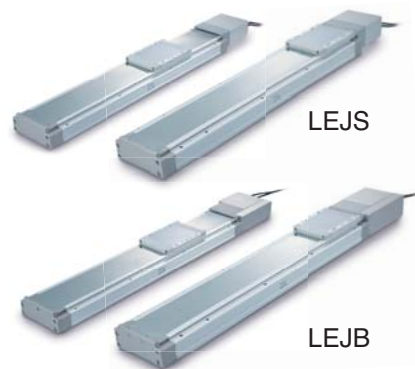


## Cilindro con cursore ad elevata rigidità Serie LEJS / LEJB

ø40, ø63



### Caratteristiche

- Alta precisione / alta rigidità - guida lineare a doppio asse.
- Compattezza con profilo ribassato / centro di gravità basso.
- 2 metodi di azionamento.
- Antipolvere - è dotato, di serie, di una bandella di protezione.

### Codici di ordinazione

Trasmissione a vite	LEJS	40	S2	A	—	500	□	□	□	□
Trasmissione a cinghia	LEJB	40	S2	T	—	500	□	□	□	□

#### 1 Taglia

40
63

#### 2 Tipo di motore\*1

Simbolo	Tipo	Uscita [W]	Taglia attuatore	Driver compatibili
S2	Servomotore AC (Encoder incrementale)	100	40	LECSA□-S1
S3	Servomotore AC (Encoder incrementale)	200	63	LECSA□-S3
S6	Servomotore AC (Encoder assoluto)	100	40	LECSB□-S5 LECSC□-S5 LECSS□-S5
S7	Servomotore AC (Encoder assoluto)	200	63	LECSB□-S7 LECSC□-S7 LECSS□-S7

\*1: Per il tipo di motore S2 e S6, il suffisso del codice del driver compatibile è rispettivamente S1 e S5.

#### 3 Passo [mm]

Simbolo	LEJS40	LEJS63	LEJB40	LEJB63
A	16	20	—	—
B	8	10	—	—
T	—	—	27	42

#### 4 Corsa [mm]\*2

200
a
1500

\*2: Per i dettagli, vedere la tabella sotto.

#### 5 Opzione motore

—	Senza freno
B	Con freno

#### 6 Tipo di cavo\*4, \*5, \*6

—	Senza cavo
S	Cavo standard
R	Cavo robotico (cavo flessibile)

\*5: Il cavo motore e il cavo encoder sono compresi. (È compreso anche il cavo freno se si seleziona l'opzione motore con freno).

\*6: La direzione di ingresso del cavo standard è "lato asse (A)".

#### 7 Lunghezza cavo [m]\*4, \*7

—	Senza cavo
2	2 m
5	5 m
A	10 m

\*7: La lunghezza dei cavi del motore, encoder e freno è la stessa.

#### 8 Tipo di driver\*4

Driver compatibili	Tensione alimentazione elettrica [V]
—	Senza driver
A1	LECSA1-□ 100 a 120
A2	LECSA2-□ 200 a 230
B1	LECSB1-□ 100 a 120
B2	LECSB2-□ 200 a 230
C1	LECSC1-□ 100 a 120
C2	LECSC2-□ 200 a 230
S1	LECSS1-□ 100 a 120
S2	LECSS2-□ 200 a 230

#### 9 Connettore I/O

—	Senza connettore
H	Con connettore

### Tabella corse applicabili\*3

●Standard ○Realizzato su richiesta

Modello	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000	3000
LEJS40	●	●	○	●	●	○	●	○	○	○	—	—	—
LEJS63	—	●	○	●	●	○	●	○	●	○	○	—	—
LEJB40	○	●	○	●	○	○	●	○	●	○	○	○	—
LEJB63	—	○	○	●	○	○	●	○	●	●	○	○	○

\*3: Consultare SMC in quanto tutte le corse che non sono standard né esecuzioni speciali sono realizzate come specials.

\*4: Quando si seleziona il tipo di driver, il cavo è compreso. Selezionare il tipo di cavo e la lunghezza.  
Esempio)  
S2S2: cavo standard (2 m) + driver (LECSS2)  
S2 : cavo standard (2 m)  
— : Senza cavo e driver

### Prodotto raccomandato



#### Sensori

- D-M9PWL (LED bicolore 3 fili PNP)

Nota) Per maggiori opzioni, andare alla sezione Sensori, pagina 1025







#### Prodotti correlati

- Serie LECS - Driver - pagina 1022
- Serie LEH - Pinze elettriche - pagina 999
- Serie LEF - Cilindri senza stelo - pagina 927
- Serie LES - Slitte elettriche - pagina 969
- Serie LEY - Cilindri con stelo - pagina 943
- Serie LER - Attuatori elettrici rotanti - pagina 993

Specifiche Attuatori

## Controllori compatibili

Tipo di driver	Tipo con ingresso a impulsi/tipo con posizionamento 	Tipo con ingresso a impulsi 	Modello con ingresso diretto CC-Link 	Tipo SSCNET III 
Serie	LECSA	LECSB	LECSC	LECSS
Numero di unità di traslazione punti	Fino a 7	—	Fino a 255	—
Ingresso a impulsi	○	○	—	—
Rete applicabile	—	—	CC-Link	SSCNETIII
Encoder di controllo	Incrementale Encoder a 17 bit	Absolute Encoder a 18 bit	Absolute Encoder a 18 bit	Absolute Encoder a 18 bit
Comunicazione esterna	Comunicazione USB	Comunicazione USB, comunicazione RS422	Comunicazione USB, comunicazione RS422	Comunicazione USB, comunicazione RS422
Tensione alimentazione elettrica [V]	100 a 120 VAC (50/60 Hz) 200 a 230 VAC (50/60 Hz)			

## Specifiche LEJS

## Servomotore AC (100/200 W) LEJS40/63

Modello		LEJS40S <sub>6</sub> <sup>2</sup>		LEJS63S <sub>7</sub> <sup>3</sup>			
Corsa [mm] Nota 1)		200, 300, (400), 500, 600, (700), 800 (900), (1000), (1200)		300, (400), 500, 600, (700), 800, (900) 1000, (1200), (1500)			
Carico [kg] Nota 2)		Orizzontale	30	55	45	85	
		Verticale	5	10	10	20	
Specifiche attuatore	Velocità [mm/s] Nota 3)	Campo corse	Fino a 500	1200	600	1200	600
			501 a 600	1050	520	1200	600
			601 a 700	780	390	1200	600
			701 a 800	600	300	930	460
			801 a 900	480	240	740	370
			901 a 1000	390	190	600	300
			1001 a 1100	320	160	500	250
			1101 a 1200	270	130	420	210
			1201 a 1300	—	—	360	180
			1301 a 1400	—	—	310	150
1401 a 1500	—	—	270	130			
Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]		20000					
Ripetibilità di posizionamento [mm] Nota 4)		±0.02					
Passo [mm]		16	8	20	10		
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] Nota 5)		50/20					
Funzionamento		Vite a ricircolo di sfere					
Tipo di guida		Guida lineare					
Forza esterna ammissibile [N]		20					
Campo della temperatura [°C]		5 a 40					
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)					
Opzione rigenerazione		Può essere richiesto in base alla velocità e al carico.					
Uscita motore [W]/Taglia [mm]		100□40		200□60			
Tipo di motore		Servomotore AC (100/200 VAC)					
Encoder		Tipo motore S2, S3: Encoder incrementale a 17 bit (risoluzione: 131072 impulsi/giro) Tipo motore S6, S7: Encoder assoluto a 18 bit (risoluzione: 262144 impulsi/giro)					
Assorbimento [W] Nota 6)		Orizzontale	65	80			
		Verticale	165	235			
Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] Nota 7)		Orizzontale	2	2			
		Verticale	10	12			
Assorbimento max. istantaneo [W] Nota 8)		445		725			
Tipo Nota 9)		Freno senza magnetizzazione					
Forza di tenuta [N]		101	203	330	660		
Assorbimento a 20°C [W] Nota 10)		6.3		7.9			
Tensione nominale [V]		24 VDC <sup>0</sup> <sub>-10%</sub>					

Nota 1) Consultare SMC in quanto tutte le corse che non sono standard né esecuzioni speciali sono realizzate come specials.

Nota 2) Consultare "Grafico guida velocità-carico".

Nota 3) La velocità ammissibile varia a seconda della corsa.

Nota 4) In conformità alla norma JIS B 6191-1999

Nota 5) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 6) L'assorbimento (compreso l'azionamento) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 7) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso l'azionamento) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.

Nota 8) L'assorbimento istantaneo massimo (compreso l'azionamento) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 9) Solo quando si seleziona l'opzione "Con freno".

Nota 10) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.



Per maggiori opzioni e informazioni sui prodotti, consultare il nostro catalogo o visitare il nostro sito.

Peso

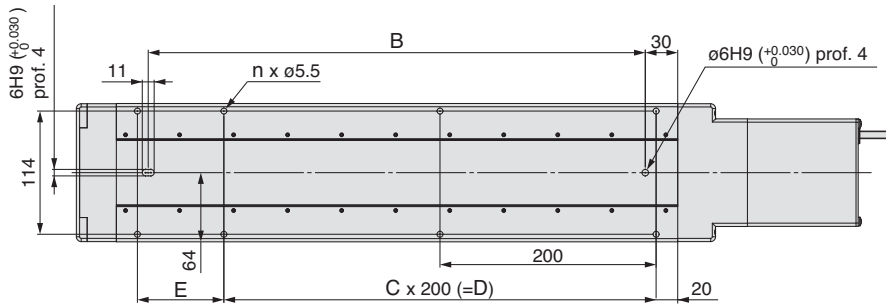
Modello	LEJS40									
Corsa [mm]	200	300	(400)	500	600	(700)	800	(900)	(1000)	(1200)
Peso [kg]	5.6	6.4	7.1	7.9	8.7	9.4	10.2	11.0	11.7	13.3
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.2 (encoder incrementale)/0.3 (encoder assoluto)									

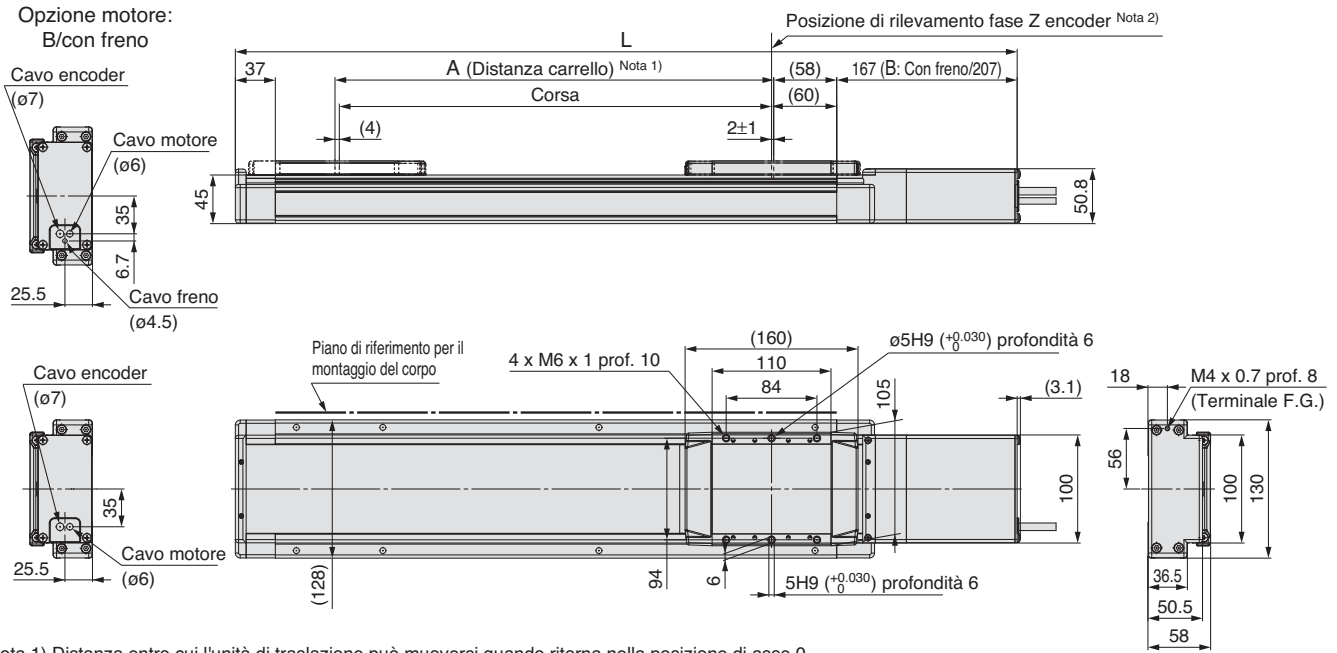
Modello	LEJS63									
Corsa [mm]	300	(400)	500	600	(700)	800	(900)	1000	(1200)	(1500)
Peso [kg]	11.4	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1	22.6	26.4
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.4 (encoder incrementale)/0.7 (encoder assoluto)									

Dimensioni: Trasmissione a vite

LEJS40



Opzione motore:  
B/con freno



Nota 1) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0.

Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.

Nota 2) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corsa del lato motore.

Nota 3) L'anello magnetico del sensore è posto al centro dell'unità di traslazione.

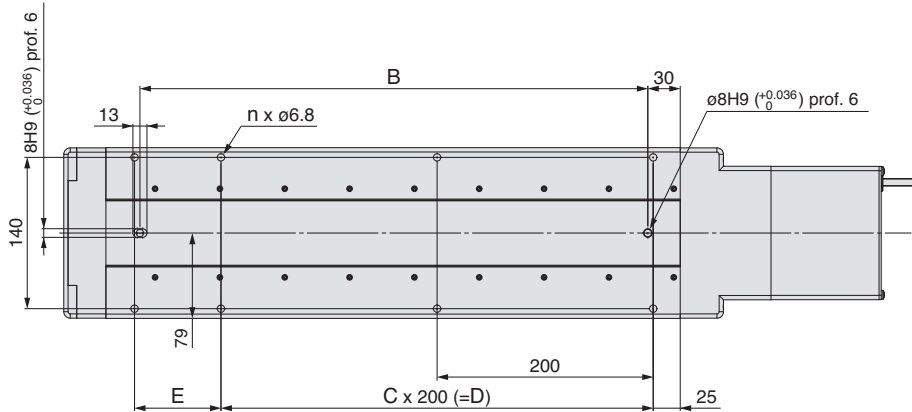
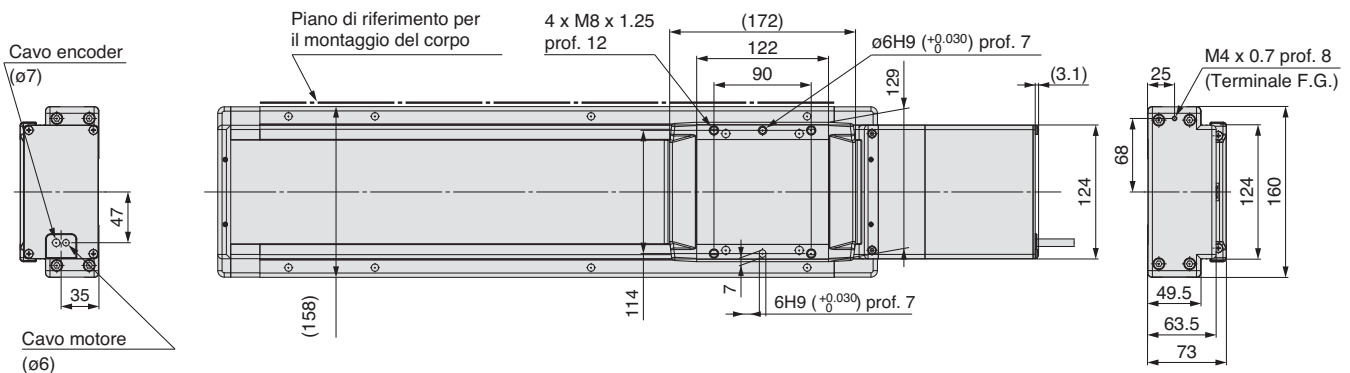
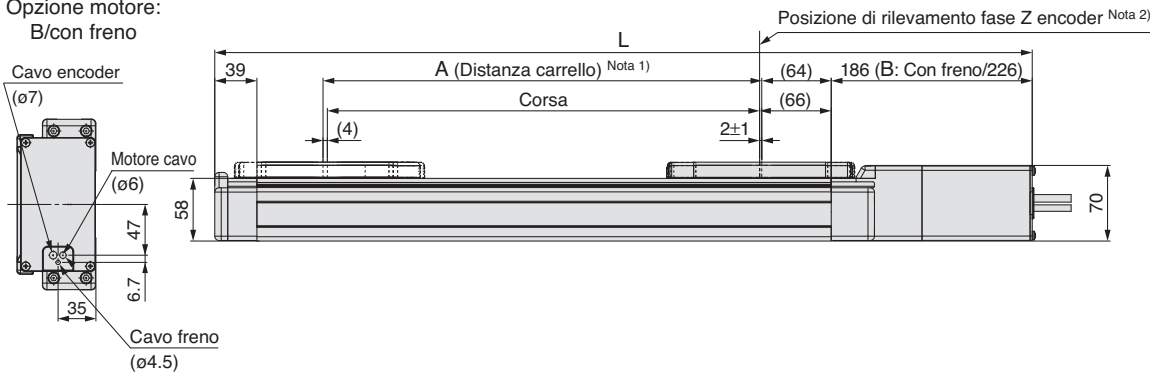
[mm]

Modello	L		A	B	n	C	D	E
	Senza freno	Con freno						
LEJS40S□□-200□-□□□□	523.5	563.5	206	260	6	1	200	80
LEJS40S□□-300□-□□□□	623.5	663.5	306	360	6	1	200	180
LEJS40S□□-400□-□□□□	723.5	763.5	406	460	8	2	400	80
LEJS40S□□-500□-□□□□	823.5	863.5	506	560	8	2	400	180
LEJS40S□□-600□-□□□□	923.5	963.5	606	660	10	3	600	80
LEJS40S□□-700□-□□□□	1023.5	1063.5	706	760	10	3	600	180
LEJS40S□□-800□-□□□□	1123.5	1163.5	806	860	12	4	800	80
LEJS40S□□-900□-□□□□	1223.5	1263.5	906	960	12	4	800	180
LEJS40S□□-1000□-□□□□	1323.5	1363.5	1006	1060	14	5	1000	80
LEJS40S□□-1200□-□□□□	1523.5	1563.5	1206	1260	16	6	1200	80

Specifiche Attuatori

## Dimensioni: Trasmissione a vite

## LEJS63


 Opzione motore:  
B/con freno


Nota 1) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.

