ-V	SGMJV-08		●				●	●	●
	Σ-7	SGM7J-08	●	●				●	●	●

Marca comercial: DeviceNet™ es una marca registrada de ODVA.

LEJS100-X400



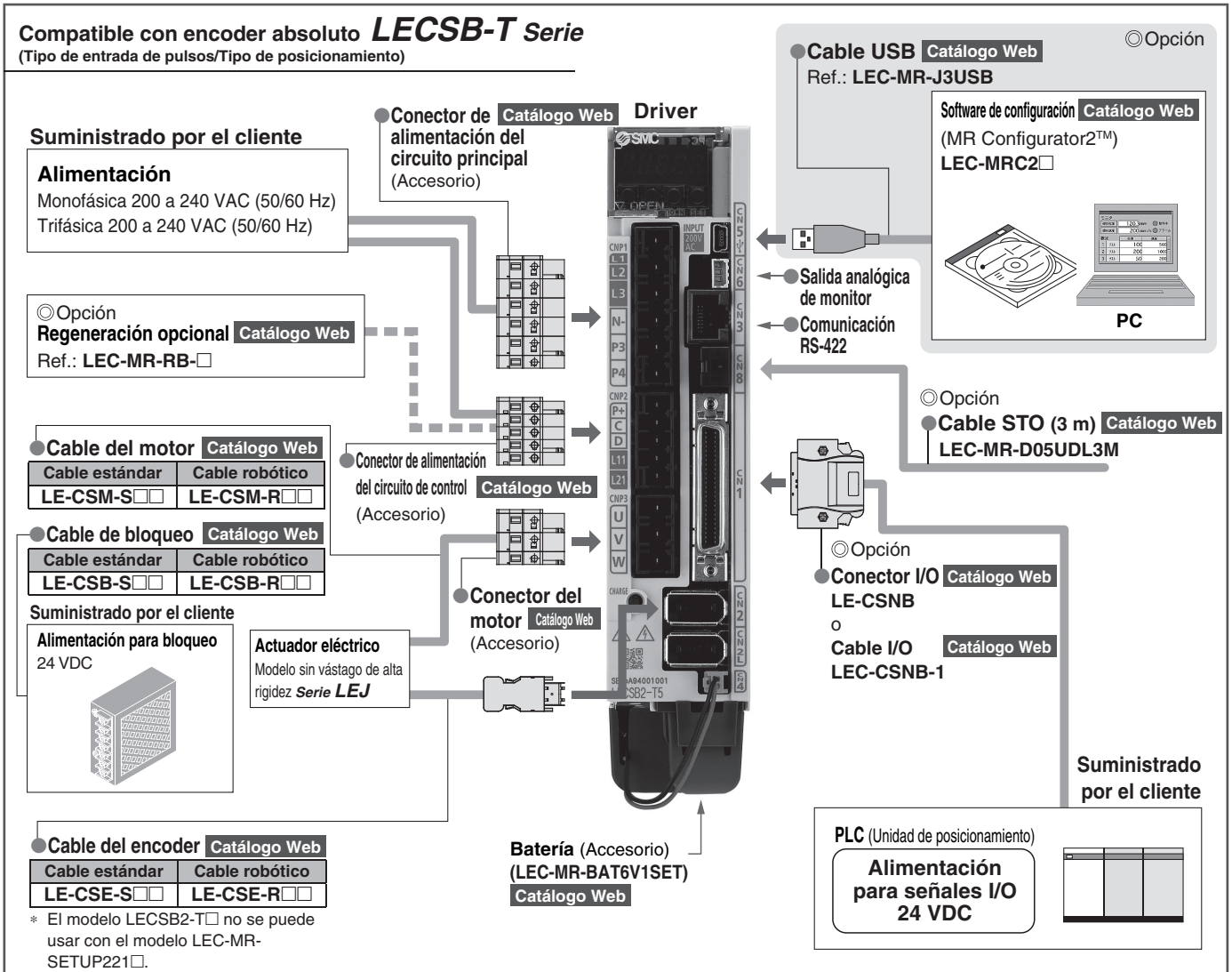
19-EU743-ES

LEJS100-X400

Servomotor AC Modelo sin motor

Diseño del sistema

Compatible con encoder absoluto **LECSB-T Serie**
(Tipo de entrada de pulsos/Tipo de posicionamiento)



Actuador eléctrico / Modelo sin vástago de alta rigidez
 Accionamiento por husillo a bolas/
LEJS100-X400

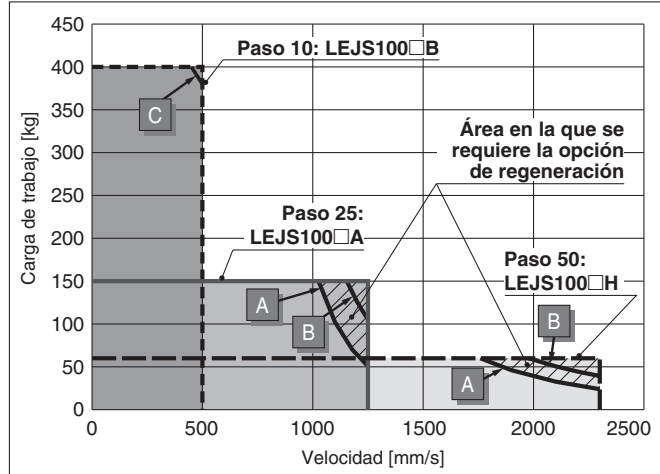


Selección del modelo

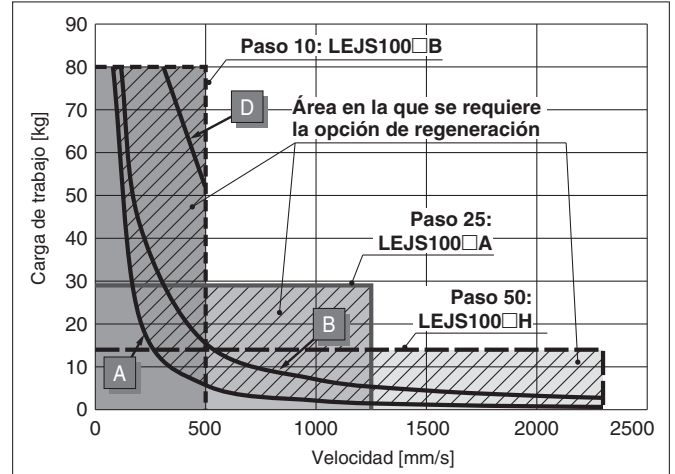
Gráfica de velocidad-carga de trabajo / Condiciones requeridas para «Opción de regeneración» (Guía)

