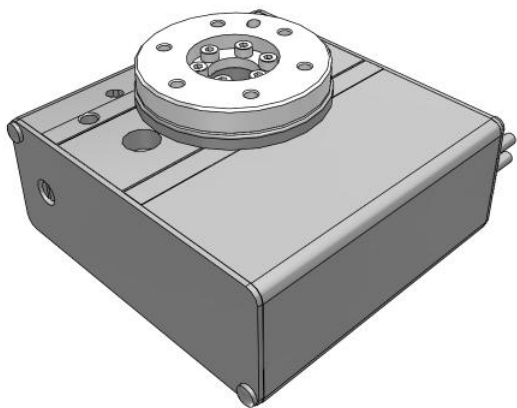




## Elektrischer Schwenkantrieb - LER LER50J

### Technisches Datenblatt

### Allgemeine Produktinformationen

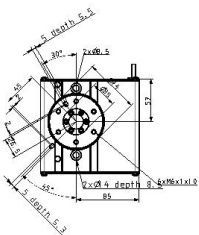
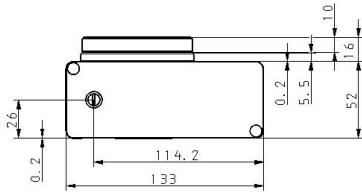
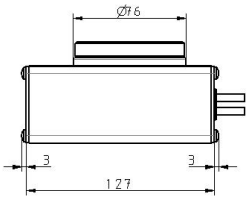
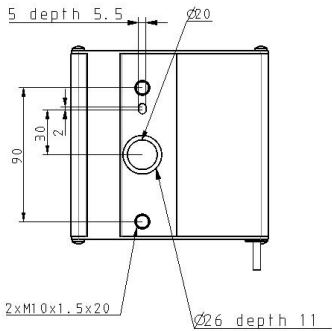
- Motortyp: Schrittmotor (Servo/24 VDC)
- Baugröße: 10, 30 und 50 mm
- Schwenkwinkel: 360°.

### Technische Daten

|                                                             |                                                          |
|-------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------|
| Ausführungsart                                              | Grundausführung                                          |
| Größe                                                       | 50                                                       |
| Max. Drehmoment                                             | J (Grundausführung, LER10: 0,22; LER30: 0,8; LER50: 6,6) |
| Schwenkwinkel                                               | LER10: 310°; LER30/LER50: 320°                           |
| Kabeleingangsrichtung                                       | Standard, Eingang auf der rechten Seite                  |
| Antriebskabel-Ausführung                                    | ohne Kabel                                               |
| Motorkabellänge                                             | ohne Kabel                                               |
| Controller-Ausführung                                       | Ohne Controller                                          |
| I/O Kabel für LEC Controller                                | ohne Kabel                                               |
| Protokoll                                                   | Keine                                                    |
| Option                                                      | Keine                                                    |
| Controller-Montage                                          | Schraubbefestigung                                       |
| I/O Kabel für JXC Controller & Kommunikationssteckverbinder | Keine                                                    |
| Maximale Umgebungstemperatur                                | 40 °C                                                    |
| Minimale Umgebungstemperatur                                | 5 °C                                                     |
| Versorgungsspannung                                         | 24 VDC ±10 %                                             |
| Zulassung                                                   | CE                                                       |
| F124- Max-operating-frequency                               | 60 c.p.m.                                                |

|                                        |                                               |
|----------------------------------------|-----------------------------------------------|
| Anschlusskabel                         | 12°                                           |
| Max. Drehmoment                        | 6.6 N·m                                       |
| Max. Schubmoment 40 bis 50 %           | 2.6 bis 3.3 N·m                               |
| Max. Trägheitsmoment                   | 0.04 Kg·m <sup>2</sup>                        |
| Winkelgeschwindigkeit                  | 30 bis 420 °/s                                |
| Schubgeschwindigkeit                   | 30 °/s                                        |
| Max. Winkelbeschleunigung/-verzögerung | 3000 °/s <sup>2</sup>                         |
| Spiel                                  | ±0.2 °                                        |
| Positions-Wiederholgenauigkeit         | ±0.05 °                                       |
| Leerlauf                               | max. 0.3°                                     |
| Stoß-/Vibrationsbeständigkeit          | 150/30 m/s <sup>2</sup>                       |
| Funktionsweise                         | Spezielles Schneckengetriebe + Riemenantrieb  |
| Luftfeuchtigkeit                       | max. 90 %RH (keine Kondensation)              |
| Motor                                  | Schrittmotor (Servo/24 VDC)                   |
| Encoder                                | Inkrementale A/B-Phase (800 Impuls/Umdrehung) |
| Gewicht                                | 2.200 Kg                                      |