Nota 2) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corse del lato motore.

Nota 3) L'anello magnetico del sensore è posto al centro dell'unità di traslazione.

Modello	L		A	B	n	C	D	E
	Senza freno	Con freno						
LEJS63S□□-300□-□□□□	656.5	696.5	306	370	6	1	200	180
LEJS63S□□-400□-□□□□	756.5	796.5	406	470	8	2	400	80
LEJS63S□□-500□-□□□□	856.5	896.5	506	570	8	2	400	180
LEJS63S□□-600□-□□□□	956.5	996.5	606	670	10	3	600	80
LEJS63S□□-700□-□□□□	1056.5	1096.5	706	770	10	3	600	180
LEJS63S□□-800□-□□□□	1156.5	1196.5	806	870	12	4	800	80
LEJS63S□□-900□-□□□□	1256.5	1296.5	906	970	12	4	800	180
LEJS63S□□-1000□-□□□□	1356.5	1396.5	1006	1070	14	5	1000	80
LEJS63S□□-1200□-□□□□	1556.5	1596.5	1206	1270	16	6	1200	80
LEJS63S□□-1500□-□□□□	1856.5	1896.5	1506	1570	18	7	1400	180

[mm]



## Specifiche LEJB

## Servomotore AC (100/200 W) LEJB40/63

Modello		LEJB40S <sub>6</sub> <sup>2</sup>	LEJB63S <sub>7</sub> <sup>3</sup>	
Specifiche attuatore	Corsa [mm] Nota 1)	(200), 300, (400), 500, (600), (700), 800 (900), 1000, (1200), (1500), (2000)	(300), (400), 500, (600), (700), 800 (900), 1000, 1200, (1500), (2000), (3000)	
	Carico [kg]	20 (Quando la corsa supera i 1000 mm: 10)	30	
	Velocità [mm/s] Nota 2)	2000	3000	
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]	20000		
	Ripetibilità di posizionamento [mm] Nota 3)	±0.04		
	Passo [mm]	27	42	
	Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] Nota 4)	50/20		
	Funzionamento	Cinghia		
	Tipo di guida	Guida lineare		
	Forza esterna ammissibile [N]	20		
	Campo della temperatura [°C]	5 a 40		
	Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)		
Opzione rigenerazione	Può essere richiesto in base alla velocità e al carico.			
Specifiche elettriche	Uscita motore [W]/Taglia [mm]	100□40	200□60	
	Tipo di motore	Servomotore AC (100/200 VAC)		
	Encoder	Tipo motore S2, S3: Encoder incrementale a 17 bit (risoluzione: 131072 impulsi/giro) Tipo motore S6, S7: Encoder assoluto a 18 bit (risoluzione: 262144 impulsi/giro)		
	Assorbimento [W] Nota 5)	Orizzontale	65	190
		Verticale	—	—
	Assorbimento in standby elettrico durante il funzionamento [W] Nota 6)	Orizzontale	2	2
		Verticale	—	—
Assorbimento max. istantaneo [W] Nota 7)	445		725	
Specifiche unità freno	Tipo Nota 8)	Freno senza magnetizzazione		
	Forza di tenuta [N]	60	189	
	Assorbimento a 20°C [W] Nota 9)	6.3	7.9	
	Tensione nominale [V]	24 VDC <sup>0</sup> <sub>-10%</sub>		

Nota 1) Consultare SMC in quanto tutte le corse che non sono standard né esecuzioni speciali sono realizzate come specials.

Nota 2) Consultare "Grafico guida velocità-carico".

Nota 3) In conformità alla norma JIS B 6191-1999

Nota 4) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 5) L'assorbimento (compreso l'azionamento) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 6) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso l'azionamento) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.

Nota 7) L'assorbimento istantaneo massimo (compreso l'azionamento) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 8) Solo quando si seleziona l'opzione "Con freno".

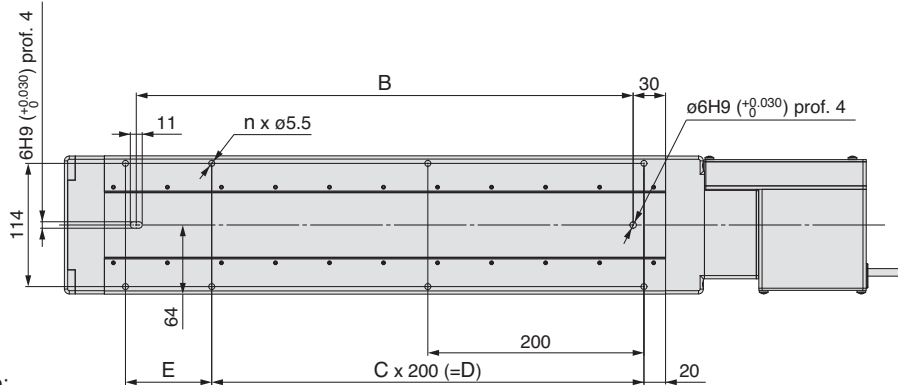
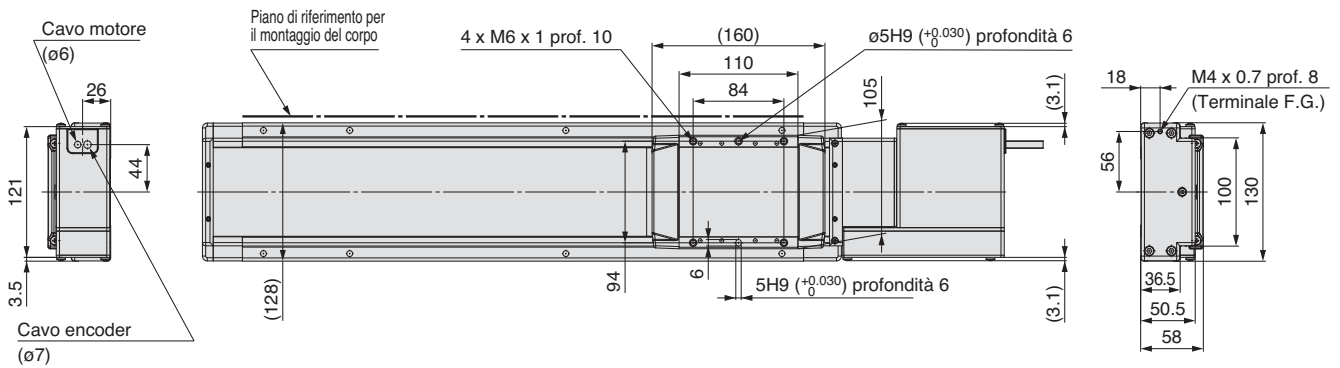
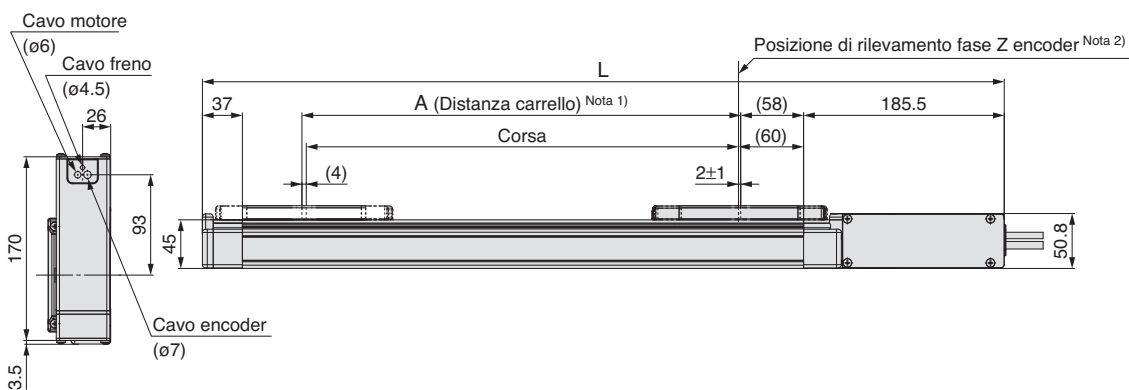
Nota 9) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

## Peso

Modello	LEJB40											
Corsa [mm]	(200)	300	(400)	500	(600)	(700)	800	(900)	1000	(1200)	(1500)	(2000)
Peso [kg]	5.7	6.4	7.1	7.7	8.4	9.1	9.8	10.5	11.2	12.6	14.7	18.1
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.2 (encoder incrementale)/0.3 (encoder assoluto)											
Modello	LEJB63											
Corsa [mm]	(300)	(400)	500	(600)	(700)	800	(900)	1000	1200	(1500)	(2000)	(3000)
Peso [kg]	11.5	12.7	13.8	15.0	16.2	17.4	18.6	19.7	22.1	25.7	31.6	43.4
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.4 (encoder incrementale)/0.7 (encoder assoluto)											

## Dimensioni: Trasmissione a cinghia

## LEJB40


 Opzione motore:  
B/con freno


Nota 1) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0.

Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.

Nota 2) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corsa del lato motore.

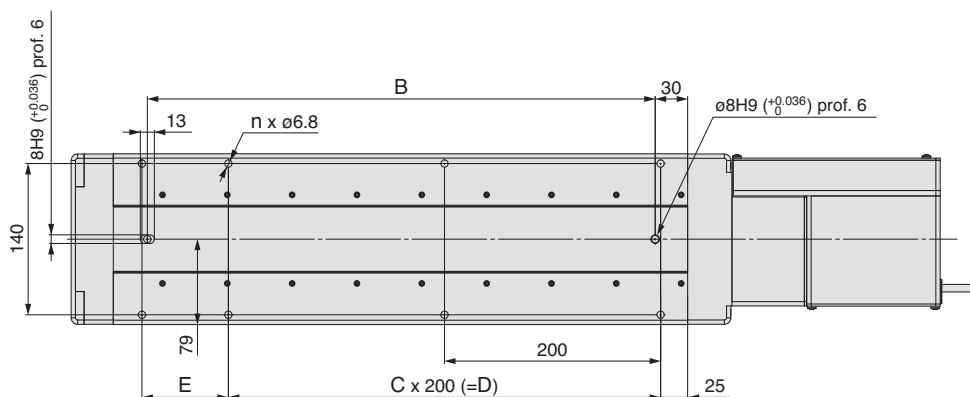
Nota 3) L'anello magnetico del sensore è posto al centro dell'unità di traslazione.

Modello	L	A	B	n	C	D	E
LEJB40S□□-200□-□□□□	542	206	260	6	1	200	80
LEJB40S□□-300□-□□□□	642	306	360	6	1	200	180
LEJB40S□□-400□-□□□□	742	406	460	8	2	400	80
LEJB40S□□-500□-□□□□	842	506	560	8	2	400	180
LEJB40S□□-600□-□□□□	942	606	660	10	3	600	80
LEJB40S□□-700□-□□□□	1042	706	760	10	3	600	180
LEJB40S□□-800□-□□□□	1142	806	860	12	4	800	80
LEJB40S□□-900□-□□□□	1242	906	960	12	4	800	180
LEJB40S□□-1000□-□□□□	1342	1006	1060	14	5	1000	80
LEJB40S□□-1200□-□□□□	1542	1206	1260	16	6	1200	80
LEJB40S□□-1500□-□□□□	1842	1506	1560	18	7	1400	180
LEJB40S□□-2000□-□□□□	2342	2006	2060	24	10	2000	80

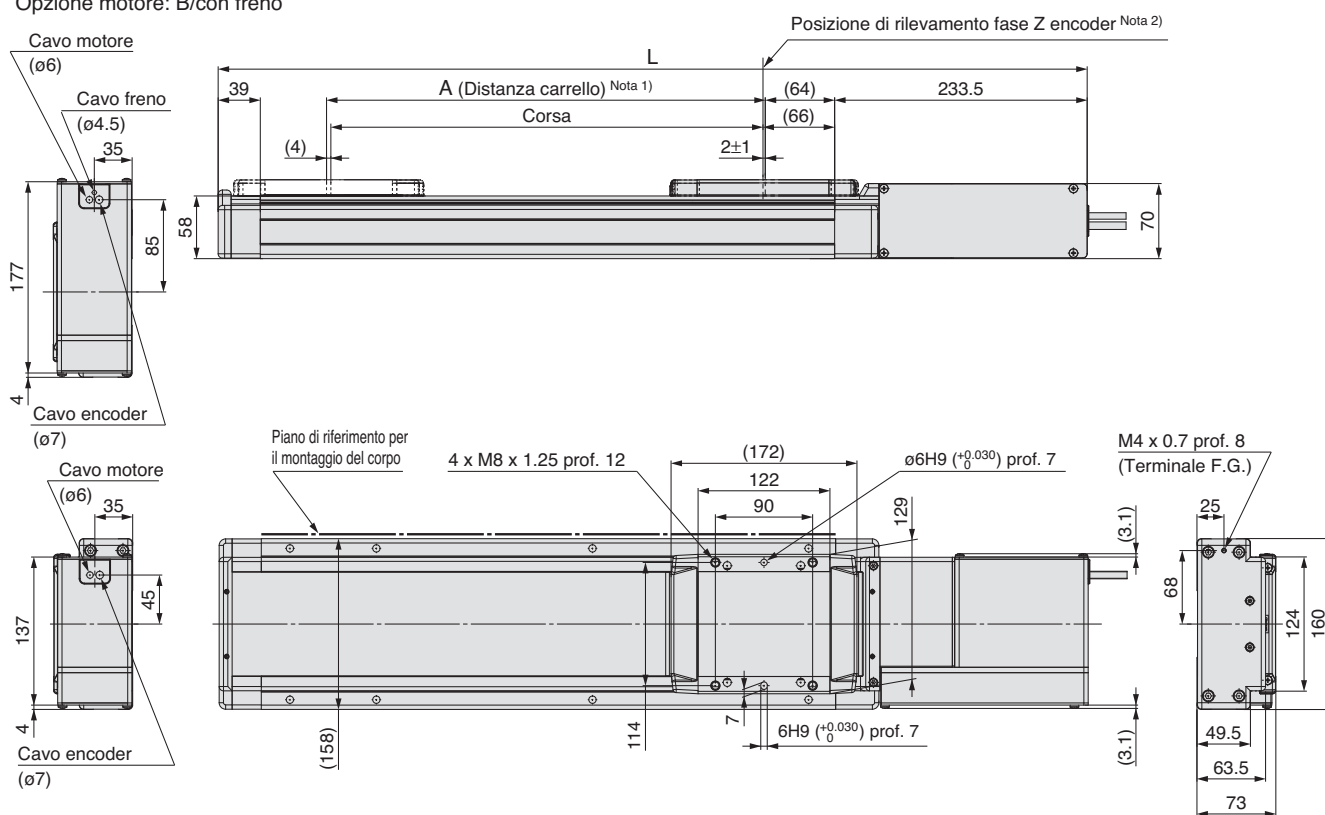


Dimensioni: Trasmissione a cinghia

LEJB63



Opzione motore: B/con freno



Nota 1) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0.

Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.

Nota 2) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine course del lato motore.

Nota 3) L'anello magnetico del sensore è posto al centro dell'unità di traslazione.

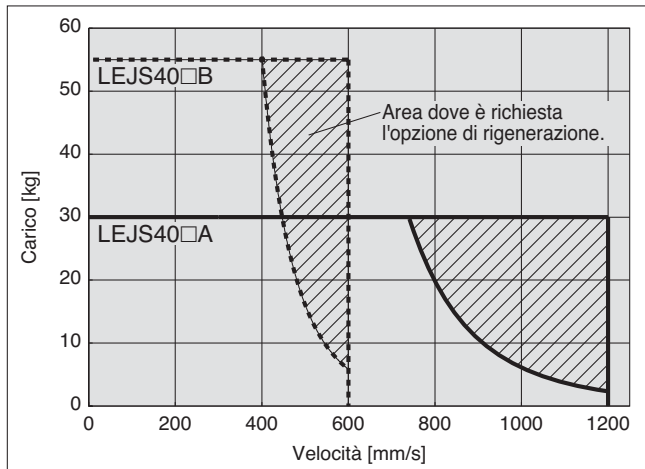
Modello	L	A	B	n	C	D	E
LEJB63S□□-300□-□□□□	704	306	370	6	1	200	180
LEJB63S□□-400□-□□□□	804	406	470	8	2	400	80
LEJB63S□□-500□-□□□□	904	506	570	8	2	400	180
LEJB63S□□-600□-□□□□	1004	606	670	10	3	600	80
LEJB63S□□-700□-□□□□	1104	706	770	10	3	600	180
LEJB63S□□-800□-□□□□	1204	806	870	12	4	800	80
LEJB63S□□-900□-□□□□	1304	906	970	12	4	800	180
LEJB63S□□-1000□-□□□□	1404	1006	1070	14	5	1000	80
LEJB63S□□-1200□-□□□□	1604	1206	1270	16	6	1200	80
LEJB63S□□-1500□-□□□□	1904	1506	1570	18	7	1400	180
LEJB63S□□-2000□-□□□□	2404	2006	2070	24	10	2000	80
LEJB63S□□-3000□-□□□□	3404	3006	3070	34	15	3000	80

[mm]