Servomotor AC

Horizontal



Vertical



Condiciones requeridas para «Opción de regeneración»

* La regeneración opcional es necesaria cuando el producto se usa en el «área por debajo de la línea de regeneración (A, B, C o D)» del gráfico. (Pedir por separado)

Modelos de «Opción de regeneración»

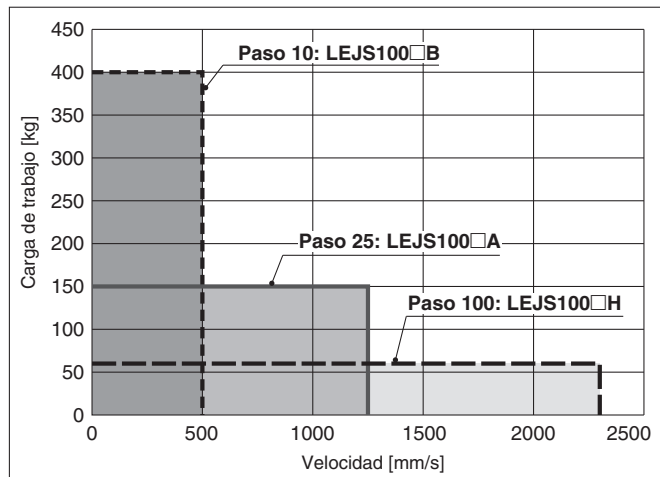
Condiciones de funcionamiento	Condiciones de regeneración	Regeneración opcional
A	100%	LEC-MR-RB-032
B		
C	80%	LEC-MR-RB-12
D	65%	

* Confirma el área de funcionamiento y pide la opción de regeneración en caso necesario.

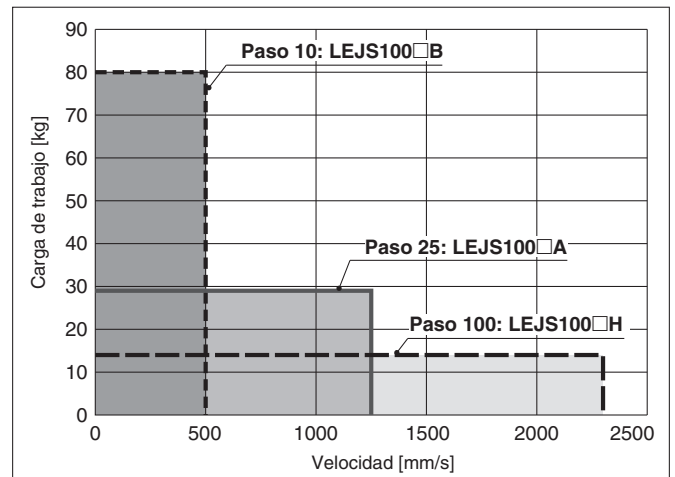
Gráfica de velocidad-carga de trabajo (Guía)

Modelo sin motor

Horizontal



Vertical



Momento estático admisible*1

[N·m]

Modelo	Tamaño	Momento flector	Momento flector lateral	Momento torsor
LEJS	100	805	771	939

*1 El momento estático admisible es la cantidad de momento estático que se puede aplicar al actuador cuando está parado.
 Si el producto está expuesto a impactos o a una carga repetida, asegúrate de tomar medidas de seguridad cuando utilices el equipo.

LEJS100-X400

Servomotor AC Modelo sin motor

* Esta gráfica muestra la cantidad de voladizo admisible (unidad de guía) cuando el centro de gravedad de la pieza está en voladizo en una dirección. Cuando selecciones el voladizo, consulta «Cálculo del factor de carga de la guía» para confirmación.

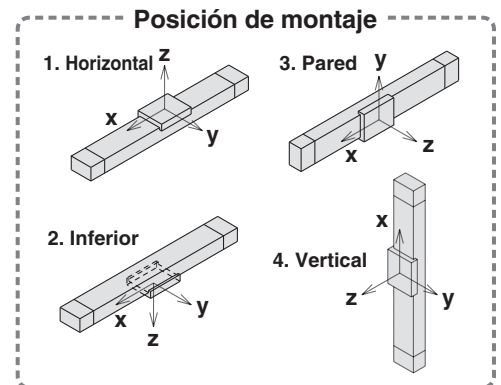
Momento dinámico admisible

Aceleración/Deceleración — 1000 mm/s² - - - - 3000 mm/s² — 5000 mm/s² ······ 9800 mm/s²

Orientación		Dirección de voladizo de carga	
		m: Carga de trabajo [kg] Me: Momento dinámico admisible [N·m] L: Voladizo al centro de gravedad de la carga de trabajo [mm]	
Horizontal	X		
	Y		
	Z		
Vertical	X		
	Y		
	Z		
Pared	X		
	Y		
	Z		
Inferior	X		
	Y		
	Z		
Pared	Y		
	Z		

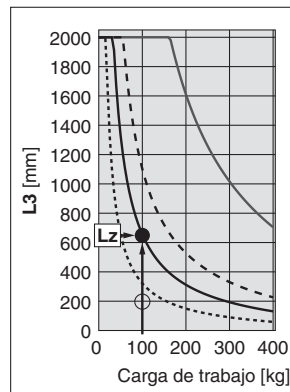
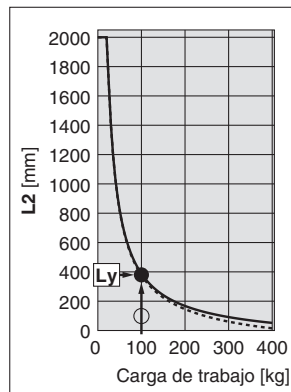
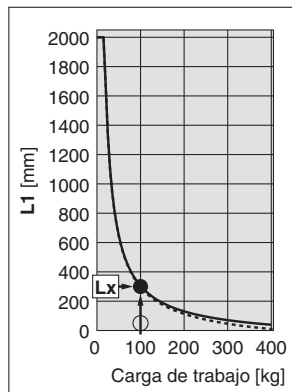
Cálculo del factor de carga de la guía

- Elija las condiciones de funcionamiento.
 Modelo: LEJS-X400
 Tamaño: 100
 Posición de montaje: Horizontal/Inferior/Pared/Vertical
 Aceleración [mm/s²]: **a**
 Carga de trabajo [kg]: **m**
 Posición central de la carga de trabajo [mm]: **Xc/Yc/Zc**
- Selecciona la gráfica correspondiente en función del modelo, el tamaño y la posición de montaje.
- A partir de la aceleración y de la carga de trabajo, obtén el voladizo [mm]: **Lx /Ly /Lz** del gráfico.
- Calcula el factor de carga en cada dirección.
 $\alpha_x = Xc/Lx$ $\alpha_y = Yc/Ly$ $\alpha_z = Zc/Lz$
- Confirma que el total de α_x , α_y y α_z es 1 o menos.
 $\alpha_x + \alpha_y + \alpha_z \leq 1$
 Si es superior a 1, considera una reducción de la aceleración y de la carga de trabajo o un cambio en la posición central de la carga de trabajo y un cambio de serie.