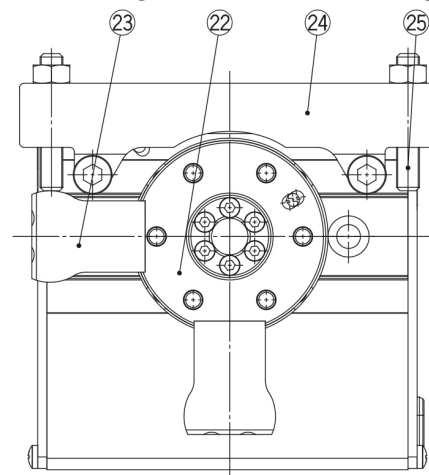
Abmessungen



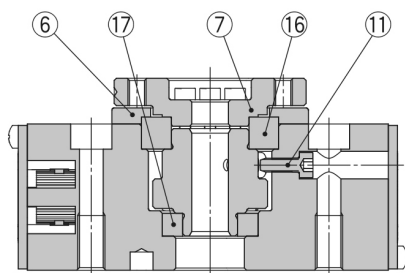
## Konstruktion



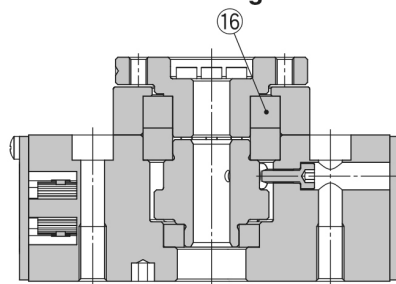
Ausführung mit externem Anschlag



Grundausführung



Präzisionsausführung



### Stückliste

| Nr. | Beschreibung              | Material           | Anm.                              |
|-----|---------------------------|--------------------|-----------------------------------|
| 1   | Gehäuse                   | Aluminiumlegierung | eloxiert                          |
| 2   | Seitenplatte A            | Aluminiumlegierung | eloxiert                          |
| 3   | Seitenplatte B            | Aluminiumlegierung | eloxiert                          |
| 4   | SchneckenSchraube         | rostfreier Stahl   | wärmebehandelt, Spezialbehandlung |
| 5   | Schneckenrad              | rostfreier Stahl   | wärmebehandelt, Spezialbehandlung |
| 6   | Lagerkopf                 | Aluminiumlegierung | eloxiert                          |
| 7   | Schwenktisch              | Aluminiumlegierung |                                   |
| 8   | Verbindungsstück          | rostfreier Stahl   |                                   |
| 9   | Lagerhalterung            | Aluminiumlegierung |                                   |
| 10  | Lagerhalterung            | Aluminiumlegierung |                                   |
| 11  | Ausgangspositionsschraube | Kohlenstoffstahl   |                                   |
| 12  | Riemenscheibe A           | Aluminiumlegierung |                                   |
| 13  | Riemenscheibe B           | Aluminiumlegierung |                                   |
| 14  | eingegossene Kabel        | NBR                |                                   |
| 15  | Motorplatte               | Kohlenstoffstahl   |                                   |
| 16  | Grundausführung           | Rillenkugellager   |                                   |
|     | Präzisionsausführung      | Spezial-Kugellager |                                   |
| 17  | Rillenkugellager          | —                  |                                   |
| 18  | Rillenkugellager          | —                  |                                   |
| 19  | Rillenkugellager          | —                  |                                   |
| 20  | Riemen                    | —                  |                                   |
| 21  | Schrittmotor              | —                  |                                   |

### Stückliste

| Nr. | Beschreibung   | Material           | Anm.                                |
|-----|----------------|--------------------|-------------------------------------|
| 22  | Schwenktisch   | Aluminiumlegierung | eloxiert                            |
| 23  | Schwenkarm     | Kohlenstoffstahl   | wärmebehandelt, chemisch vernickelt |
| 24  | Halter         | Aluminiumlegierung | eloxiert                            |
| 25  | Anschlagbolzen | Kohlenstoffstahl   | wärmebehandelt, chromatiert         |

## Weitere Informationen

|                                        |                                                                                        |
|----------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------|
| Katalog                                | <a href="#">LER-Ccccc_DE.pdf</a>                                                       |
| CE-Konformitätserklärung               | <a href="#">newDoC_LER_StepDC_EN.pdf</a><br><a href="#">newDoC_LER_StepDC_EN-1.pdf</a> |
| Installations- und Wartungsanleitungen | <a href="#">IM_LER_StepDC_DE.pdf</a><br><a href="#">IM_LER_StepDC_EN.pdf</a>           |
| Bedienungsanleitungen                  | <a href="#">OM_LER_stepDC_EN.pdf</a>                                                   |