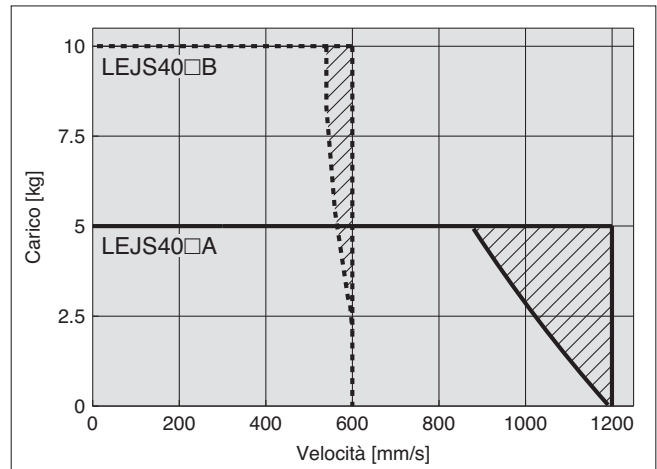
## Grafico guida velocità-carico

## LEJS40/Trasmissione a vite

## Orizzontale

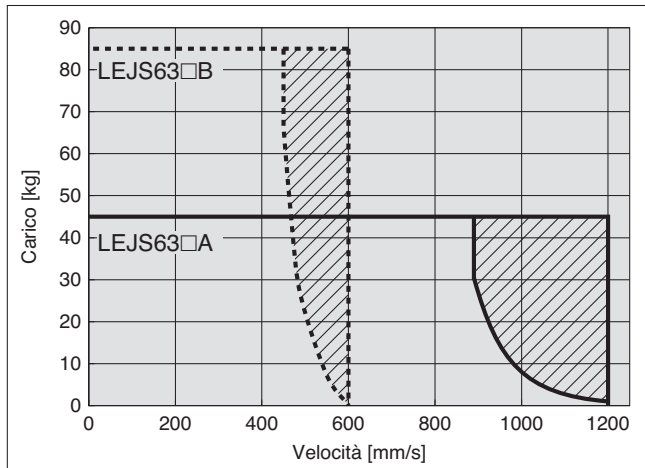


## Verticale

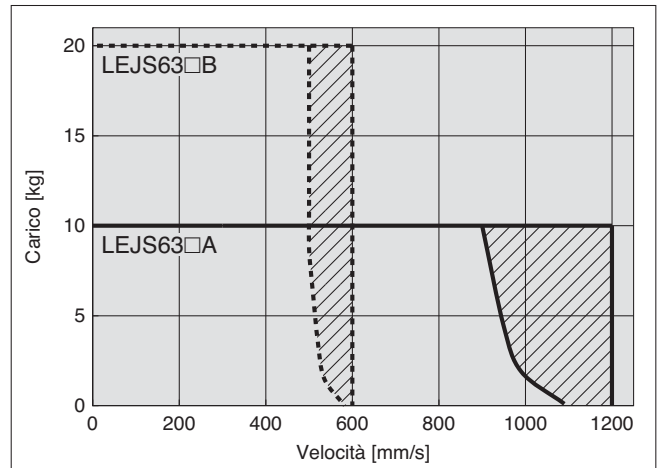


## LEJS63/Trasmissione a vite

## Orizzontale

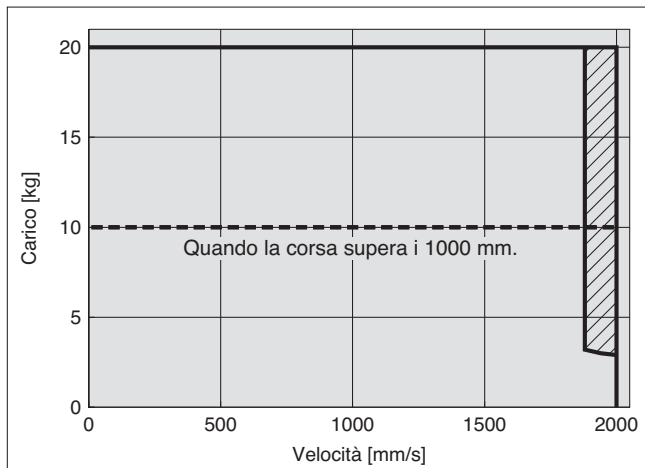


## Verticale



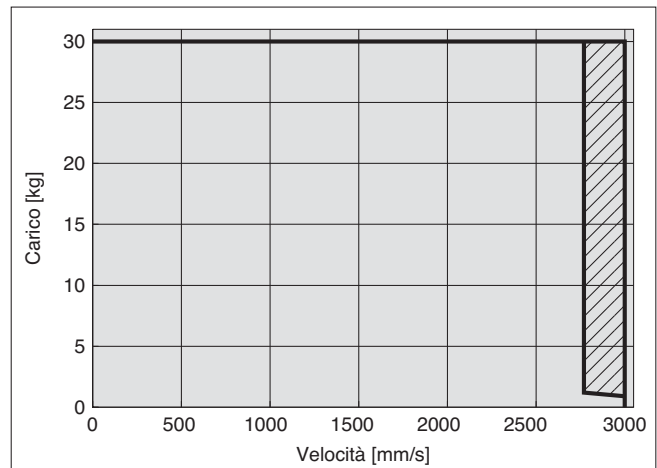
## LEJB40/Trasmissione a cinghia

## Orizzontale



## LEJB63/Trasmissione a cinghia

## Orizzontale



- \* Quando la corsa della serie LEJB40 supera 1000 mm, il carico è pari a 10 kg.
- \* L'area ombreggiata nel grafico richiede l'opzione di rigenerazione (LEC-MR-RB032).
- \* Il cilindro con trasmissione a cinghia non può essere usato per le applicazioni verticali.

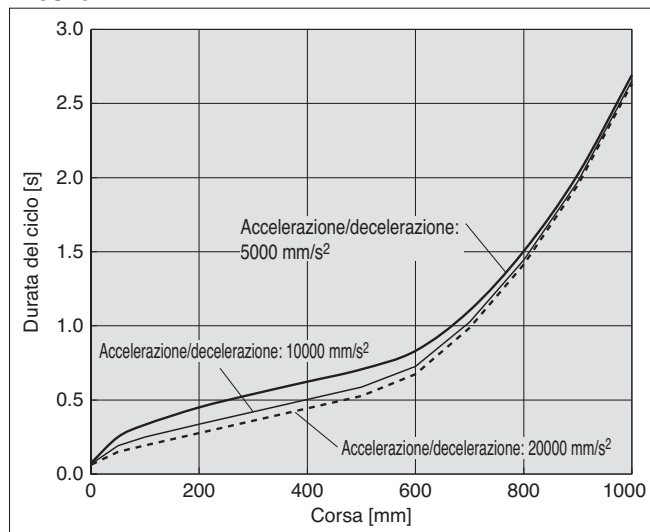




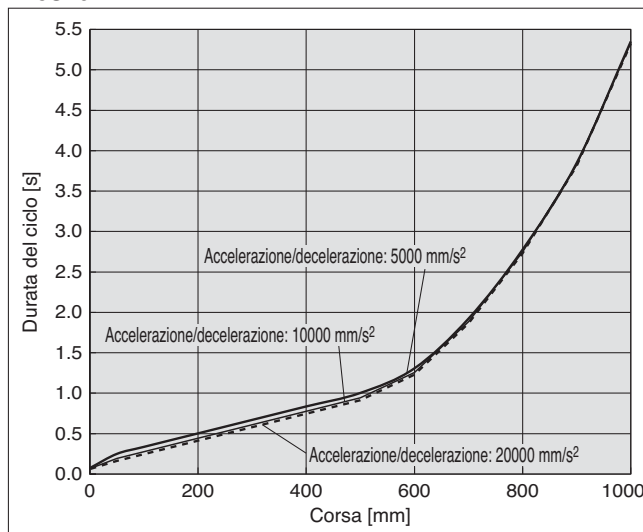
Grafico del tempo del ciclo (guida)

LEJS40/Trasmissione a vite

LEJS40□A

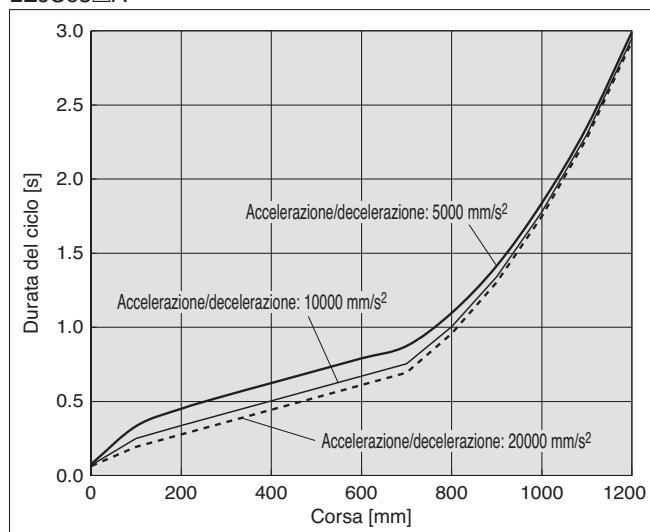


LEJS40□B

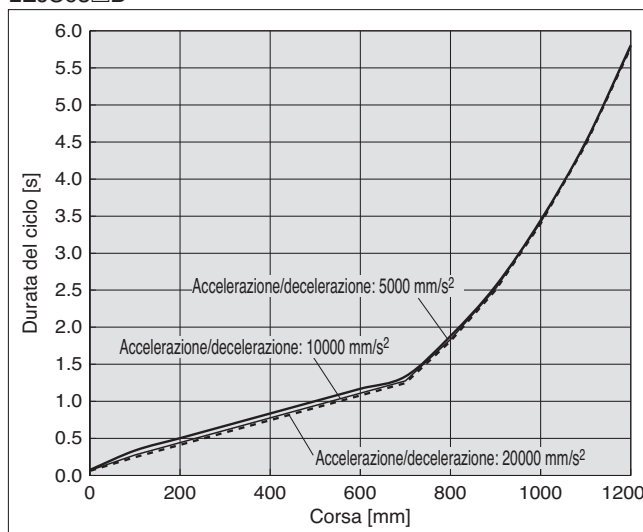


LEJS63/Trasmissione a vite

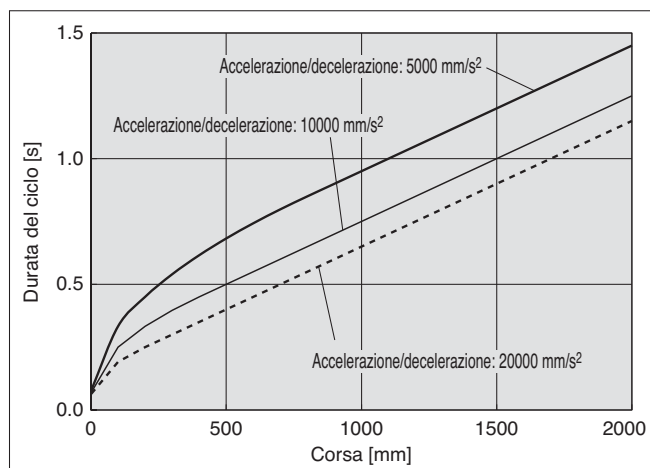
LEJS63□A



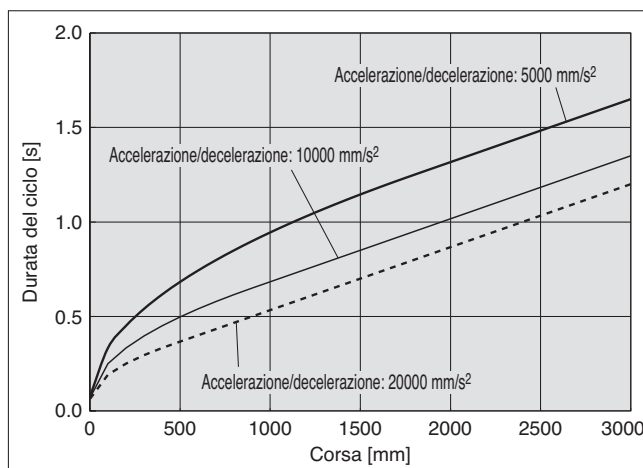
LEJS63□B



LEJB40/Trasmissione a cinghia



LEJB63/Trasmissione a cinghia



\* Grafico massima accelerazione/decelerazione/carico:

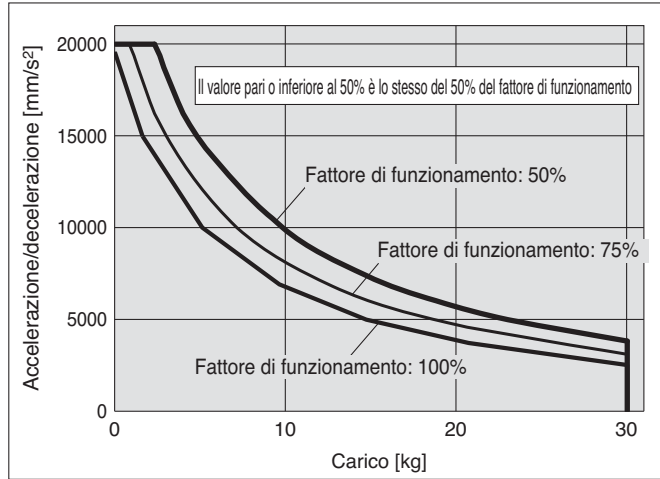
\* Grafico dei valori massimi di velocità/accelerazione/decelerazione per ogni corsa

Specifiche Attuatori

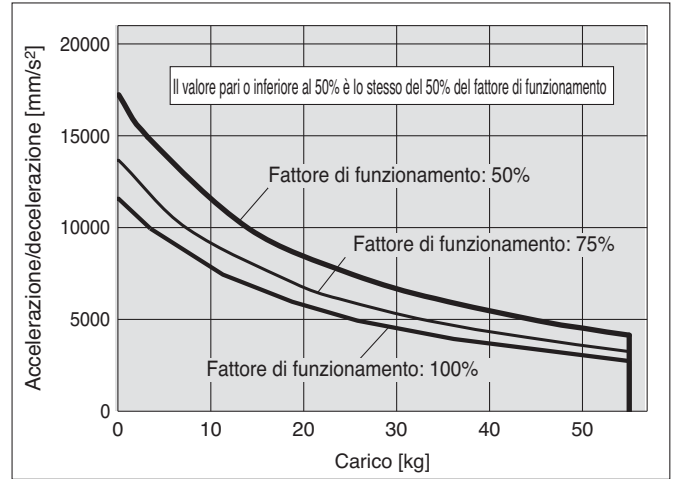
## Grafico guida carico–accelerazione/decelerazione

## LEJS40/Trasmissione a vite: Orizzontale

LEJS40□A

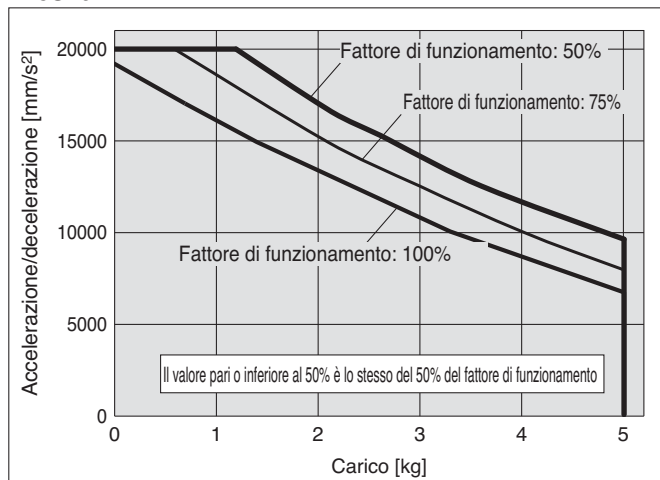


LEJS40□B



## LEJS40/Trasmissione a vite: Verticale

LEJS40□A



LEJS40□B

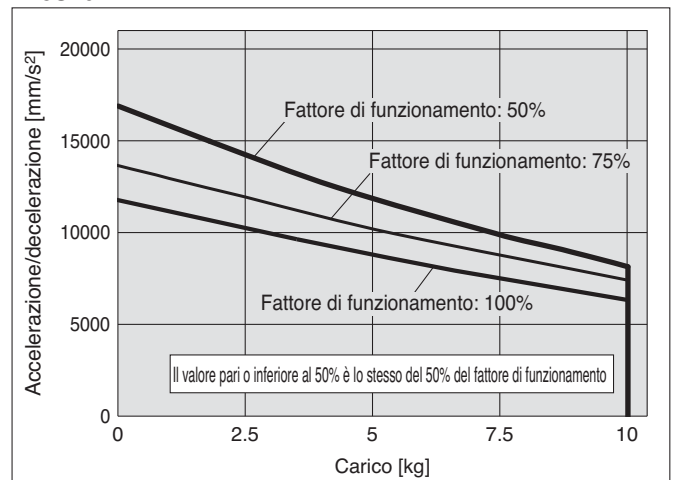
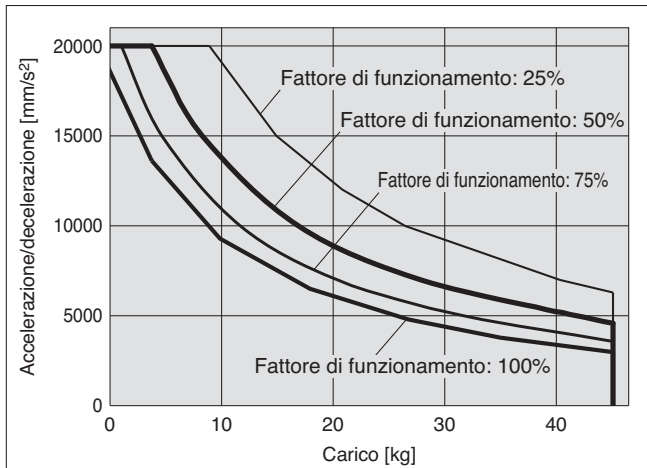


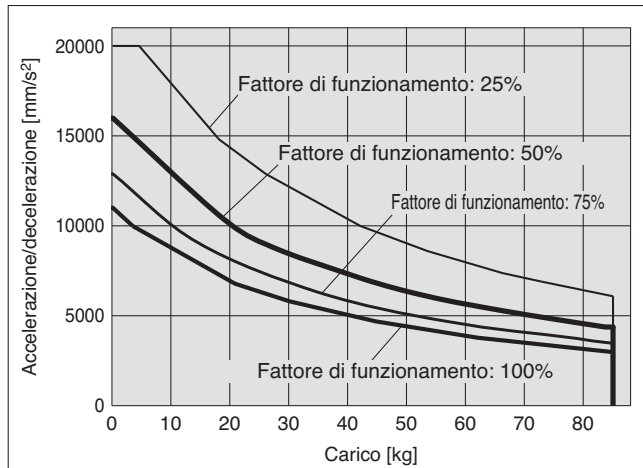
Grafico guida carico-accelerazione/decelerazione