Ejemplo

- Condiciones de funcionamiento
 Modelo: LEJS-X400
 Tamaño: 100
 Orientación de montaje: horizontal
 Aceleración [mm/s²]: 5000
 Carga de trabajo [kg]: 100
 Posición central de la carga de trabajo [mm]: **Xc = 50, Yc = 100, Zc = 200**
- Selecciona en la gráfica de la página 3, la primera fila del lado izquierdo y superior.
- Lx = 300 mm, Ly = 380 mm, Lz = 650 mm**
- El factor de carga en cada dirección se puede obtener de la siguiente manera:
 $\alpha_x = 50/300 = 0.17$
 $\alpha_y = 100/380 = 0.26$
 $\alpha_z = 200/650 = 0.31$
- $\alpha_x + \alpha_y + \alpha_z = 0.74 \leq 1$



Actuador eléctrico / Modelo sin vástago de alta rigidez Accionamiento por husillo a bolas **LEJS100-X400**



Forma de pedido

LEJS100 T9 B - 500 T - - - - - X400

Tipo de motor: Servomotor AC
(Encoder absoluto) 750 W

Modelo con cubierta superior

1 Paso [mm]

H	50
A	25
B	10

4 Tipo de cable*1*2

—	Sin cable
S	Cable estándar
R	Cable robótico (cable flexible)

2 Carrera [mm]

200	200
300	300
400	400
500	500
600	600
800	800
1000	1000
1200	1200
1500	1500

*1 Cuando se selecciona el tipo de driver, se incluye un cable. Selecciona el modelo de cable y su longitud.
Ejemplo)

S2B2 : Cable estándar (2 m) + Driver (LECSB2)

S2 : Cable estándar (2 m)

— : Sin cable ni driver

*2 Se incluyen los cables del motor y del encoder.
(El cable de bloqueo se incluye cuando se selecciona la opción de motor con bloqueo).

3 Opción de motor

—	Sin opciones
B	Con bloqueo

5 Longitud del cable [m]*3

—	Sin cable
2	2
5	5
A	10

*3 Cuando se selecciona «Sin driver» para el tipo de driver, sólo se puede seleccionar «—: Sin cable».

7 Longitud del cable I/O [m]*4

—	Sin cable
H	Conector únicamente
1	1.5

*4 Cuando se selecciona «Sin driver» para el tipo de driver, sólo se puede seleccionar «—: Sin cable».

6 Tipo de driver*1

	Modelo de driver compatible	Tensión de alimentación [V]	Método de control
—	Sin driver	—	—
B2	LECSB2-T9	200 a 240	Entrada de pulsos/Tabla de puntos

Driver compatible

Tipo de driver	Modelo de entrada de pulsos
Serie	LECSB-T
Número de puntos de mesa	Hasta 255
Entrada de pulsos	○
Red aplicable	—
Encoder de control	Encoder absoluto de 22 bits
Función de comunicación	Comunicación USB, comunicación RS422
Tensión de alimentación [V]	200 a 240 VAC (50/60 Hz)

Especificaciones

Especificaciones del actuador	Carrera [mm] ^{*1}		200, 300, 400, 500, 600, 800, 1000, 1200, 1500			
	Paso [mm]		50	25	10	
	Carga de trabajo ^{*2} [kg]	Horizontal	3000 (mm/s ²)	60	150	400
			5000 (mm/s ²)	43	93	150
			9800 (mm/s ²)	22	36	—
		Vertical	3000 (mm/s ²)	14	29	80
			5000 (mm/s ²)	12	29	30
			9800 (mm/s ²)	8	9	—
	Velocidad máx. ^{*3} [mm/s]	Rango de carrera	200 a 800	2300	1250	500
			1000	1600	800	320
			1200	1200	600	240
			1500	900	450	180
	Aceleración/deceleración máx. [mm/s ²]		9800			
	Repetitividad de posicionamiento [mm]		±0.01			
	Movimiento perdido [mm] ^{*4}		0.05 o menos			
Resistencia a impactos/vibraciones [m/s ²] ^{*5}		50/20				
Tipo de guía		Husillo a bolas				
Tipo de guía		Modelo de guía lineal				
Momento estático admisible ^{*6} [N·m]	Mep (Momento flector)	805				
	Mey (Momento flector lateral)	771				
	Mer (Momento torsor)	939				
Rango de temperatura de trabajo [°C]		5 a 40				
Rango de humedad de trabajo [% HR]		90 o inferior (sin condensación)				
Opción de regeneración		Puede ser necesario en función de la velocidad y la carga de trabajo. (Consulte la página 2.)				
Especificaciones eléctricas	Salida de motor [W]/Tamaño [mm]		750/□80			
	Modelo de motor		Servomotor AC (200 VAC)			
	Encoder		Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)			
	Potencia [W] ^{*7}		Potencia máxima 1100			
Especificaciones de la unidad de bloqueo	Modelo ^{*8}		Bloqueo no magnetizante			
	Fuerza de sujeción [N]		240	480	1200	
	Consumo de energía [W] a 20°C		10			
	Tensión nominal [V]		24 VDC ⁰ _{-10%}			

*1 Las carreras distintas a las enumeradas en la tabla anterior están disponibles como ejecuciones especiales que se fabrican bajo demanda. Contacta con SMC para obtener más detalles.

*2 Para más detalles, consulta el «Gráfico velocidad-carga de trabajo (Guía)» en la página 2.

*3 La velocidad admisible cambia en función de la carrera.

*4 Un valor de referencia para corregir un error en funcionamiento recíproco

*5 Resistencia a impactos: Supera la prueba de impacto en dirección paralela y en ángulo recto al husillo. (La prueba se realizó con el actuador en el estado inicial.) Resistencia a vibraciones: Supera prueba de barrido de frecuencias entre 45 y 2000 Hz. La prueba se realiza en dirección al eje y en ángulo recto al husillo. (La prueba se realizó con el actuador en el estado inicial.)

*6 El momento estático admisible es la cantidad de momento estático que se puede aplicar al actuador cuando está parado. Si el producto está expuesto a impactos o a una carga repetida, asegúrate de tomar medidas de seguridad cuando utilices el equipo.

*7 Indica la potencia máx. durante el funcionamiento (incluyendo el driver) Cuando selecciones la capacidad de alimentación, consulta la capacidad de alimentación en el manual de funcionamiento de cada driver.

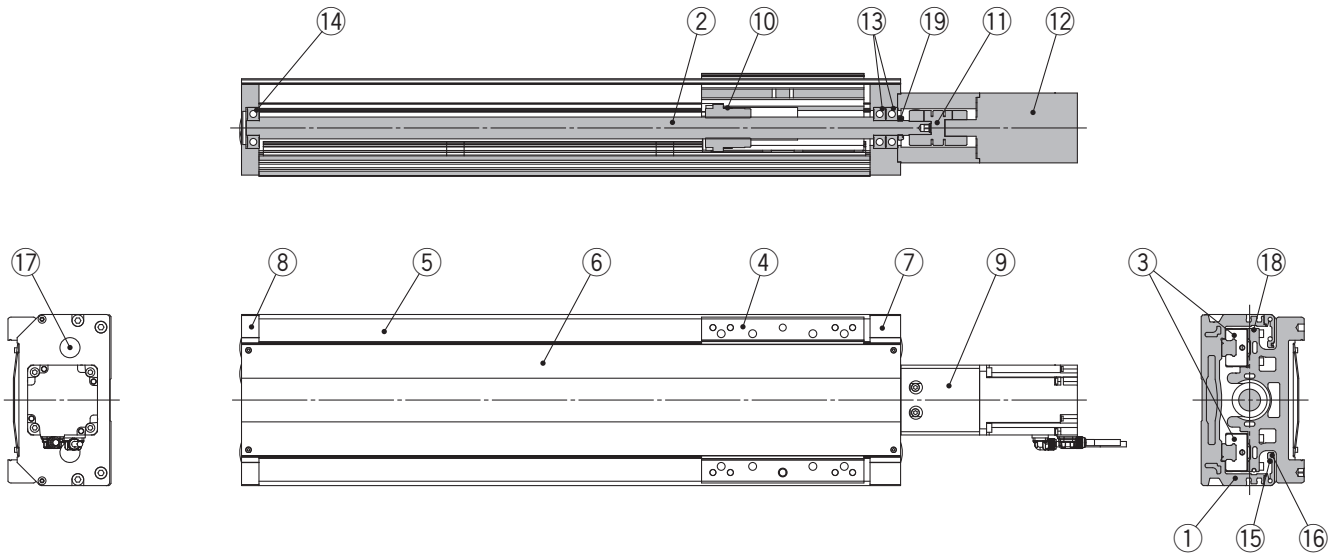
*8 Únicamente cuando se selecciona la opción de motor «Con bloqueo»

* Evita las colisiones en ambos extremos del recorrido de la mesa. Además, cuando se ejecute la operación de posicionamiento, no realice el ajuste a menos de 7 mm de ambos extremos.