LEJS63/Trasmissione a vite: Orizzontale

LEJS63□A

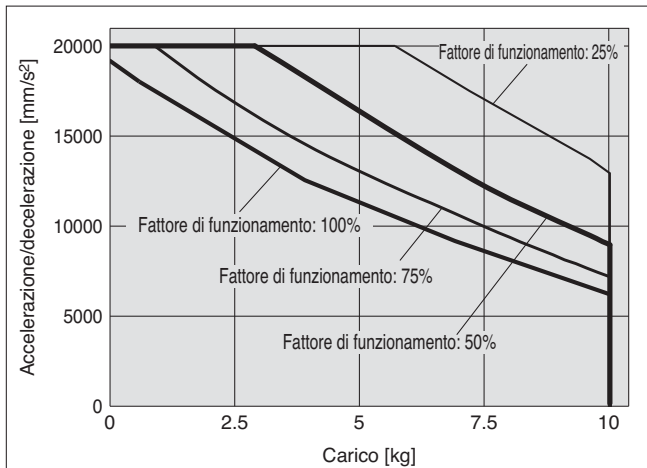


LEJS63□B

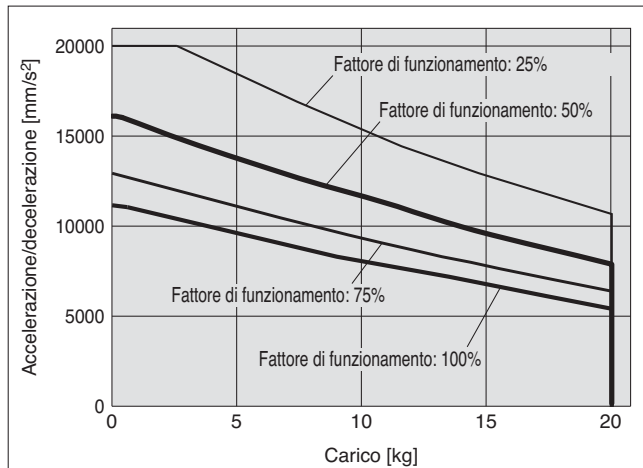


LEJS63/Trasmissione a vite: Verticale

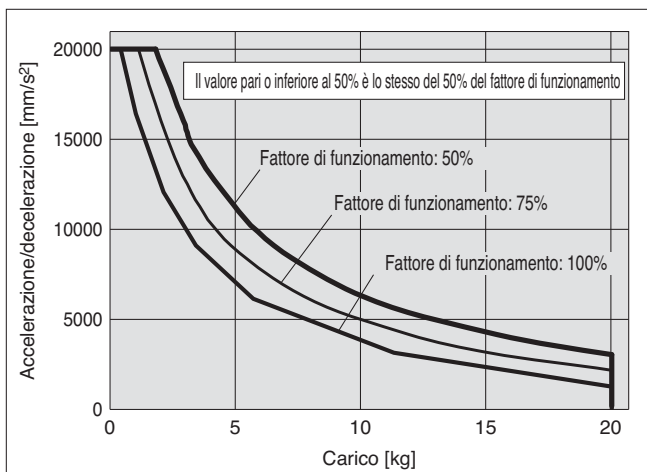
LEJS63□A



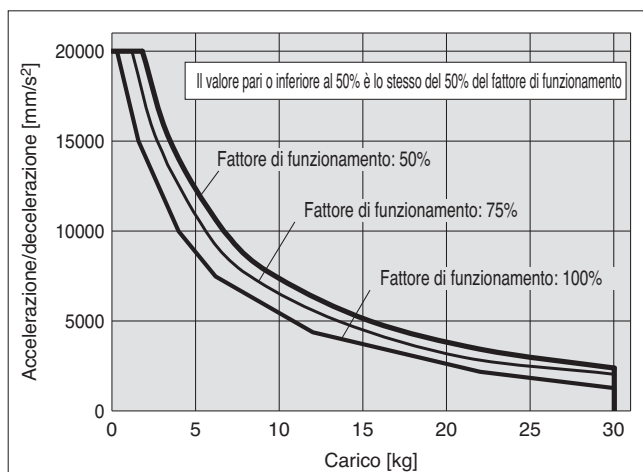
LEJS63□B



LEJB40/Trasmissione a cinghia: Orizzontale



LEJB63/Trasmissione a cinghia: Orizzontale



## Momento dinamico ammissibile

\* Questo grafico mostra il livello di sporgenza ammissibile quando il centro di gravità del pezzo sporge in una direzione. Quando il centro di gravità del pezzo sporge in due direzioni, consultare il Software di selezione dell'attuatore elettrico per conferma. <http://www.smcworld.com>

Accelerazione/decelerazione — 5.000 mm/s<sup>2</sup>    - - - 10.000 mm/s<sup>2</sup>  
 - - - - 15.000 mm/s<sup>2</sup>    ······ 20.000 mm/s<sup>2</sup>

Orientamento		Modello			
		LEJS40	LEJS63	LEJB40	LEJB63
Orientazione/inferiore	Direzione di sporgenza del carico m : Carico [kg] Me: Momento dinamico ammissibile (N-m) L : Sporgenza dal baricentro del carico [mm]				
Parete					



**Momento dinamico ammissibile**

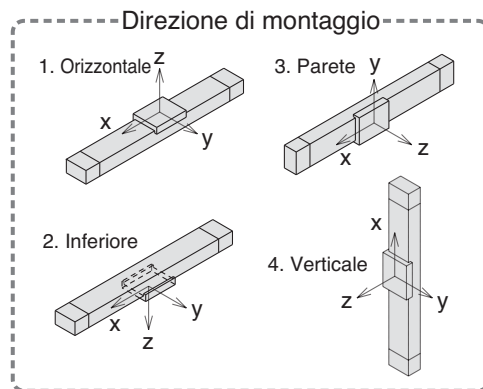
\* Questo grafico mostra il livello di sporgenza ammissibile quando il centro di gravità del pezzo sporge in una direzione. Quando il centro di gravità del pezzo sporge in due direzioni, consultare il Software di selezione dell'attuatore elettrico per conferma. <http://www.smcworld.com>

Accelerazione/decelerazione — 5.000 mm/s<sup>2</sup> - - - 10.000 mm/s<sup>2</sup>  
 - - - 15.000 mm/s<sup>2</sup> ····· 20.000 mm/s<sup>2</sup>

Orientamento	Direzione di sporgenza del carico m : Carico [kg] Me: Momento dinamico ammissibile (N·m) L : Sporgenza dal baricentro del carico [mm]	Modello	
		LEJS40	LEJS63
Verticale			

**Calcolo del fattore di carico della guida**

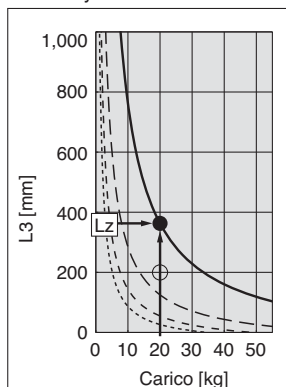
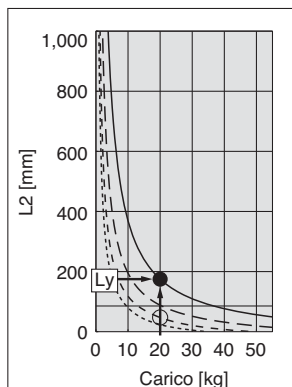
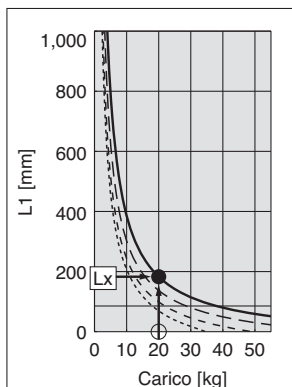
- Stabilire le condizioni di esercizio.  
 Modello: LEJS/LEJB  
 Taglia: 40/63  
 Direzione di montaggio: Orizzontale/inferiore/parete/verticale  
 Accelerazione [mm/s<sup>2</sup>]: a  
 Carico [kg]: m  
 Posizione centrale del carico [mm]: Xc/Yc/Zc
- Selezionare il grafico in base al modello, alla taglia e alla direzione di montaggio.
- In base all'accelerazione e al carico, si ricava il braccio [mm]: Lx/Ly/Lz dal grafico.
- Calcolare il fattore di carico per ogni direzione.  
 $\alpha_x = X_c/L_x$ ,  $\alpha_y = Y_c/L_y$ ,  $\alpha_z = Z_c/L_z$
- Controllare che il totale di  $\alpha_x$ ,  $\alpha_y$  e  $\alpha_z$  è pari o inferiore a 1.  
 $\alpha_x + \alpha_y + \alpha_z \leq 1$   
 Se il valore è superiore a 1, ridurre l'accelerazione e il carico oppure cambiare la posizione centrale del carico e la serie.



**Esempio**

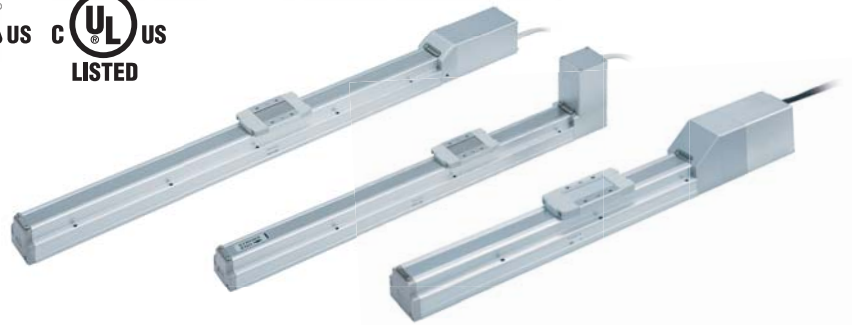
- Condizioni di esercizio  
 Modello: LEJS  
 Taglia: 40  
 Direzione di montaggio: Orizzontale  
 Accelerazione [mm/s<sup>2</sup>]: 5000  
 Carico [kg]: 20  
 Posizione centrale del carico [mm]: Xc = 0, Yc = 50, Zc = 200
- Selezionare il grafico a pagina 925, in alto a sinistra, prima riga.

- Lx = 180 mm, Ly = 170 mm, Lz = 360 mm
- Di seguito è indicato come è possibile calcolare il fattore di carico per ogni direzione.  
 $\alpha_x = 0/180 = 0$   
 $\alpha_y = 50/170 = 0.29$   
 $\alpha_z = 200/360 = 0.56$
- $\alpha_x + \alpha_y + \alpha_z = 0.85 \leq 1$



## Cilindro senza stelo Serie LEF

ø16, ø25, ø32, ø40



### Caratteristiche

- Disponibili 3 tipi di motore.
- Forza, velocità e posizionamento regolabili.
- Facile da impostare e usare.
- 2 metodi di azionamento.

### Codici di ordinazione

Motore passo-passo / Servomotore

Trasmissione a vite	LEFS	16		B	—	100		R	1	6P	1	
Trasmissione a cinghia	LEFB	16		T	—	500		R	1	6P	1	

Taglia

16
25
32
40*

\* Solo per LEFS

Tipo di motore

Simbolo	Tipo	Misura disponibile				Controllori compatibili
		LEF□16	LEF□25	LEF□32	LEFS40	
—	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	●	●	●	●	LECP6 LECP1
A	Servomotore (24 VDC)	●	●	—	—	LECA6

Passo [mm]

Simbolo	LEFS16	LEFS25	LEFS32	LEFS40	LEFB□
A	10	12	16	20	—
B	5	6	8	10	—
T	—	—	—	—	48

Corsa [mm]

LEFS	100 ~ 1000
LEFB	300 ~ 2000

\* Consultare la tabella corse.

Opzione motore

—	Senza freno
B	Con freno

Tipo di cavo cilindro <sup>Nota 1)</sup>

—	Senza cavo
S	Cavo standard <sup>Nota 2)</sup>
R	Cavo robotico (cavo flessibile)

Nota 1) Il cavo standard deve essere usato su parti fisse. Per l'uso su parti mobili, selezionare il cavo robotico.

Nota 2) Disponibile solo per il tipo di motore "Motore passo-passo".

### ⚠ Precauzione

Note) Prodotti a norma CE

- La conformità EMC è stata provata combinando l'attuatore elettrico della serie LEF e il controllore della serie LEC. La normativa EMC dipende dalla configurazione del pannello di controllo del cliente e dalla relazione con altre apparecchiature elettriche e altri cablaggi. Per questo, non è possibile certificare la conformità EMC dei componenti di SMC incorporati nelle apparecchiature del cliente nelle condizioni effettive di esercizio. Di conseguenza, è necessario che il cliente verifichi la conformità con la direttiva EMC del complesso di macchinari e attrezzature.
- Per il modello con servomotore (24 VDC), la conformità EMC è garantita grazie all'installazione di un filtro antidisturbo (LEC-NFA). Leggere il Manuale di funzionamento LECA per procedere all'installazione.

### \* Tabella corse

● Standard/ ○ Realizzata su richiesta

Modello	Corsa [mm]	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000	Campo corse realizzabili [mm]
LEFS16		●	●	●	○	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	100 a 400
LEFS25		●	●	●	○	●	○	—	—	—	—	—	—	—	—	100 a 600
LEFS32		●	●	●	○	●	○	○	○	—	—	—	—	—	—	100 a 800
LEFS40		—	●	●	○	●	○	○	●	○	○	—	—	—	—	200 a 1000
LEFB16		—	—	○	—	●	○	○	●	○	●	—	—	—	—	300 a 1000
LEFB25		—	—	○	—	●	○	○	●	○	●	○	○	○	○	300 a 2000
LEFB32		—	—	○	—	●	○	○	●	○	●	○	○	○	○	

\* Sono disponibili corse diverse da quelle indicate sopra come esecuzioni speciali.

\* Consultare SMC per la realizzazione di corse intermedie.

### ● Montaggio controllore

—	Montaggio con viti
D	Montaggio guida DIN*

\* Disponibile solo per i tipi di controllore "6N" e "6P."  
La guida DIN non è compresa. Ordinarla a parte.

### ● Lunghezza cavo I/O [m]

—	Senza cavo
1	1.5*
3	3*
5	5*

\* Se si seleziona "Senza controllore" per i tipi di controllore, il cavo I/O non è compreso.

### ● Tipo di controllore

—	Senza controllore	
6N	LECP6/LECA6	NPN
6P	(Tipo con inserimento punti di posizionamento)	PNP
1N	LECP1*	NPN
1P	(Tipo senza programmazione)	PNP

Disponibile solo per il tipo di motore "Motore passo-passo".

### ● Lunghezza cavo cilindro [m]

—	Senza cavo
1	1.5
3	3
5	5

Altre lunghezze si realizzano su richiesta (solo cavo robotico).



## Prodotto raccomandato



I prodotti in stock possono essere soggetti a modifiche senza preavviso

## Componenti in stock per consegna rapida




LEFS16A-300-R36P1	LEFS32B-100-R36P1	LEFS25B-500-R36P1
LEFS25A-100-R36P1	LEFS32B-300-R36P1	LEFS32A-300-R36P1
LEFS25A-300-R36P1	LEFS25A-200-R36P1	LEFS32B-500-R36P1
LEFS32A-100-R36P1	LEFS25A-500-R36P1	LEFB16T-500-R36P1
LEFS32B-200-R36P1	LEFS32A-200-R36P1	LEFB25T-500-R36P1
LEFS25B-100-R36P1	LEFS32A-500-R36P1	LEFB32T-500-R36P1
LEFS25B-300-R36P1	LEFS25B-200-R36P1	



## Prodotti correlati

**Serie LEC** - Controllore - pagina 1018  
**Serie LECP1** - Controllore - pagina 1014  
**Serie LEH** - Pinze elettriche - pagina 999  
**Serie LES** - Slitte elettriche - pagina 969  
**Serie LEY** - Cilindri con stelo - pagina 943  
**Serie LER** - Attuatori elettrici rotanti - pagina 993

## Controllori compatibili

Tipo	Tipo con inserimento punti di posizionamento 	Tipo con inserimento punti di posizionamento 	Tipo senza programmazione 
Serie	LECP6	LECA6	LECP1
Caratteristiche	Controllore standard ingresso valore		Possibilità di configurare il funzionamento senza l'utilizzo di un PC o di un terminale portatile
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	Servomotore (24 VDC)	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)
Numero massimo di punti di posizionamento	64 punti		14 punti
Tensione d'alimentazione	24 VDC		
Pagina di riferimento	Pagina 1018	Pagina 1018	Pagina 1014

## Specifiche LEFS Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello		LEFS16		LEFS25		LEFS32		LEFS40		
Specifiche attuatore	Corsa [mm] Nota 1)	100, 200, 300 (400)		100, 200, 300 (400), 500, (600)		100, 200, 300, (400) 500, (600, 700, 800)		200, 300, (400), 500, (600) (700), 800, (900), (1000)		
	Carico [kg] Nota 2)	Orizzontale	9	10	20	20	40	45	50	60
		Verticale	2	4	7.5	15	10	20	—	23
	Velocità [mm/s] Nota 2)	10 a 500	5 a 250	12 a 500	6 a 250	16 a 500	8 a 250	20 a 500	10 a 250	
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]	3000								
	Ripetibilità di posizionamento [mm]	±0.02								
	Passo [mm]	10	5	12	6	16	8	20	10	
	Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] Nota 3)	50/20								
	Funzionamento	Vite a ricircolo di sfere								
	Tipo di guida	Guida lineare								
Campo temperatura d'esercizio [°C]	5 a 40									
Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)									
Specifiche elettriche	Taglia motore	□28		□42		□56.4				
	Tipo di motore	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)								
	Encoder	Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)								
	Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%								
	Assorbimento [W] Nota 4)	22		38		50		100		
Specifiche unità freno	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] Nota 5)	18		16		44		43		
	Assorbimento max. momentaneo [W] Nota 6)	51		57		123		141		
	Tipo Nota 7)	Meccanismo frenante attivo senza alimentazione								
Forza di tenuta [N]	20	39	78	157	108	216	113	225		
Assorbimento [W] Nota 8)	2.9		5		5		5			
Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%									

Nota 1) Le corse indicate tra ( ) si realizzano su richiesta.

Nota 2) La velocità dipende dal carico. Consultare il "Grafico velocità-carico".

Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m.

Nota 3) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione.

(Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 4) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 5) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.

Nota 6) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 7) Solo con freno.

Nota 8) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

## Specifiche LEFS

## Servomotore (24 VDC)

Modello		LEFS16A		LEFS25A		
Specifiche attuatore	Corsa [mm] <sup>Nota 1)</sup>	100, 200, 300 (400)		100, 200, 300 (400), 500, (600)		
	Carico [kg] <sup>Nota 2)</sup>	Orizzontale	7	10	11	18
		Verticale	2	4	2.5	5
	Velocità [mm/s] <sup>Nota 2)</sup>	10 a 500	5 a 250	12 a 500	6 a 250	
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]	3000				
	Ripetibilità di posizionamento [mm]	±0.02				
	Passo [mm]	10	5	12	6	
	Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 3)</sup>	50/20				
	Funzionamento	Vite a ricircolo di sfere				
	Tipo di guida	Guida lineare				
	Campo temperatura d'esercizio [°C]	5 a 40				
Specifiche elettriche	Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)				
	Taglia motore	□28		□42		
	Uscita motore [W]	30		36		
	Tipo di motore	Servomotore (24 VDC)				
	Encoder	Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)/fase Z				
	Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%				
	Assorbimento [W] <sup>Nota 4)</sup>	63		102		
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 5)</sup>	Orizzontale 4/verticale 9		Orizzontale 4/verticale 9		
	Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 6)</sup>	70		113		
	Tipo <sup>Nota 7)</sup>	Meccanismo frenante attivo senza alimentazione				
	Specifiche unità freno	Forza di tenuta [N]	20	39	78	157
Assorbimento [W] <sup>Nota 8)</sup>		2.9		5		
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%				

Nota 1) Le corse indicate tra ( ) si realizzano su richiesta.

Nota 2) Consultare il "Grafico velocità-carico".

Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m.

Nota 3) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 4) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 5) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.

Nota 6) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 7) Solo con freno.

Nota 8) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

## Peso

Modello	LEFS16			
Corsa [mm]	100	200	300	(400)
Peso [kg]	0.90	1.05	1.20	1.35
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.12			

Modello	LEFS25					
Corsa [mm]	100	200	300	(400)	500	(600)
Peso [kg]	1.84	2.12	2.40	2.68	2.96	3.24
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.26					

Modello	LEFS32							
Corsa [mm]	100	200	300	(400)	500	(600)	(700)	(800)
Peso [kg]	3.35	3.75	4.15	4.55	4.95	5.35	5.75	6.15
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.53							

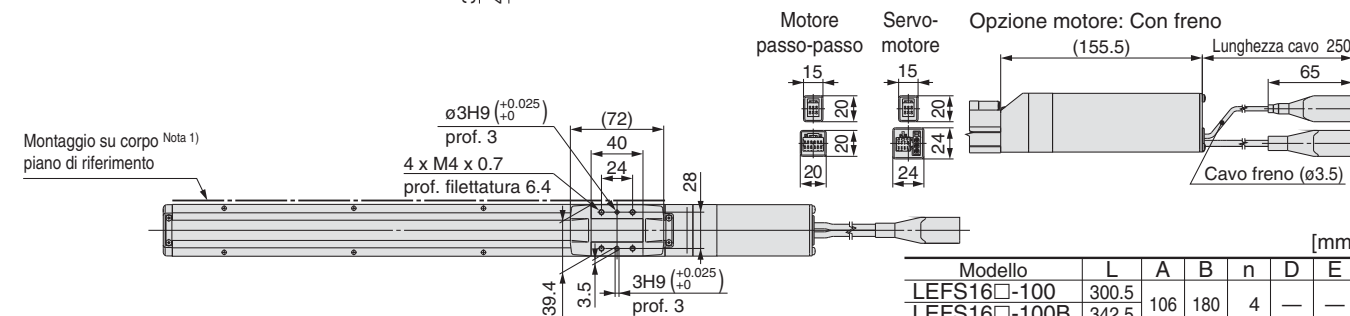
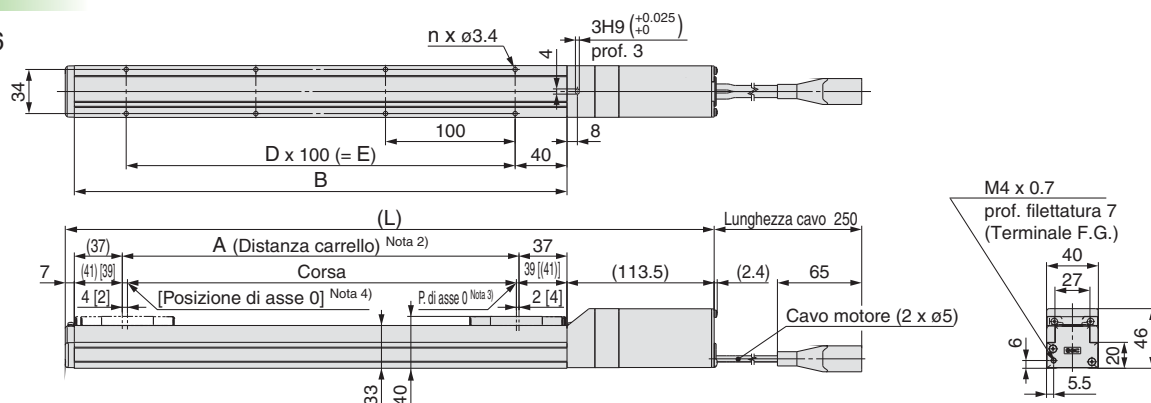
Modello	LEFS40									
Corsa [mm]	200	300	(400)	500	(600)	(700)	800	(900)	(1000)	
Peso [kg]	5.65	6.21	6.77	7.33	7.89	8.45	9.01	9.57	10.13	
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.53									





Dimensioni: Trasmissione a vite

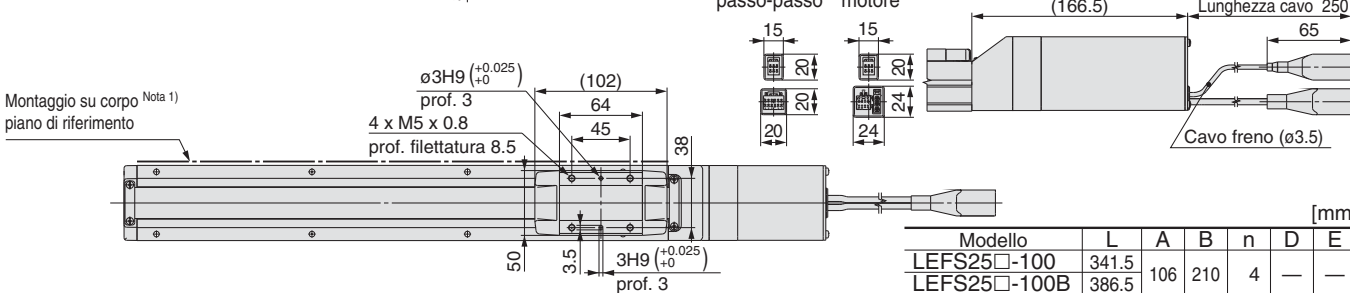
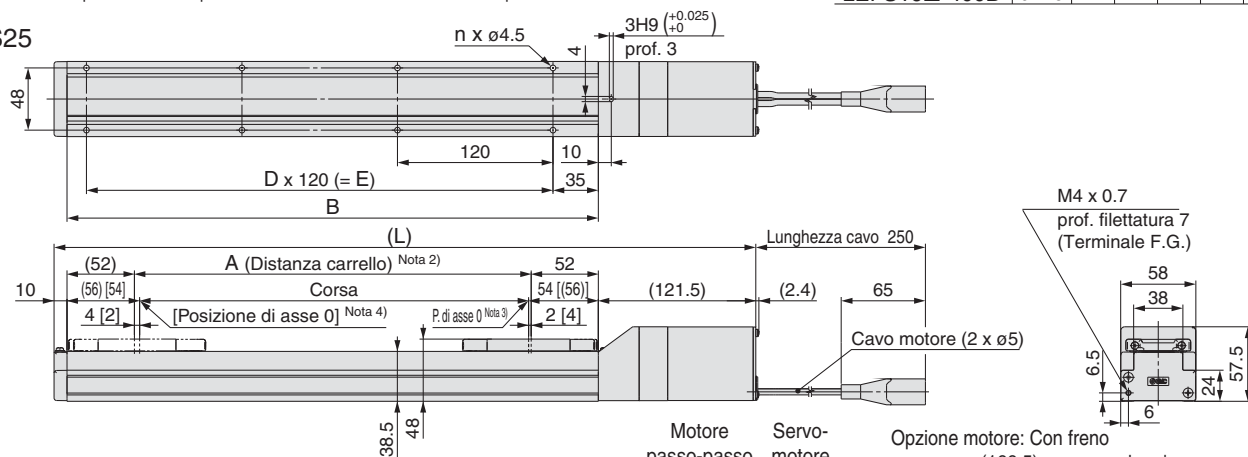
LEFS16



- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 2 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)  
 Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.  
 Nota 3) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.  
 Nota 4) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS16□-100	300.5	106	180	4	—	—
LEFS16□-100B	342.5					
LEFS16□-200	400.5	206	280	6	2	200
LEFS16□-200B	442.5					
LEFS16□-300	500.5	306	380	8	3	300
LEFS16□-300B	542.5					
LEFS16□-400	600.5	406	480	10	4	400
LEFS16□-400B	642.5					

LEFS25



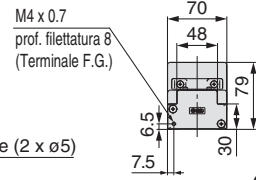
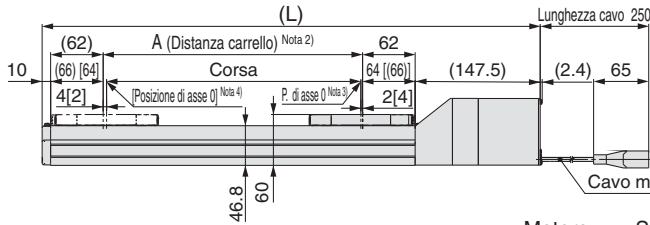
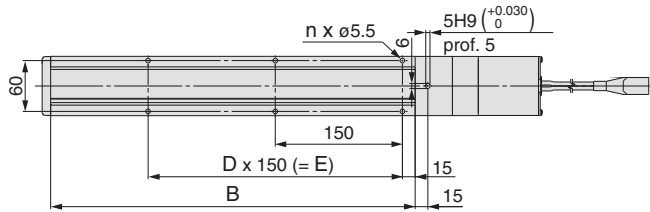
- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 3 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)  
 Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.  
 Nota 3) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.  
 Nota 4) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS25□-100	341.5	106	210	4	—	—
LEFS25□-100B	386.5					
LEFS25□-200	441.5	206	310	6	2	240
LEFS25□-200B	486.5					
LEFS25□-300	541.5	306	410	8	3	360
LEFS25□-300B	586.5					
LEFS25□-400	641.5	406	510	8	3	360
LEFS25□-400B	686.5					
LEFS25□-500	741.5	506	610	10	4	480
LEFS25□-500B	786.5					
LEFS25□-600	841.5	606	710	12	5	600
LEFS25□-600B	886.5					

Specifiche Attuatori

## Dimensioni: Trasmissione a vite

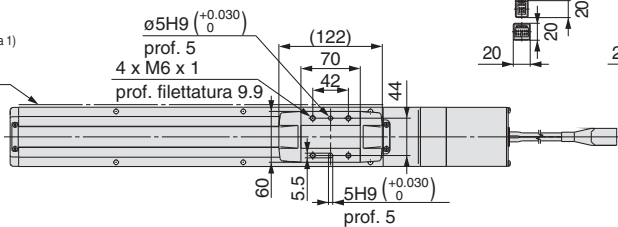
## LEFS32



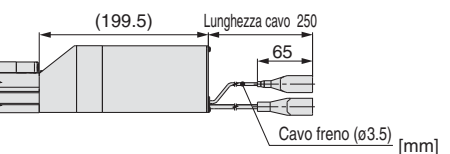
Motore passo-passo Servomotore

Opzione motore: Con freno

Montaggio su corpo Nota 1 piano di riferimento

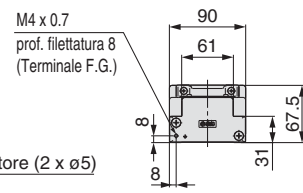
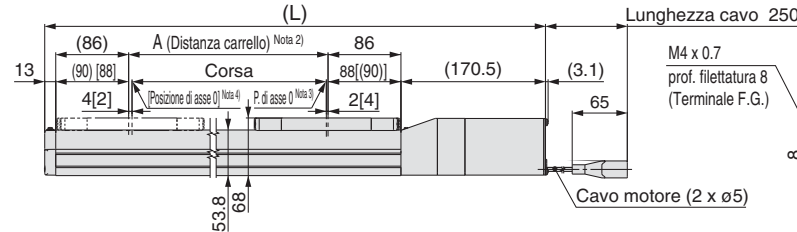
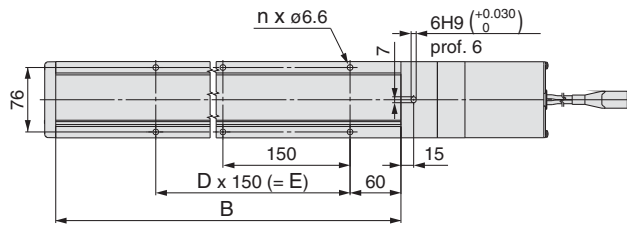


Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS32□-100	387.5	—	—	—	—	—
LEFS32□-100B	439.5	106	230	4	—	—
LEFS32□-200	487.5	206	330	6	2	300
LEFS32□-200B	539.5	—	—	—	—	—



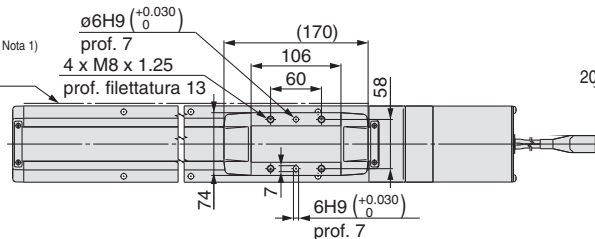
Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS32□-300	587.5	—	—	—	—	—
LEFS32□-300B	639.5	306	430	6	2	300
LEFS32□-400	687.5	406	530	8	3	450
LEFS32□-400B	739.5	—	—	—	—	—
LEFS32□-500	787.5	506	630	10	4	600
LEFS32□-500B	839.5	—	—	—	—	—
LEFS32□-600	887.5	606	730	10	4	600
LEFS32□-600B	939.5	—	—	—	—	—
LEFS32□-700	987.5	706	830	12	5	750
LEFS32□-700B	1039.5	—	—	—	—	—
LEFS32□-800	1087.5	806	930	14	6	900
LEFS32□-800B	1139.5	—	—	—	—	—

## LEFS40

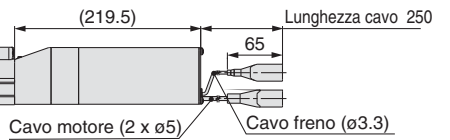


Opzione motore: Con freno

Montaggio su corpo Nota 1 piano di riferimento



Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS40□-200	561.5	206	378	6	2	300
LEFS40□-200B	610.5	—	—	—	—	—
LEFS40□-300	661.5	306	478	6	2	300
LEFS40□-300B	710.5	—	—	—	—	—
LEFS40□-400	761.5	406	578	8	3	450
LEFS40□-400B	810.5	—	—	—	—	—



Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS40□-500	861.5	506	678	10	4	600
LEFS40□-500B	910.5	—	—	—	—	—
LEFS40□-600	961.5	606	778	10	4	600
LEFS40□-600B	1010.5	—	—	—	—	—
LEFS40□-700	1061.5	706	878	12	5	750
LEFS40□-700B	1110.5	—	—	—	—	—
LEFS40□-800	1161.5	806	978	14	6	900
LEFS40□-800B	1210.5	—	—	—	—	—
LEFS40□-900	1261.5	906	1078	14	6	900
LEFS40□-900B	1310.5	—	—	—	—	—
LEFS40□-1000	1361.5	1006	1178	16	7	1050
LEFS40□-1000B	1410.5	—	—	—	—	—

- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 3 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)
- Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 3) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.
- Nota 4) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.



## Specifiche LEFB

### Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello		LEFB16	LEFB25	LEFB32
Specifiche attuatore	Corsa [mm] <sup>Nota 1)</sup>	(300), 500, (600, 700) 800, (900), 1000	(300), 500, (600, 700), 800, (900) 1000, (1200, 1500, 1800, 2000)	(300), 500, (600, 700), 800, (900) 1000, (1200, 1500, 1800, 2000)
	Carico [kg] <sup>Nota 2)</sup>   Orizzontale	1	5	14
	Velocità [mm/s] <sup>Nota 2)</sup>	48 a 1100	48 a 1400	48 a 1500
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]	3000		
	Ripetibilità di posizionamento [mm]	±0.1		
	Passo equivalente [mm]	48	48	48
	Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 3)</sup>	50/20		
	Funzionamento	Cinghia		
	Tipo di guida	Guida lineare		
	Campo temperatura d'esercizio [°C]	5 a 40		
Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)			
Specifiche elettriche	Taglia motore	□28	□42	□56.4
	Tipo di motore	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)		
	Encoder	Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)		
	Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%		
	Assorbimento [W] <sup>Nota 4)</sup>	24	32	52
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 5)</sup>	18	16	44
	Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 6)</sup>	51	60	127
	Peso del controllore [kg]	0.15 (montaggio con viti), 0.17 (montaggio su guida DIN)		
Specifiche unità freno	Tipo <sup>Nota 7)</sup>	Meccanismo frenante attivo senza alimentazione		
	Forza di tenuta [N]	4	19	36
	Assorbimento [W] <sup>Nota 8)</sup>	2.9	5	5
	Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%		

Nota 1) Le corse indicate tra ( ) si realizzano su richiesta.

Nota 2) La velocità dipende dal carico. Consultare il "Grafico velocità-carico".

Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m.

Nota 3) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 4) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 5) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.

Nota 6) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 7) Solo con freno.

Nota 8) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

**Specifiche LEFB**
**Servomotore (24 VDC)**

Modello		LEFB16A	LEFB25A
Specifiche attuatore	Corsa [mm] <sup>Nota 1)</sup>	(300), 500, (600, 700) 800, (900), 1000	(300), 500, (600, 700), 800, (900) 1000, (1200, 1500, 1800, 2000)
	Carico [kg] <sup>Nota 2)</sup>	1	2
	Velocità [mm/s] <sup>Nota 2)</sup>	48 a 2000	48 a 2000
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]	3000	
	Ripetibilità di posizionamento [mm]	±0.1	
	Passo equivalente [mm]	48	48
	Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 3)</sup>	50/20	
	Funzionamento	Cinghia	
	Tipo di guida	Guida lineare	
	Campo temperatura d'esercizio [°C]	5 a 40	
Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)		
Specifiche elettriche	Taglia motore	□28	□42
	Uscita motore [W]	30	36
	Tipo di motore	Servomotore (24 VDC)	
	Encoder	Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)/fase Z	
	Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%	
	Assorbimento [W] <sup>Nota 4)</sup>	78	69
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 5)</sup>	Orizzontale 4	Orizzontale 5
	°Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 6)</sup>	87	120
	Peso del controllore [kg]	0.15 (montaggio con viti), 0.17 (montaggio su guida DIN)	
	Tipo <sup>Nota 7)</sup>	Meccanismo frenante attivo senza alimentazione	
Specifiche unità freno	Forza di tenuta [N]	4	19
	Assorbimento [W] <sup>Nota 8)</sup>	2.9	5
	Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%	

Nota 1) Le corse indicate tra ( ) si realizzano su richiesta.

Nota 2) Consultare il "Grafico velocità-carico". Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m.

Nota 3) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 4) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 5) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.

Nota 6) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 7) Solo con freno.