LEJS100-X400

Servomotor AC

Diseño



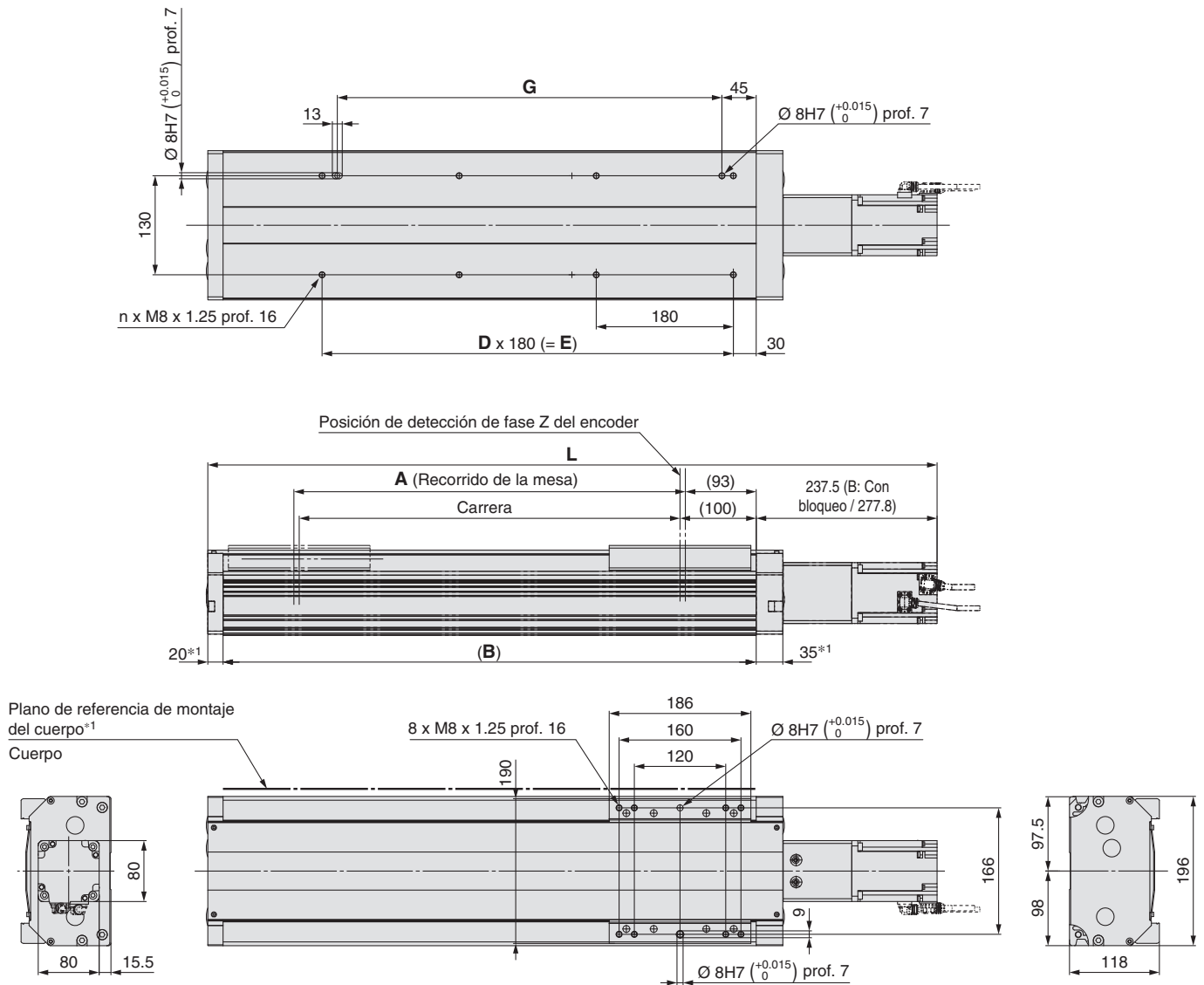
Lista de componentes

Nº	Descripción	Material	Nota
1	Cuerpo	Aleación de aluminio	Anodizado
2	Conjunto de husillo a bolas	—	
3	Conjunto de guía lineal	—	
4	Tabla	Aleación de aluminio	Anodizado
5	Cubierta lateral	Aleación de aluminio	Anodizado
6	Cubierta antipolvo	Aleación de aluminio	Anodizado
7	Placa M	Aleación de aluminio	Anodizado
8	Placa E	Aleación de aluminio	Anodizado
9	Bloque del motor	Aleación de aluminio	Anodizado
10	Espaciador	Aleación de aluminio	«Paso: H» únicamente
11	Acoplamiento	—	
12	Motor	—	
13	Rodamiento	—	
14	Rodamiento	—	
15	Pasador	Acero al carbono	
16	Pasador	Acero al carbono	
17	Tapón	Polietileno	
18	Imán	—	
19	Contratuerca	—	

Lista de repuestos / Envase de grasa

Parte aplicada	Referencia
Husillo a bolas	GR-S-010 (10 g)
Parte de guía lineal	GR-S-020 (20 g)

Dimensiones: accionamiento por husillo a bolas



*1 Cuando montes el actuador usando el plano de referenje de montaje del cuerpo, fija la altura de la superficie opuesta o del pasador en 5 mm o más. (Altura recomendada: 6 mm)
 Las superficies de las placas M y E en los extremos del producto pueden sobresalir ligeramente del plano de referenje de montaje del cuerpo (Cuerpo/rango de dimensión B). Asegúrate de disponer de una holgura de 1 mm o más para evitar interferencias.
 * Consulta con SMC para el ajuste de la posición de detección de la fase Z al final de carrera.

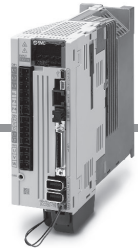
Dimensiones y pesos

Carrera	L		A	B	n	D	E	G	Peso [kg]	
	Sin bloqueo	Con bloqueo							Sin bloqueo	Con bloqueo
200	657.5	697.8	214	400	6	2	360	325	20.4	21.4
300	757.5	797.8	314	500	6	2	360	325	22.5	23.5
400	857.5	897.8	414	600	8	3	540	505	24.6	25.6
500	957.5	997.8	514	700	8	3	540	505	26.7	27.7
600	1057.5	1097.8	614	800	10	4	720	685	28.8	29.8
800	1257.5	1297.8	814	1000	12	5	900	865	33.0	34.0
1000	1457.5	1497.8	1014	1200	14	6	1080	1045	37.1	38.1
1200	1657.5	1697.8	1214	1400	16	7	1260	1225	41.3	42.3
1500	1957.5	1997.8	1514	1700	20	9	1620	1585	47.6	48.6

Driver de servomotor AC

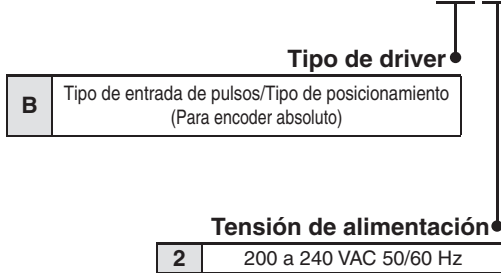
Tipo absoluto

LECSB-T (Tipo de entrada de pulsos/Tipo de posicionamiento)



Forma de pedido

LECSB 2-T9



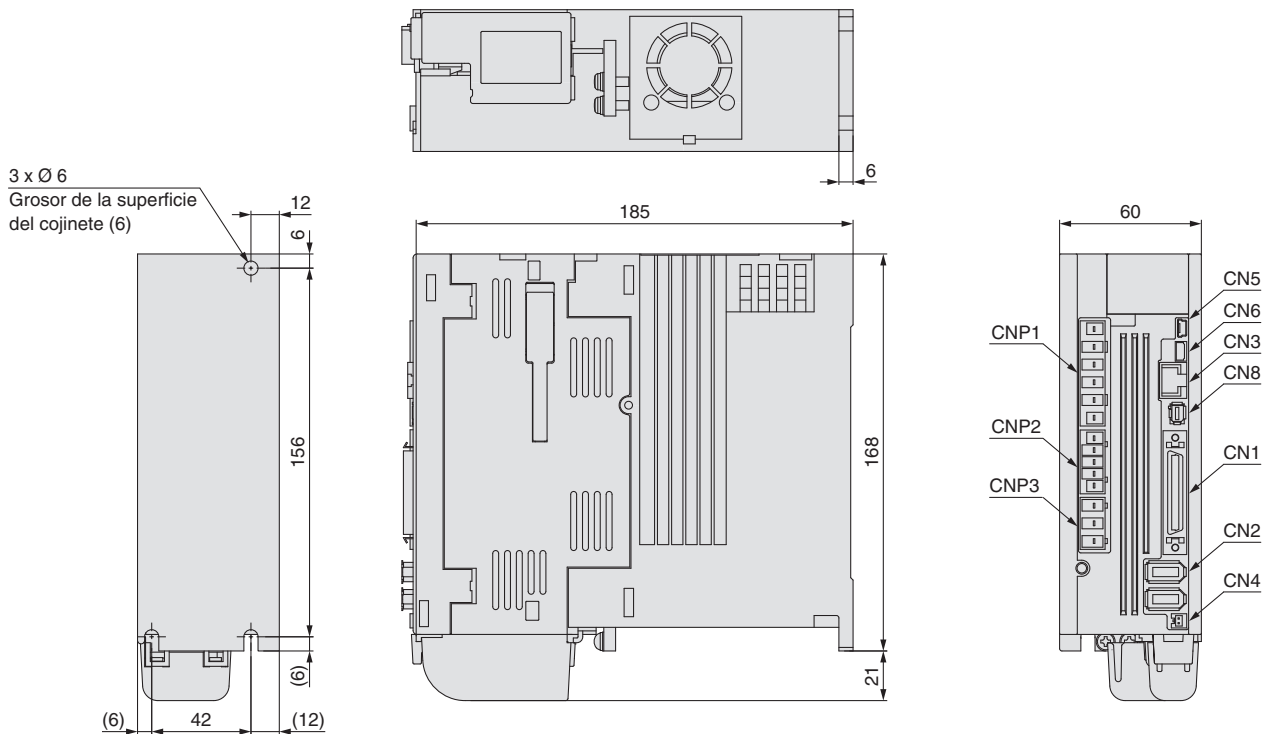
- * Si se requiere un conector I/O, pide la referencia «LE-CSNB» por separado.
 - * Si se requiere un cable I/O, pide la referencia «LEC-CSNB-1» por separado.
- (Dado que el actuador eléctrico no funciona sin un cableado de parada forzada (EM2) cuando se usa con la serie LECSB-T en cualquier modo distinto del modo de posicionamiento, se requiere un conector I/O o un cable I/O.)