Nota 8) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

**Peso**

Modello	LEFB16						
Corsa [mm]	(300)	500	(600)	(700)	800	(900)	1000
Peso [kg]	1.19	1.45	1.58	1.71	1.84	1.97	2.10
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.12						

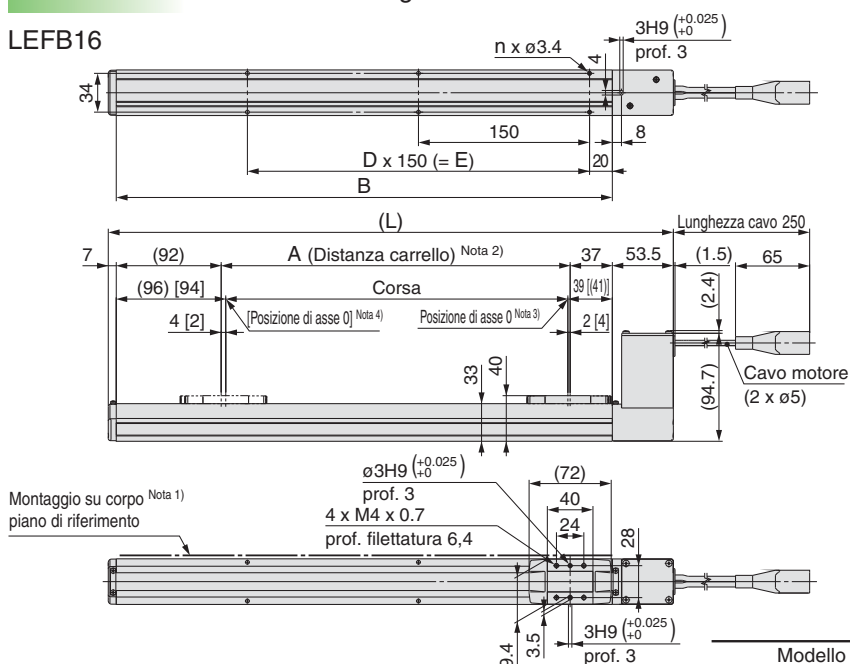
Modello	LEFB25										
Corsa [mm]	(300)	500	(600)	(700)	800	(900)	1000	(1200)	(1500)	(1800)	(2000)
Peso [kg]	2.39	2.85	3.08	3.31	3.54	3.77	4.00	4.46	5.15	5.84	6.30
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.26										

Modello	LEFB32										
Corsa [mm]	(300)	500	(600)	(700)	800	(900)	1000	(1200)	(1500)	(1800)	(2000)
Peso [kg]	4.12	4.80	5.14	5.48	5.82	6.16	6.50	7.18	8.20	9.22	9.90
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.53										



Dimensioni: Trasmissione a cinghia

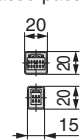
LEFB16



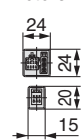
Montaggio su corpo Nota 1  
piano di riferimento

- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 2 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)
- Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 3) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.
- Nota 4) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

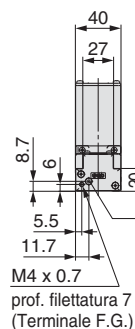
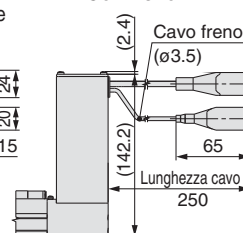
Motore passo-passo



Servo motore



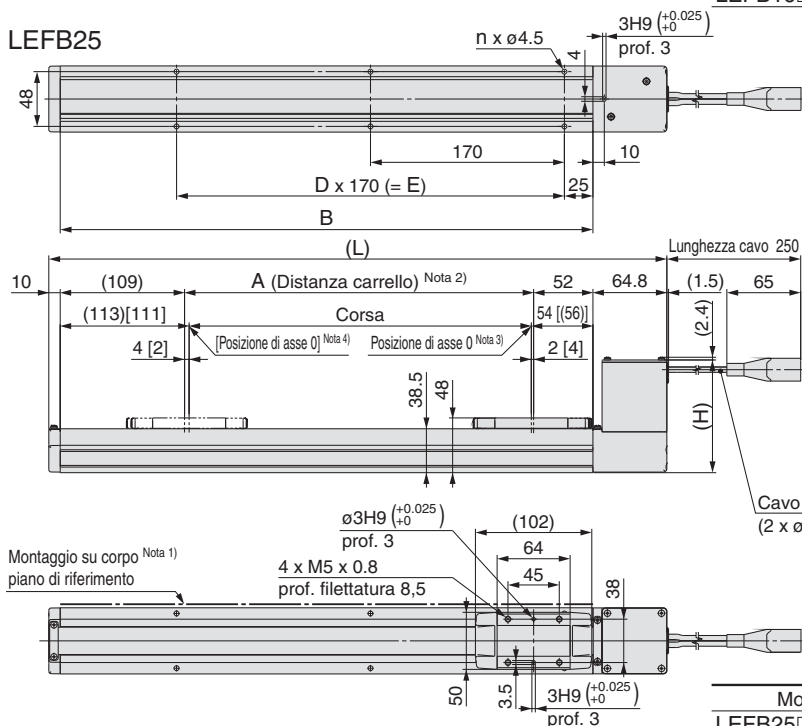
Opzione motore: Con freno



Tensionatore cinghia (M3: Piano chiave 2.5)

Modello	L	A	B	n	D	E
LEFB16□T-300□	495.5	306	435	6	2	300
LEFB16□T-500□	695.5	506	635	10	4	600
LEFB16□T-600□	795.5	606	735	10	4	600
LEFB16□T-700□	895.5	706	835	12	5	750
LEFB16□T-800□	995.5	806	935	14	6	900
LEFB16□T-900□	1095.5	906	1035	14	6	900
LEFB16□T-1000□	1195.5	1006	1135	16	7	1050

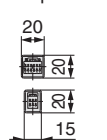
LEFB25



Montaggio su corpo Nota 1  
piano di riferimento

- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 3 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)
- Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 3) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.
- Nota 4) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

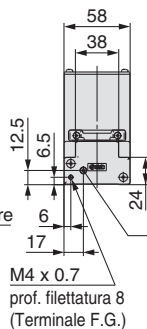
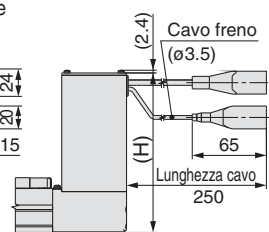
Motore passo-passo



Servo motore



Opzione motore: Con freno



Tensionatore cinghia (M3: Piano chiave 2.5)

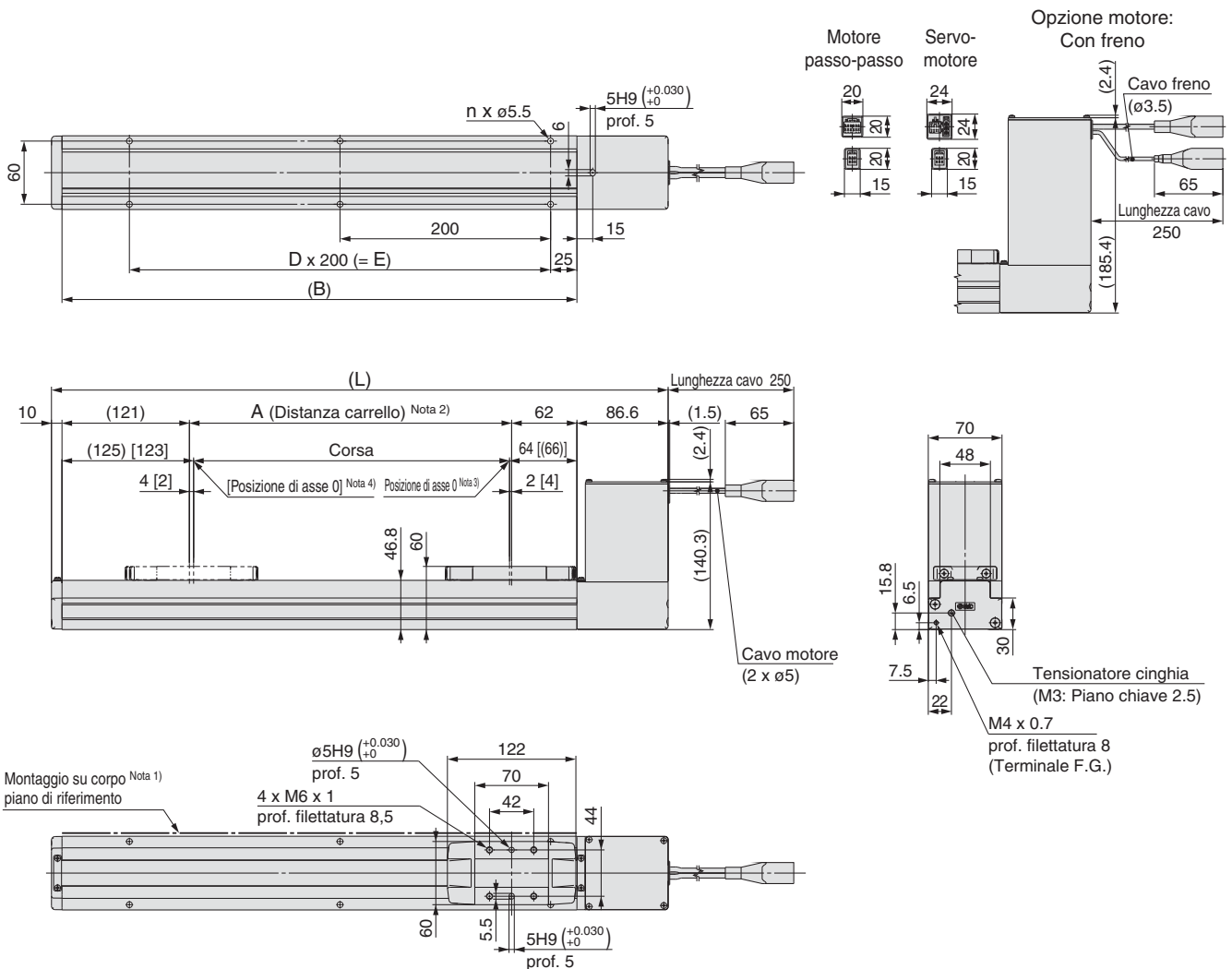
Modello	H
LEFB25T-ST	115.8
LEFB25T-ST B	158.8
LEFB25AT-ST	98.8
LEFB25AT-ST B	139.8

Modello	L	A	B	n	D	E
LEFB25□T-300□	541.8	306	467	6	2	340
LEFB25□T-500□	741.8	506	667	8	3	510
LEFB25□T-600□	841.8	606	767	10	4	680
LEFB25□T-700□	941.8	706	867	10	4	680
LEFB25□T-800□	1041.8	806	967	12	5	850
LEFB25□T-900□	1141.8	906	1067	14	6	1020
LEFB25□T-1000□	1241.8	1006	1167	14	6	1020
LEFB25□T-1200□	1441.8	1206	1367	16	7	1190
LEFB25□T-1500□	1741.8	1506	1667	20	9	1530
LEFB25□T-1800□	2041.8	1806	1967	24	11	1870
LEFB25□T-2000□	2241.8	2006	2167	26	12	2040

Specifiche Attuatori

## Dimensioni: Trasmissione a cinghia

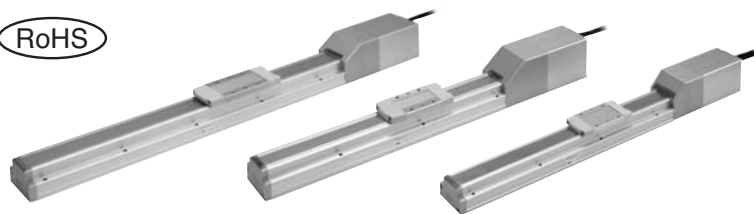
LEFB32



- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 3 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)
- Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 3) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.
- Nota 4) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

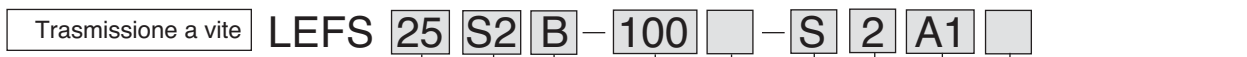
Modello	L	A	B	n	D	E
LEFB32□T-300□	585.6	306	489	6	2	400
LEFB32□T-500□	785.6	506	689	8	3	600
LEFB32□T-600□	885.6	606	789	8	3	600
LEFB32□T-700□	985.6	706	889	10	4	800
LEFB32□T-800□	1085.6	806	989	10	4	800
LEFB32□T-900□	1185.6	906	1089	12	5	1000
LEFB32□T-1000□	1285.6	1006	1189	12	5	1000
LEFB32□T-1200□	1485.6	1206	1389	14	6	1200
LEFB32□T-1500□	1785.6	1506	1689	18	8	1600
LEFB32□T-1800□	2085.6	1806	1989	20	9	1800
LEFB32□T-2000□	2285.6	2006	2189	22	10	2000





Codici di ordinazione

Servomotore AC (100/200/400 W)



Taglia

25
32
40

Tipo di motore

Simbolo	Tipo	Uscita [W]	Taglia attuatore	Controllori compatibili
S2*	Servomotore AC (Encoder incrementale)	100	25	LECSA□-S1
S3		200	32	LECSA□-S3
S4		400	40	LECSA2-S4
S6*	Servomotore AC (Encoder assoluto)	100	25	LECSB□-S5
S7		200	32	LECSB□-S7
S8		400	40	LECSB2-S8

\* Tipi di motore: Solo per S2 e S6, il suffisso del codice del controllore compatibile sarà S1 e S5.

Passo [mm]

Simbolo	LEFS25	LEFS32	LEFS40
A	12	16	20
B	6	8	10

Corsa [mm]  
100 ~ 1000

\* Per i dettagli, vedere la tabella sotto.

Opzione motore

-	Senza freno
B	Con freno

Connettore I/O

-	Senza connettore
H	Con connettore

Tipo di controllore

	Controllori compatibili	Tensione d'alimentazione
-	Senza controllore	
A1	LECSA1	100 V a 120 V
A2	LECSA2	200 V a 230 V
B1	LECSB1	100 V a 120 V
B2	LECSB2	200 V a 230 V

Lunghezza cavo\* [m]

-	Senza cavo
2	2
5	5
A	10

\* Comune per encoder/motore/cavo freno

Tipo di cavo cilindro\*

-	Senza cavo
S	Cavo standard
R	Cavo robotico (cavo flessibile)

\* Il cavo motore e il cavo encoder sono compresi. (È compreso anche il cavo freno se si seleziona l'opzione "Con freno").

\* Tabella corse applicabili

● Standard/○ Realizzata su richiesta

Modello	Corsa [mm]									
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
LEFS25	●	●	●	○	●	○	-	-	-	-
LEFS32	●	●	●	○	●	○	○	○	-	-
LEFS40	-	●	●	○	●	○	○	●	○	○

\* Consultare SMC per la realizzazione di corse intermedie.

Prodotto raccomandato



Prodotti correlati

- Serie LECS - Controllore - pagina 1022
- Serie LEH - Pinze elettriche - pagina 999
- Serie LES - Slitte elettriche - pagina 969
- Serie LEY - Cilindri con stelo - pagina 943
- Serie LER - Attuatori elettrici rotanti - pagina 993

Driver compatibili

Tipo	Tipo con ingresso a impulsi (Per encoder incrementale)	Tipo con ingresso a impulsi (Per encoder assoluto)
Serie	LECSA1, LECSA2	LECSB1, LECSB2
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder incrementale a 17 bit compatibile</li> <li>Funzione di posizionamento (max. 7 ingressi)</li> <li>Interruttore di servoregolazione</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder assoluto a 18 bit compatibile</li> <li>Con attacco di comunicazione RS422 (compatibile con il touch panel di Mitsubishi Electric)</li> <li>Ingresso analogico per comando velocità e coppia</li> </ul>
Motore compatibile	Servomotore AC (Encoder incrementale) S2, S3, S4	Servomotore AC (Encoder assoluto) S6, S7, S8
Tensione d'alimentazione	100 a 120 VAC (50/60 Hz), 200 a 230 VAC (50/60 Hz)	100 a 120 VAC (50/60 Hz), 200 a 230 VAC (50/60 Hz)
Pagina di riferimento	Pagina 1022	Pagina 1022

Specifiche Attuatori

## Specifiche LEFS

## Servomotore AC LEFS25, 32, 40 (100/200/400 W)

Modello		LEFS25S <sup>26</sup>		LEFS32S <sup>37</sup>		LEFS40S <sup>48</sup>			
Specifiche attuatore	Corsa [mm] <sup>Nota 1)</sup>	100, 200, 300, (400) 500, (600)		100, 200, 300, (400) 500, (600), (700), (800)		200, 300, (400), 500 (600), (700), 800, (900) (1000)			
	Carico [kg] <sup>Nota 2)</sup>	Orizzontale	20	20	40	45	50	60	
		Verticale	8	15	10	20	15	30	
	Max. velocità <sup>Nota 3)</sup> [mm/s]	Campo corse	a 400	900	450	1000	500	1000	500
			401 a 500	720	360	1000	500	1000	500
			501 a 600	540	270	800	400	1000	500
			601 a 700	—	—	620	310	940	470
			701 a 800	—	—	500	250	760	380
			801 a 900	—	—	—	—	620	310
	901 a 1000	—	—	—	—	520	260		
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]	5000							
	Ripetibilità di posizionamento [mm]	±0.02							
	Passo [mm]	12	6	16	8	20	10		
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 4)</sup>	50/20								
Funzionamento	Vite a ricircolo di sfere								
Tipo di guida	Guida lineare								
Campo temperatura d'esercizio [°C]	5 a 40								
Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)								
Specifiche elettriche	Uscita/misura motore	100 W/□40		200 W/□60		400 W/□60			
	Tipo di motore	Servomotore AC (100/200 VAC)							
	Encoder	Tipo motore S2, S3, S4: Encoder incrementale a 17 bit (risoluzione: 131072 impulsi/giro) Tipo motore S6, S7, S8: Encoder assoluto a 18 bit (risoluzione: 262144 impulsi/giro)							
Specifiche unità freno	Tipo <sup>Nota 5)</sup>	Meccanismo frenante attivo senza alimentazione							
	Forza di tenuta [N]	131	255	197	385	330	660		
	Assorbimento a 20C [W] <sup>Nota 6)</sup>	6.3		7.9		7.9			
	Tensione nominale [V]	24 VDC <sup>0</sup> <sub>-10%</sub>							

Nota 1) Consultare SMC per la realizzazione di corse intermedie diverse da quelle indicate sopra.

Nota 2) Per maggiori dettagli, vedere "Grafico-guida velocità-carico".

Nota 3) La velocità ammissibile varierà a seconda della corsa.

Nota 4) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 5) Solo quando si seleziona l'opzione "Con freno".