Modelo de motor compatible

Símbolo	Tipo	Capacidad	Encoder
T9	Servomotor AC (T9*1)	750 W	Absoluto

*1 El símbolo muestra el tipo de motor (actuador).

Dimensiones



Nombre del conector	Descripción
CN1	Conector de señales I/O
CN2	Conector del encoder
CN3	Conector de comunicación RS-422
CN4	Conector de la batería
CN5	Conector de comunicación USB
CN6	Conector de monitor analógico
CN8	Conector de señal de entrada STO
CNP1	Conector de alimentación del circuito principal
CNP2	Conector de alimentación del circuito de control
CNP3	Conector de alimentación del servomotor

Especificaciones

Modelo		LECSB2-T9
Potencia del motor compatible [W]		750
Encoder compatible		Encoder absoluto de 22 bits (resolución de 4194304 p/rev)
Alimentación principal	Tensión de alimentación [V]	Trifásico 200 a 240 VAC (50/60 Hz), Monofásico 200 a 240 VAC (50/60 Hz)
	Fluctuación de tensión admisible [V]	Trifásico 170 a 264 VAC (50/60 Hz), Monofásico 170 a 264 VAC (50/60 Hz)
	Corriente nominal [A]	3.8
Alimentación de control	Tensión de alimentación de control [V]	Monofásica 200 a 240 VAC (50/60 Hz)
	Fluctuación de tensión admisible [V]	Monofásica 170 a 264 VAC
	Corriente nominal [A]	0.2
Entrada en paralelo		10 entradas
Salida en paralelo		6 salidas
Frecuencia máx. de pulsos de entrada [pps]		4 M (para receptor diferencial), 200 k (para colector abierto)
Función	Ajuste del rango de posicionamiento [pulsos]	0 a ± 65535 (Unidad de comandos de pulsos)
	Error excesivo	± 3 giros
	Límite de par	Ajuste de parámetros o ajuste de entrada analógica externa (0 a 10 VDC)
	Comunicación	Comunicación USB, comunicación RS422*1
	Tabla de puntos	Hasta 255 puntos
	Operación de empuje	N.º de puntos en la tabla método de entrada, hasta 127 puntos
Rango de temperatura de trabajo [°C]		0 a 55 (sin congelación)
Rango de humedad de trabajo [% HR]		90 o inferior (sin condensación)
Rango de temperatura de almacenamiento [°C]		-20 a 65 (sin congelación)
Rango de humedad de almacenamiento [% HR]		90 o inferior (sin condensación)
Resistencia al aislamiento [MΩ]		Entre la carcasa y el terminal SG: 10 (500 VDC)
Peso [g]		1400

*1 La comunicación USB y la comunicación RS422 no se pueden realizar al mismo tiempo.

Modelo sin motor

Actuador eléctrico / Modelo sin vástago de alta rigidez

Accionamiento por husillo a bolas

LEJS100-X400



RoHS

Forma de pedido

LEJS100 N **B** - **500** T - X400

Modelo sin motor

1

2

Modelo con cubierta superior

1 Paso [mm]

H	50
A	25
B	10

2 Carrera [mm]

500	500
1000	1000
1500	1500

Especificaciones

Carrera* ¹ [mm]		200, 300, 400, 500, 600, 800, 1000, 1200, 1500			
Paso [mm]		50		25	
Carga de trabajo* ² [kg]	Horizontal	3000 [mm/s ²]	60	150	400
		5000 [mm/s ²]	43	93	150
		9800 [mm/s ²]	22	36	—
	Vertical	3000 [mm/s ²]	14	29	80
		5000 [mm/s ²]	12	29	30
		9800 [mm/s ²]	8	9	—
Velocidad máx.* ³ [mm/s]	Rango de carrera	200 a 800	2300	1250	500
		1000	1600	800	320
		1200	1200	600	240
		1500	900	450	180
Aceleración/deceleración máx. [mm/s ²]		9800			
Repetitividad de posicionamiento [mm]		±0.01			
Movimiento perdido* ⁴ [mm]		0.05 o menos			
Especificaciones del husillo a bolas	Tamaño de rosca [mm]	ø25			
	Longitud de eje [mm]	Carrera + 284.5			
Resistencia a impactos/vibraciones* ⁵ [m/s ²]		50/20			
Tipo de actuación		Husillo a bolas			
Tipo de guía		Modelo de guía lineal			
Momento estático admisible [N·m]* ⁶	Mep (Momento flexor)	805			
	Mey (Momento flexor lateral)	771			
	Mer (Momento torsor)	939			
Rango de temperatura de trabajo [°C]		5 a 40			
Rango de humedad de trabajo [% HR]		90 o inferior (sin condensación)			
Peso de la unidad de actuación [kg]		4.58			
Otras inercias [kg·cm ²]		0.43			
Coeficiente de fricción		0.05			
Eficiencia mecánica		0.8			
Forma del motor		□80			
Modelo de motor		Servomotor AC (200 VAC)			
Capacidad nominal de salida [W]		750			
Par nominal [N·m]		2.4			
Giro nominal [rpm]		3000			

*1 Las carreras distintas a las enumeradas en la tabla anterior están disponibles como ejecuciones especiales que se fabrican bajo demanda. Contacta con SMC para obtener más detalles.

*2 Para más detalles, consulta el «Gráfico velocidad-carga de trabajo (Guía)» en la página 2.

*3 La velocidad admisible cambia en función de la carrera.

*4 Un valor de referencia para corregir un error en funcionamiento recíproco

*5 Resistencia a impactos: Supera la prueba de impacto en dirección paralela y en ángulo recto al husillo. (La prueba se realizó con el actuador en el estado inicial.) Resistencia a vibraciones: Supera prueba de barrido de frecuencias entre 45 y 2000 Hz. La prueba se realiza en dirección al eje y en ángulo recto al husillo. (La prueba se realizó con el actuador en el estado inicial.)

*6 El momento estático admisible es la cantidad de momento estático que se puede aplicar al actuador cuando está parado. Si el producto está expuesto a impactos o a una carga repetida, asegúrate de tomar medidas de seguridad cuando utilices el equipo.

*7 Estos valores solo se pueden usar como guía para seleccionar un motor con la capacidad adecuada.

* Los valores de esta tabla de especificaciones son los valores admisibles del cuerpo del actuador con el motor estándar montado. No utilices el actuador más allá de estos valores.

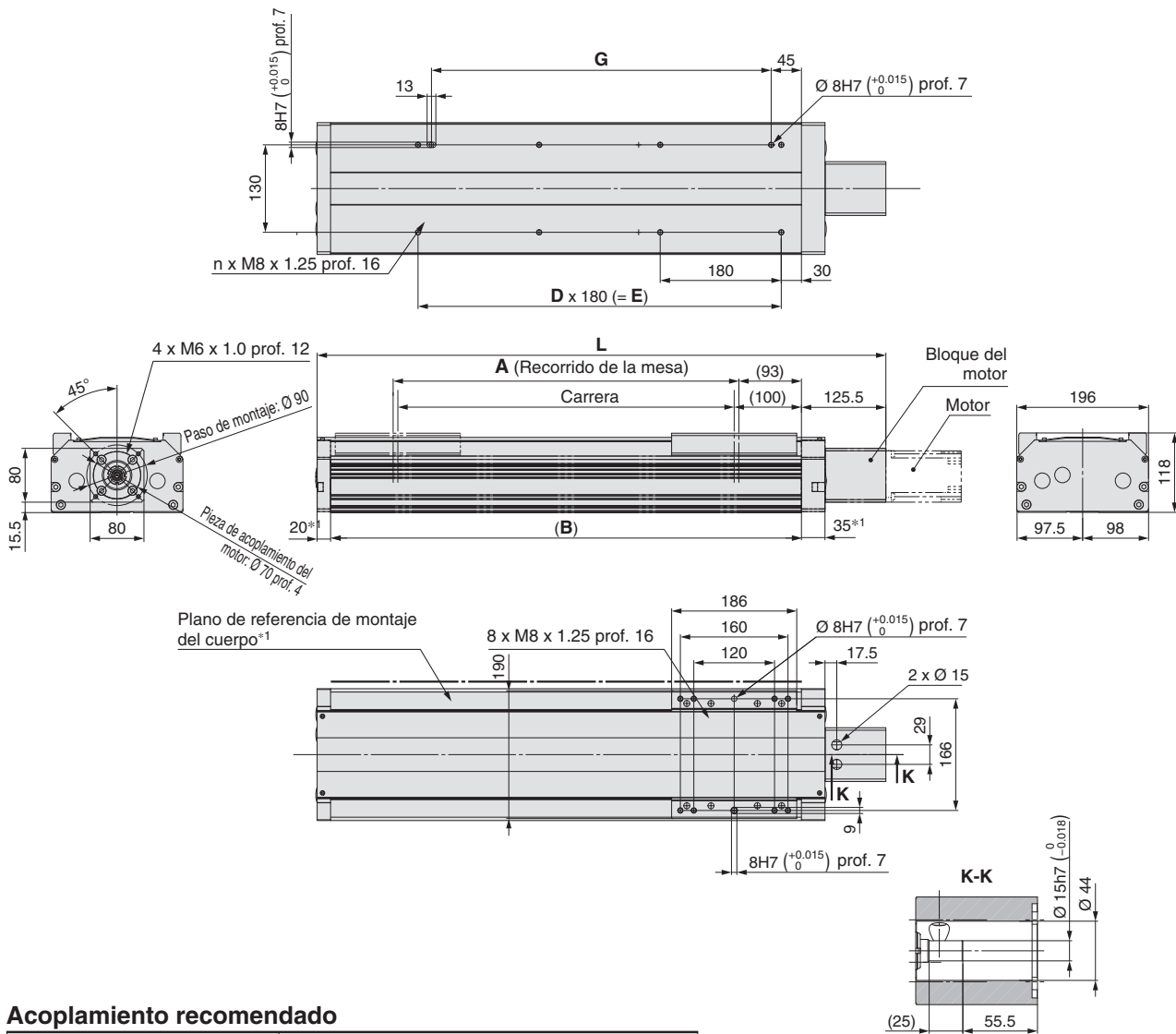
* Antes de montar el acoplamiento, elimina cualquier resto de polvo, aceite, etc. adherido a al eje y a la superficie interior del acoplamiento.

* Este producto no incluye el motor ni los tornillos de montaje del motor o acoplamientos. Debe prepararlo el cliente por separado.

* Toma medidas para prevenir el aflojamiento de los tornillos de montaje del motor.

* Evita las colisiones en ambos extremos del recorrido de la mesa. Además, cuando se ejecute la operación de posicionamiento, no realice el ajuste a menos de 7 mm de ambos extremos.

Dimensiones



Acoplamiento recomendado

Fabricante	Referencia
Nabeya Bi-tech Kaisha	MJT-40C-RD-15-19
Miki Pulley Co., Ltd	ALS-040-B-15B-19B
KTR Japan Co., Ltd.	ROTEX-GS19-98Sha-GS-2.5-Ø 15-2.5-Ø 19
SUNGIL Machinery Co., Ltd.	SJCB-40C-GR-15X19

*1 Cuando montes el actuador usando el plano de referencia de montaje del cuerpo, fija la altura de la superficie opuesta o del pasador en 5 mm o más. (Altura recomendada: 6 mm)
Las superficies de las placas M y E en los extremos del producto pueden sobresalir ligeramente del plano de referencia de montaje del cuerpo (Cuerpo/rango de dimensión B).
Asegúrate de disponer de una holgura de 1 mm o más para evitar interferencias.

Dimensiones y pesos

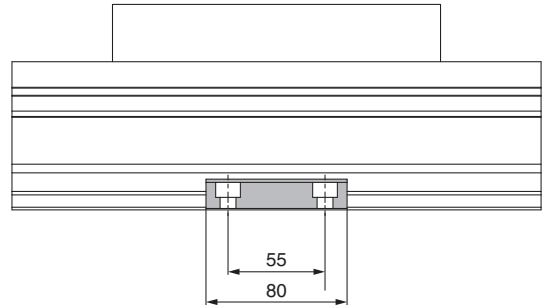
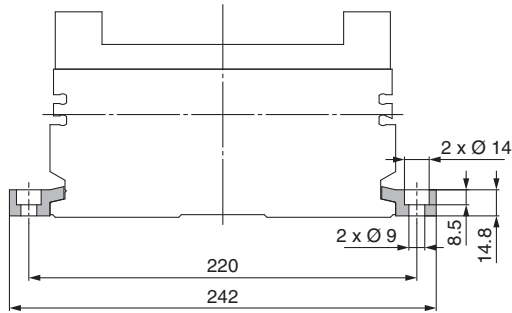
Carrera	L	A	B	n	D	E	G	Peso [kg]
200	545.5	214	400	6	2	360	325	17.6
300	645.5	314	500	6	2	360	325	19.7
400	745.5	414	600	8	3	540	505	21.8
500	845.5	514	700	8	3	540	505	23.9
600	945.5	614	800	10	4	720	685	26
800	1145.5	814	1000	12	5	900	865	30.2
1000	1345.5	1014	1200	14	6	1080	1045	34.3
1200	1545.5	1214	1400	16	7	1260	1225	38.5
1500	1845.5	1514	1700	20	9	1620	1585	44.8

LEJS100-X400

Servomotor AC Modelo sin motor

Soportes laterales

Soportes laterales: MY-S50A



* Los soportes laterales constan de un juego de fijaciones derecha e izquierda.