Nota 6) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

## Peso

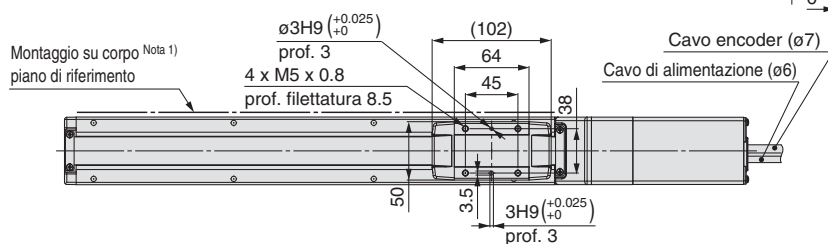
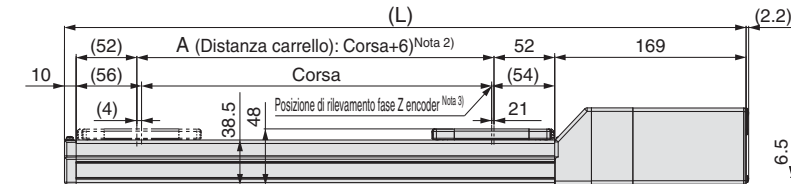
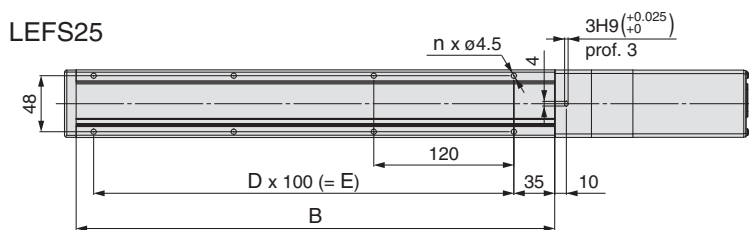
Modello	LEFS25									
Corsa [mm]	100	200	300	(400)	500	(600)				
Peso [kg]	2.20	2.50	2.75	3.05	3.30	3.60				
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.35									
Modello	LEFS32									
Corsa [mm]	100	200	300	(400)	500	(600)	(700)	(800)		
Peso [kg]	3.60	4.00	4.40	4.80	5.20	5.60	6.00	6.40		
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.70									
Modello	LEFS40									
Corsa [mm]	200	300	(400)	500	(600)	(700)	800	(900)	(1000)	
Peso [kg]	6.20	6.75	7.35	7.90	8.35	9.00	9.55	10.15	10.70	
Peso aggiuntivo con freno [kg]	0.70									



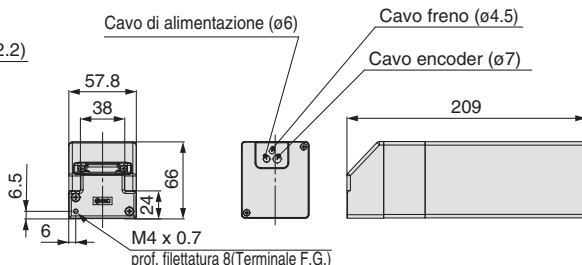


Dimensioni: Trasmissione a vite

LEFS25



Opzione motore: Con freno

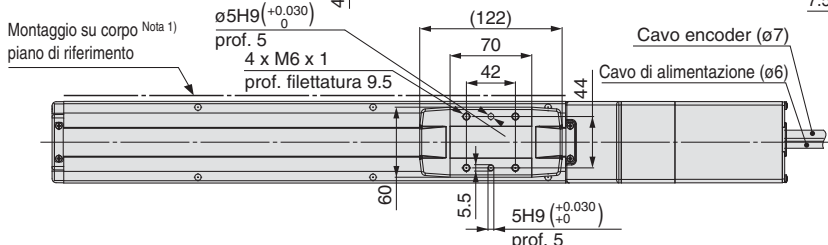
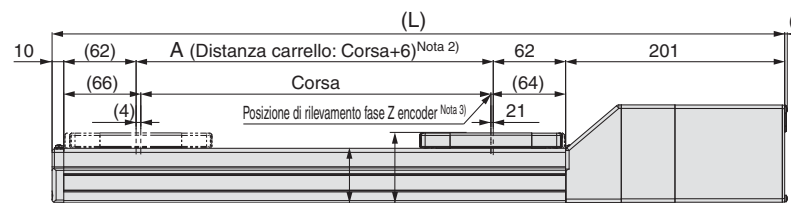
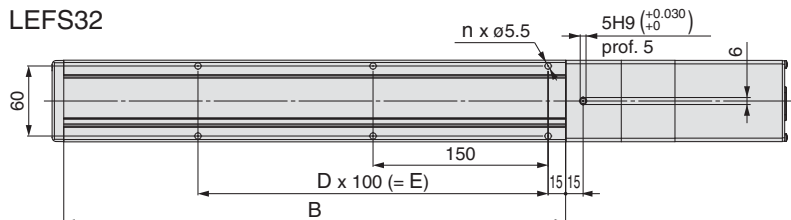


- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 3 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)
- Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 3) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corsa del lato motore.

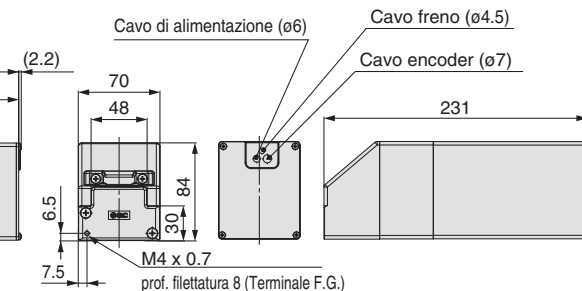
Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS25□□-100-□□□□	389	106	210	4	—	—
LEFS25□□-100B-□□□□	429	—	—	—	—	—
LEFS25□□-200-□□□□	489	206	310	6	2	240
LEFS25□□-200B-□□□□	529	—	—	—	—	—
LEFS25□□-300-□□□□	589	306	410	8	3	360
LEFS25□□-300B-□□□□	629	—	—	—	—	—

Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS25□□-400-□□□□	689	406	510	8	3	360
LEFS25□□-400B-□□□□	729	—	—	—	—	—
LEFS25□□-500-□□□□	789	506	610	10	4	480
LEFS25□□-500B-□□□□	829	—	—	—	—	—
LEFS25□□-600-□□□□	889	606	710	12	5	600
LEFS25□□-600B-□□□□	929	—	—	—	—	—

LEFS32



Opzione motore: Con freno



- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 3 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)
- Nota 2) Distanza entro la quale l'unità può muoversi. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 3) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corsa del lato motore.

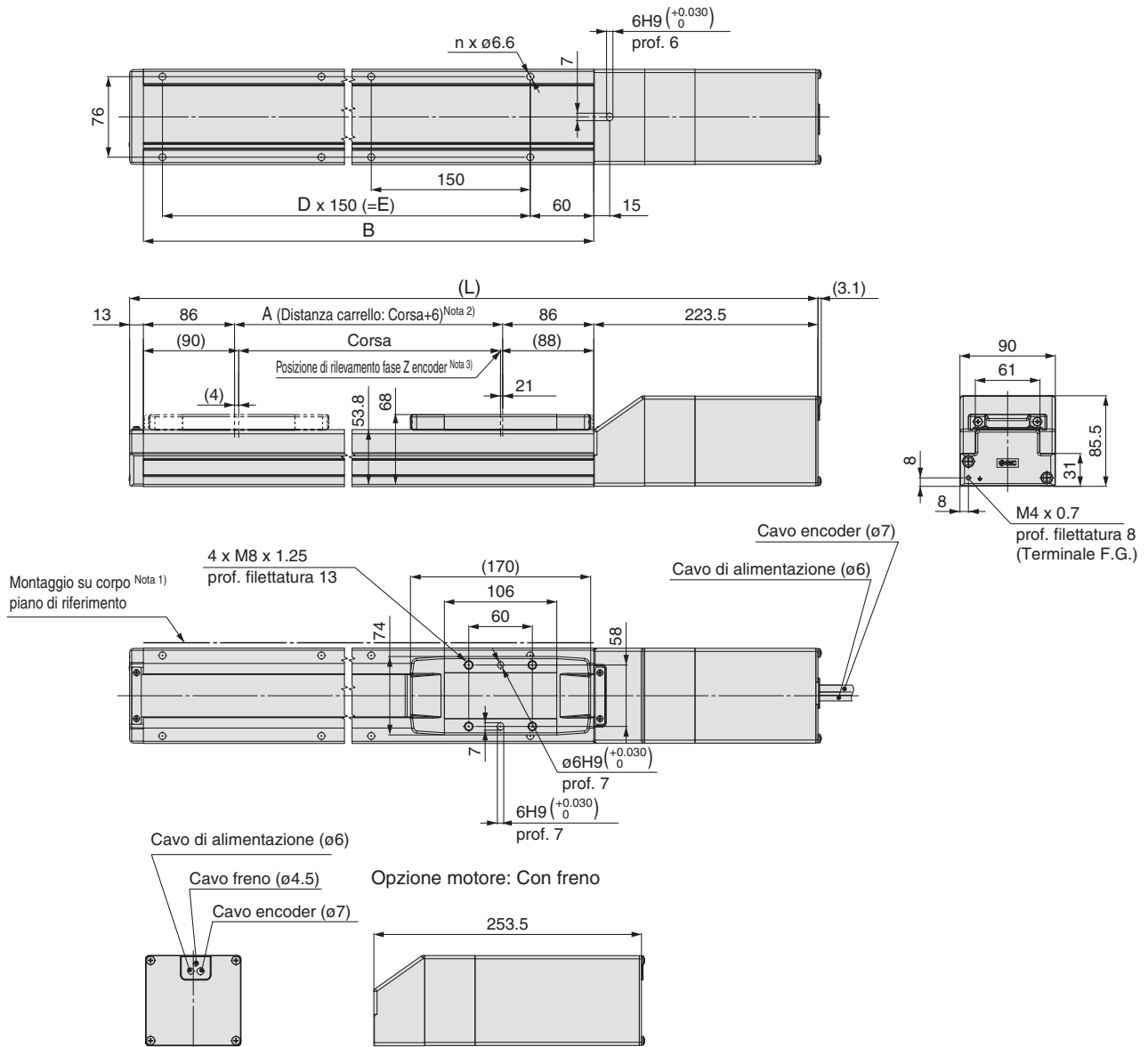
Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS32□□-100-□□□□	441	106	230	4	—	—
LEFS32□□-100B-□□□□	471	—	—	—	—	—
LEFS32□□-200-□□□□	541	206	330	6	2	300
LEFS32□□-200B-□□□□	571	—	—	—	—	—
LEFS32□□-300-□□□□	641	306	430	6	2	300
LEFS32□□-300B-□□□□	671	—	—	—	—	—
LEFS32□□-400-□□□□	741	406	530	8	3	450
LEFS32□□-400B-□□□□	771	—	—	—	—	—

Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS32□□-500-□□□□	841	506	630	10	4	600
LEFS32□□-500B-□□□□	871	—	—	—	—	—
LEFS32□□-600-□□□□	941	606	730	10	4	600
LEFS32□□-600B-□□□□	971	—	—	—	—	—
LEFS32□□-700-□□□□	1041	706	830	12	5	750
LEFS32□□-700B-□□□□	1071	—	—	—	—	—
LEFS32□□-800-□□□□	1141	806	930	14	6	900
LEFS32□□-800B-□□□□	1171	—	—	—	—	—

Specifiche Attuatori

## Dimensioni: Trasmissione a vite

LEFS40



- Nota 1) Durante il montaggio dell'attuatore elettrico utilizzando il piano di riferimento di montaggio del corpo, impostare l'altezza del lato o del pin opposto a un valore di almeno 3 mm a causa della smussatura R. (Altezza raccomandata: 5 mm)
- Nota 2) Distanza entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 3) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corse del lato motore.

Modello	L	A	B	n	D	E
LEFS40□□-200-□□□□	614.5					
LEFS40□□-200B-□□□□	644.5	206	378	6	2	300
LEFS40□□-300-□□□□	714.5					
LEFS40□□-300B-□□□□	744.5	306	478	6	2	300
LEFS40□□-400-□□□□	814.5					
LEFS40□□-400B-□□□□	844.5	406	578	8	3	450
LEFS40□□-500-□□□□	914.5					
LEFS40□□-500B-□□□□	944.5	506	678	10	4	600
LEFS40□□-600-□□□□	1014.5					
LEFS40□□-600B-□□□□	1044.5	606	778	10	4	600
LEFS40□□-700-□□□□	1114.5					
LEFS40□□-700B-□□□□	1144.5	706	878	12	5	750
LEFS40□□-800-□□□□	1214.5					
LEFS40□□-800B-□□□□	1244.5	806	978	14	6	900
LEFS40□□-900-□□□□	1314.5					
LEFS40□□-900B-□□□□	1344.5	906	1078	14	6	900
LEFS40□□-1000-□□□□	1414.5					
LEFS40□□-1000B-□□□□	1444.5	1006	1178	16	7	1050

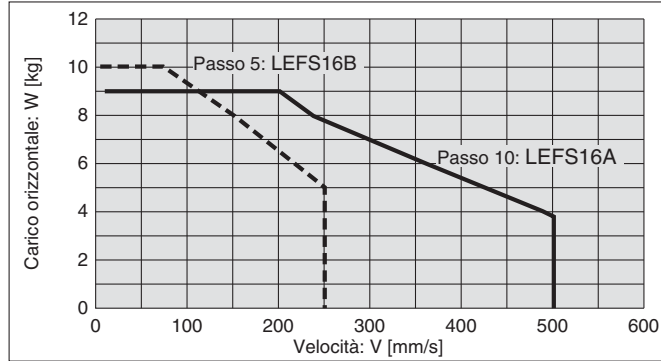


Grafico guida velocità-carico, Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

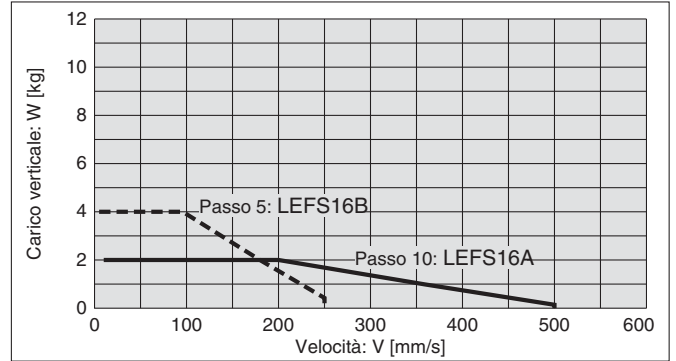
LEFS16/Trasmissione a vite

\* Il seguente grafico mostra i valori nel momento in cui la forza di posizionamento si trova al 100%.