Guía para el uso de los soportes laterales

Para el montaje con los soportes laterales, asegúrate de usar el número de soportes laterales (N) y la distancia entre soportes (L1) mostrados en la figura y en la tabla a continuación como guía.



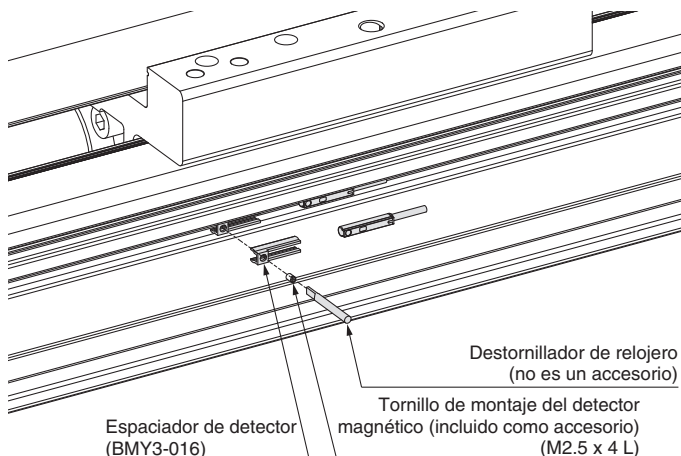
Carrera	N (Cant.)	L1 [mm]	Tamaño del tornillo	Par de apriete máx. [N·m]
Carrera 200	6	15	M8 x 1.25	1.25
Carrera 300	6			
Carrera 400	6			
Carrera 500	6			
Carrera 600	8			
Carrera 800	8			
Carrera 1000	10			
Carrera 1200	10			
Carrera 1500	14			

* Número de soportes laterales: N es el número combinado de soportes izquierdos y derechos.

- Fija los soportes laterales usando la distancia entre soportes (L) mostrada en la tabla anterior.
- Cuando realices el montaje con soportes laterales, usa el pasador en la parte inferior del cuerpo.
- Para montaje vertical o inferior, evita usar únicamente los soportes laterales.

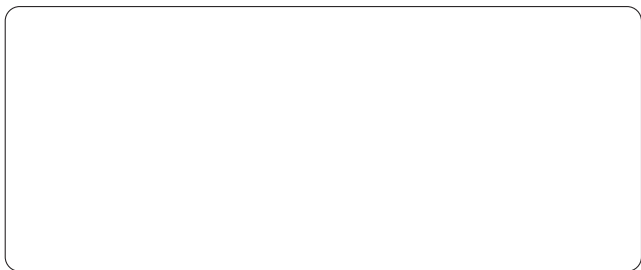
Montaje de detectores magnéticos

Para montar un detector magnético, sujeta el espaciador del detector entre los dedos e introdúcelo en la ranura de montaje del detector magnético. Al hacerlo, comprueba que se ha fijado en la orientación de montaje correcta, o vuelve a conectarlo en caso necesario. A continuación, introduce un detector magnético en la ranura de montaje del detector magnético y deslízalo en el espaciador. Una vez definida la posición de montaje, utilice un destornillador de precisión para apretar el tornillo de montaje del detector incluido.



Par de apriete del tornillo de montaje del detector magnético

Modelo de detector magnético	Par de apriete
D-M9□(V)	0.10 a 0.15
D-M9□W(V)	



SMC Corporation (Europe)

Austria	+43 (0)2262622800	www.smc.at	office@smc.at
Belgium	+32 (0)33551464	www.smc.be	info@smc.be
Bulgaria	+359 (0)2807670	www.smc.bg	office@smc.bg
Croatia	+385 (0)13707288	www.smc.hr	office@smc.hr
Czech Republic	+420 541424611	www.smc.cz	office@smc.cz
Denmark	+45 70252900	www.smc.dk.com	smc@smcdk.com
Estonia	+372 6510370	www.smc.pneumatics.ee	info@smcee.ee
Finland	+358 207513513	www.smc.fi	smcfi@smc.fi
France	+33 (0)164761000	www.smc-france.fr	info@smc-france.fr
Germany	+49 (0)61034020	www.smc.de	info@smc.de
Greece	+30 210 2717265	www.smchellas.gr	sales@smchellas.gr
Hungary	+36 23513000	www.smc.hu	office@smc.hu
Ireland	+353 (0)14039000	www.smcautomation.ie	sales@smcautomation.ie
Italy	+39 03990691	www.smcitalia.it	mailbox@smcitalia.it
Latvia	+371 67817700	www.smc.lv	info@smc.lv

Lithuania	+370 5 2308118	www.smclt.lt	info@smclt.lt
Netherlands	+31 (0)205318888	www.smc.nl	info@smc.nl
Norway	+47 67129020	www.smc-norge.no	post@smc-norge.no
Poland	+48 222119600	www.smc.pl	office@smc.pl
Portugal	+351 214724500	www.smc.eu	apoioclientept@smc.smces.es
Romania	+40 213205111	www.smcromania.ro	smcromania@smcromania.ro
Russia	+7 8123036600	www.smc.eu	sales@smcru.com
Slovakia	+421 (0)413213212	www.smc.sk	office@smc.sk
Slovenia	+386 (0)73885412	www.smc.si	office@smc.si
Spain	+34 945184100	www.smc.eu	post@smc.smces.es
Sweden	+46 (0)86031200	www.smc.nu	smc@smc.nu
Switzerland	+41 (0)523963131	www.smc.ch	helpcenter@smc.ch
Turkey	+90 212 489 0 440	www.smc.pnomatik.com.tr	info@smcpnomatik.com.tr
UK	+44 (0)845 121 5122	www.smc.uk	sales@smc.uk