Orizzontale

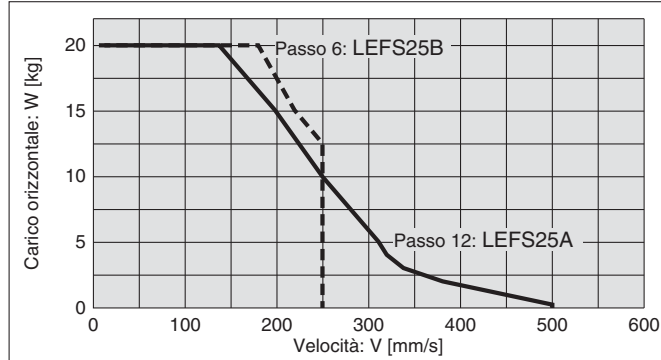


Verticale

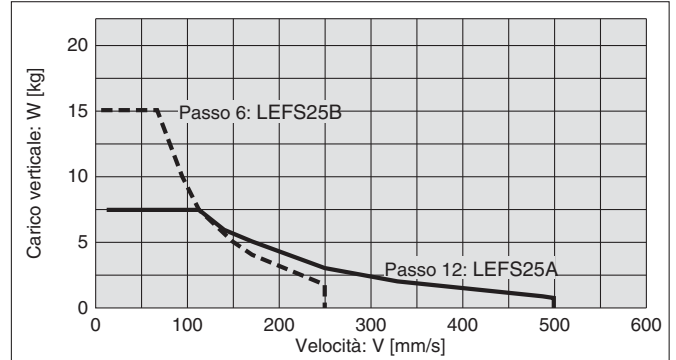


LEFS25/Trasmissione a vite

Orizzontale

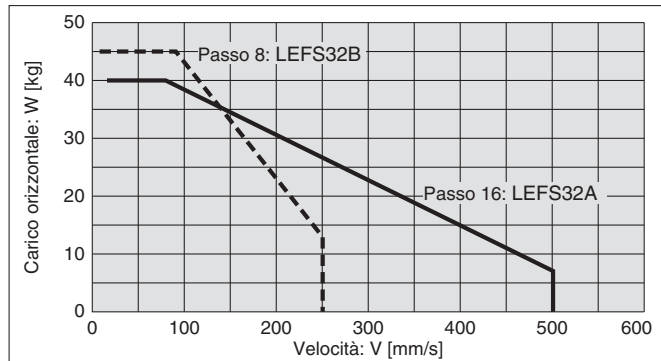


Verticale

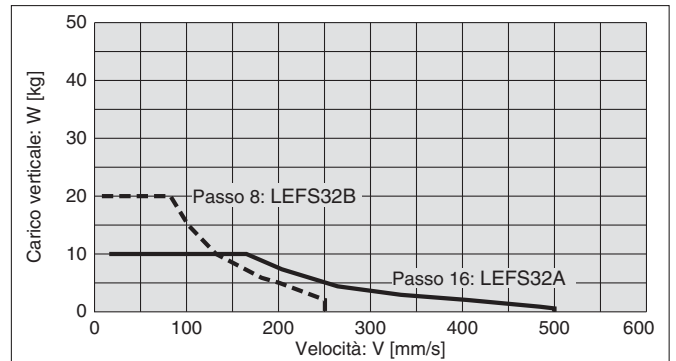


LEFS32/Trasmissione a vite

Orizzontale

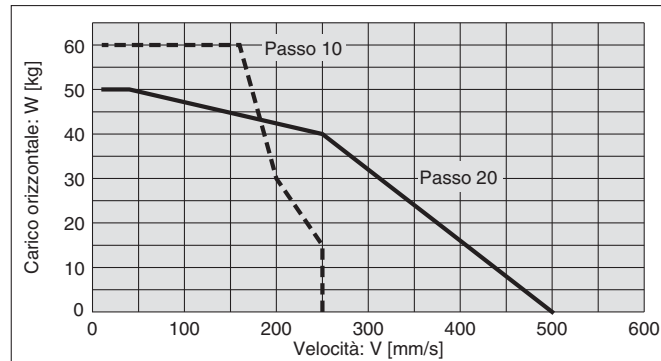


Verticale

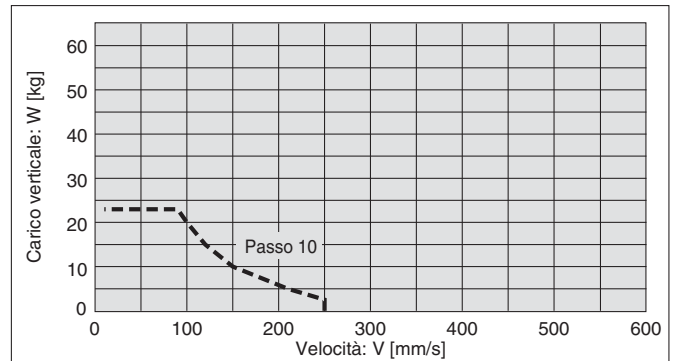


LEFS40/Trasmissione a vite

Orizzontale



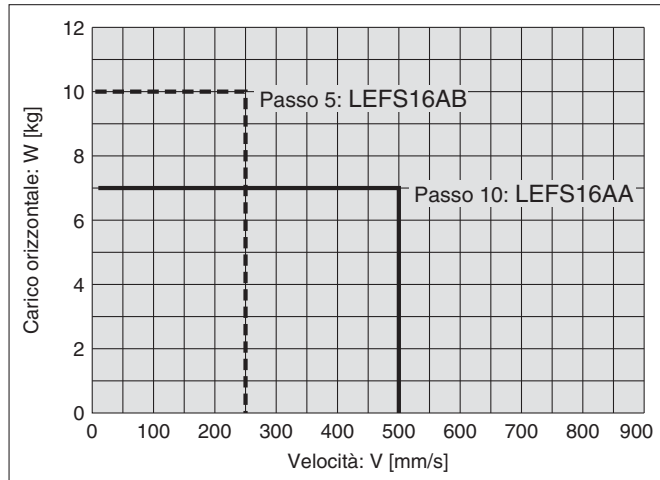
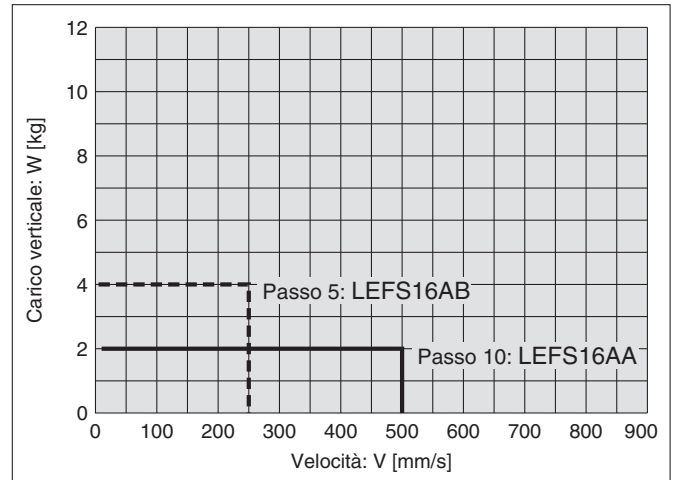
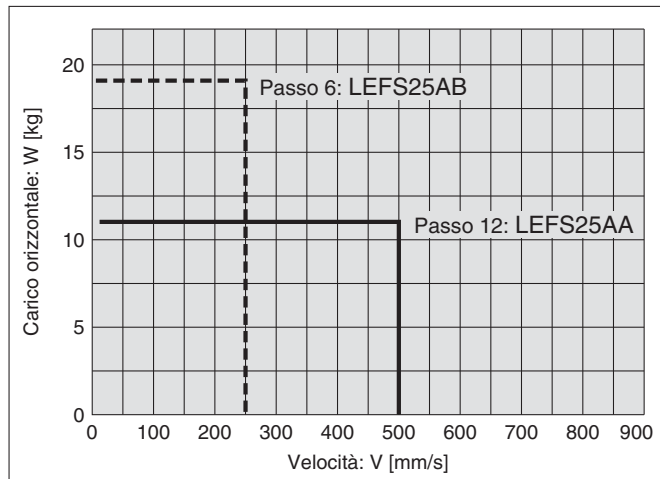
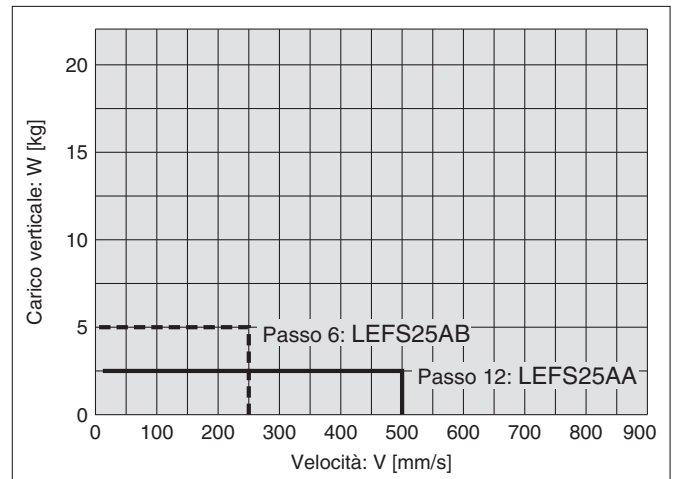
Verticale



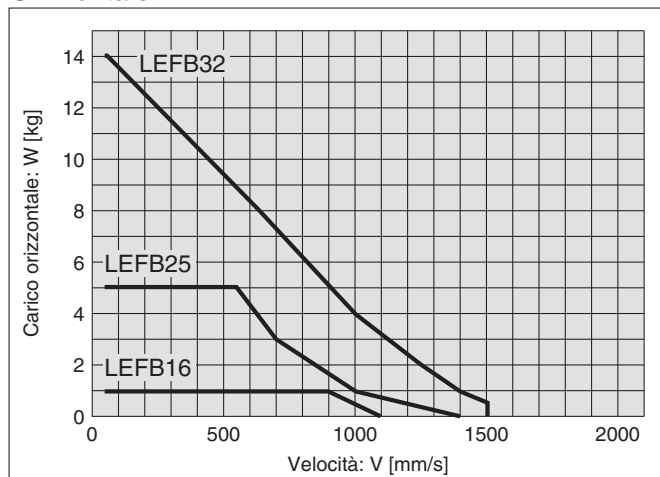
Specifiche Attuatori

**Grafico guida velocità-carico, Servomotore (Servo/24 VDC)**
**LEFS16A/Trasmissione a vite**

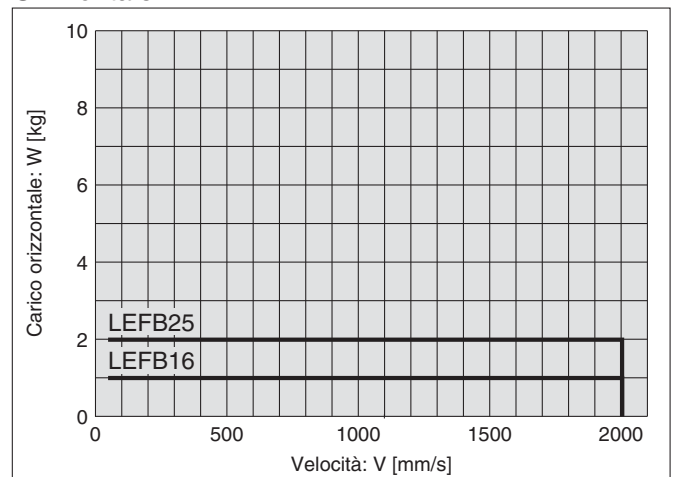
\* Il seguente grafico mostra i valori nel momento in cui la forza di posizionamento si trova al 250%.

**Orizzontale**

**Verticale**

**LEFS25A/Trasmissione a vite**
**Orizzontale**

**Verticale**

**Motore passo-passo (Servo/24 VDC)**
**LEFB/Trasmissione a cinghia**

\* Quando la forza di posizionamento si trova al 100%

**Orizzontale**

**Servomotore (24 VDC)**
**LEFB/Trasmissione a cinghia**

\* Quando la forza di posizionamento si trova al 250%

**Orizzontale**


Momento dinamico ammissibile

\* Questo grafico mostra il livello di sporgenza ammissibile quando il centro di gravità del pezzo sporge in una direzione. Quando il centro di gravità del pezzo sporge in due direzioni, consultare Electric Software di selezione dell'attuatore per conferma. <http://www.smcworld.com>

Accelerazione ——— 1000 mm/s<sup>2</sup> - - - 3000 mm/s<sup>2</sup> .....5000 mm/s<sup>2</sup>

Orientamento	Direzione di sporgenza del carico m:Carico [kg] Me: Momento dinamico ammissibile [N·m] L : Sporgenza totale dal centro di gravità del pezzo [mm]	Modello			
		LEF16	LEF25	LEF32	LEFS40
Orizzontale	<p><b>M<sub>p</sub></b></p>				
	<p><b>M<sub>y</sub></b></p>				
	<p><b>M<sub>r</sub></b></p>				
Verticale	<p><b>M<sub>p</sub></b></p>				
	<p><b>M<sub>y</sub></b></p>				

Specifiche Attuatori

## Attuatore elettrico Serie LEY

ø16, ø25, ø32

### Caratteristiche

- LEY (Tipo con stelo)
- Forza, velocità e posizionamento regolabili. 64 punti
- Facile da impostare, utilizzare e installare.
- 3 tipi di motore disponibili. Motore passo passo e servomotore DC, AC.
- Prevenzione cadute (meccanismo di bloccaggio automatico)
- LEYG (stelo guidato)
- Disponibile con guida a bronzine e guida a ricircolo di sfere.
- Previsto per funzione stopper (guida a bronzine).
- Posizione, velocità e posizionamento regolabili: 64 punti



### Codici di ordinazione Motore passo-passo / Servomotore

M	Guida a bronzine
L	Guida a ricircolo di sfere

—	Senza guida
F	Con funzione di tenuta grasso

—	Montaggio con viti
D	Montaggio guida DIN*

LEYG 16 M
-----------

LEY 16
--------

16
25
32

—	Tipo con montaggio dall'alto
R*	Lato destro
L*	Lato sinistro
D	In linea

—	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)
A	Servomotore (24 VDC)

—	Senza cavo
1	1.5*
3	3*
5	5*

LEY	30 ~ 500
LEYG	30 ~ 300

Simbolo	LEY□16	LEY□25	LEY□32
A	10	12	16
B	5	6	8
C	2.5	3	4

—	Senza controllore	
6N	LECP6/LECA6	NPN
6P	(Tipo con inserimento punti di posizionamento)	PNP
1N	LECP1*	NPN
1P	(Tipo senza programmazione)	PNP

—	Senza cavo
1	1.5
3	3
5	5

—	Senza opzione
C	Con protezione motore
B	Con freno Nota 2)

—	Senza cavo
S	Cavo standard Nota 2)
R	Cavo robotico (cavo flessibile)

Nota 1) Se si seleziona [Con freno], non è possibile selezionare [Con protezione motore].  
 Nota 2) Per corse pari o inferiori a 30 di taglia 16 con [Posizione di montaggio motore: Tipo con montaggio dall'alto o tipo parallelo lato destro/sinistro], quando si seleziona [Con freno], il motore sporge dall'estremità del corpo. Selezionare dopo aver controllato l'interfaccia con ad esempio i pezzi.

—	Stelo filettato femmina
M	Stelo filettato maschio (È compreso 1 dado estremità stelo)

Modello	Corsa [mm]											Realizzabile Campo corsa [mm]
	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
LEY16	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	10 a 300
LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	15 a 400
LEY32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	20 a 500
LEYG16	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	10 a 200
LEYG25	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	15 a 300
LEYG32	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	20 a 300

\* Consultare SMC per la realizzazione di corse intermedie.

Simbolo	Tipo	Posizione di montaggio motore	
		Parallelo	In linea
—	Fori filettati su estremità (standard) Nota 2)	●	●
U	Fori filettati lato inferiore	●	●
L	Piedino	●	—
F	Flangia anteriore Nota 2)	●	●
G	Flangia posteriore Nota 2)	● Nota 4)	—
D	Cerniera femmina Nota 3)	●	—

Nota 1) La squadretta di montaggio viene consegnata unitamente al prodotto ma non assemblata.  
 Nota 2) Nel caso in cui i tipi di montaggio siano [Flangia anteriore], [Flangia posteriore] o [Fori filettati estremità] con cantilever orizzontale, mantenersi entro i seguenti limiti di corsa.  
 · LEY25: 200 max., · LEY32: 100 max.  
 Nota 3) In caso di [Cerniera femmina], usare l'attuatore entro il seguente limite di corsa.  
 · LEY16: 100 max., · LEY25: 200 max., · LEY32: 200 max.  
 Nota 4) Flangia posteriore "G" non disponibile per LEY32.



Per maggiori opzioni e informazioni sui prodotti, consultare il nostro catalogo o visitare il nostro sito.

**Prodotto raccomandato**



I prodotti in stock possono essere soggetti a modifiche senza preavviso

**Componenti in stock per consegna rapida**

LEY16A-100-R36P1	LEY16B-100-R36P1	LEYG16LA-50-R36P1	LEYG16LB-50-R36P1
LEY25A-100-R36P1	LEY25B-100-R36P1	LEYG25LA-100-R36P1	LEYG25LB-100-R36P1
LEY32A-100-R36P1	LEY32C-100-R36P1	LEYG32LA-200-R36P1	LEYG32LB-200-R36P1
LEY16A-50-R36P1	LEY16B-50-R36P1	LEYG16MA-50-R36P1	LEYG16MB-50-R36P1
LEY25A-200-R36P1	LEY25B-200-R36P1	LEYG25MA-100-R36P1	LEYG25MB-100-R36P1
LEY32A-500-R36P1	LEY32C-500-R36P1	LEYG32MA-100-R36P1	LEYG32MB-100-R36P1



**Sensori**

- D-M9PWL (LED bicolore PNP)




Nota) Per maggiori opzioni, andare alla sezione Sensori, pagina 1025



**Prodotti correlati**

- Serie LEC - Controllore - pagina 1018
- Serie LECP1 - Controllore - pagina 1014
- Serie LEH - Pinze elettriche - pagina 999
- Serie LEJ - Cilindri senza stelo ad alta rigidità - pagina 914
- Serie LEF - Cilindri senza stelo - pagina 927
- Serie LEY - Cilindri con stelo - pagina 969
- Serie LER - Attuatori elettrici rotanti - pagina 993

**Controllori compatibili**

Tipo	Tipo con inserimento punti di posizionamento 	Tipo con inserimento punti di posizionamento 	Tipo senza programmazione 
Serie	LECP6	LECA6	LECP1
Caratteristiche	Ingresso valore Controllore standard		Possibilità di configurare il funzionamento senza l'utilizzo di un PC o di un terminale portatile
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	Servomotore (24 VDC)	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)
Numero massimo di punti di posizionamento	64 punti		14 punti
Tensione d'alimentazione	24 VDC		
Pagina di riferimento	Pagina 1018	Pagina 1018	Pagina 1014

Specifiche Attuatori

## Specifiche Tipo con stelo LEY

## Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello		LEY16			LEY25			LEY32				
Corsa [mm] <sup>Nota 1)</sup>		30, 50, 100, 150 200, 250, 300			30, 50, 100, 150, 200 250, 300, 350, 400			30, 50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500				
Carico [kg] <sup>Nota 2)</sup>	Orizzontale	(3000 [mm/s <sup>2</sup> ])	4	11	20	12	30	30	20	40	40	
	Verticale	(2000 [mm/s <sup>2</sup> ])	6	17	30	18	50	50	30	60	60	
		(3000 [mm/s <sup>2</sup> ])	2	4	8	8	16	30	11	22	43	
Forza di spinta [N] <sup>Nota 3) 4) 5)</sup>		14 a 38			27 a 74	51 a 141	63 a 122	126 a 238	232 a 452	80 a 189	156 a 370	296 a 707
Velocità [mm/s] <sup>Nota 5)</sup>		15 a 500			8 a 250	4 a 125	18 a 500	9 a 250	5 a 125	24 a 500	12 a 250	6 a 125
Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]		3000										
Velocità di spinta [mm/s] <sup>Nota 6)</sup>		50 max.			35 max.			30 max.				
Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.02										
Passo vite [mm]		10	5	2.5	12	6	3	16	8	4		
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 7)</sup>		50/20										
Funzionamento		Vite a ricircolo di sfere + Cinghia (motore parallelo)										
Tipo di guida		Boccola di scorrimento (stelo pistone)										
Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40										
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)										
Taglia motore		□28			□42			□56.4				
Tipo di motore		Motore passo-passo (Servo/24 VDC)										
Encoder		Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)										
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%										
Assorbimento [W] <sup>Nota 8)</sup>		23			40			50				
Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 9)</sup>		16			15			48				
Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 10)</sup>		43			48			104				
Tipo <sup>Nota 10)</sup>		Meccanismo frenante attivo senza alimentazione										
Forza di tenuta [N]		20	39	78	78	157	294	108	216	421		
Assorbimento [W] <sup>Nota 11)</sup>		3.6			5			5				
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%										

Nota 1) Le corse intermedie si realizzano su richiesta.

Nota 2) Orizzontale: Il valore massimo del carico per l'operazione di posizionamento. Per l'operazione di spinta, il carico di lavoro massimo equivale al "Carico verticale". Per supportare il carico, è necessaria una guida esterna. Il carico effettivo e la velocità di trasferimento dipenderanno dalle condizioni della guida esterna.

Verticale: La velocità dipende dal carico.

Le cifre indicate tra ( ) sono i valori di accelerazione/decelerazione massima.

Impostare questi valori su 3000 [mm/s<sup>2</sup>] max.

Nota 3) La precisione della forza di spinta è ±20% (F.S.).

Nota 4) Il campo di impostazione della "Forza di spinta" per LEY16 è compreso tra 35% e 85%, per LEY25 tra 35% e 65% e per LEY32 tra 35% e 85%. È possibile che la "Forza di spinta" e il "Fattore di funzionamento" cambi in funzione del valore impostato.

Nota 5) La velocità e la forza possono variare a seconda della lunghezza del cavo, del carico e delle condizioni di montaggio. Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m (a 15 m: ridotto del 20%)

Nota 6) Questa è la velocità di spinta ammissibile. Per la spinta di dispositivi di trasporto, azionare il prodotto su un valore inferiore al carico verticale possibile.

Nota 7) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 8) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 9) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento. Eccetto durante l'operazione di spinta.

Nota 10) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 11) Solo con freno.

Nota 12) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.





### Specifiche Tipo con stelo LEY

Nota 1) Le corse intermedie si realizzano su richiesta.  
 Nota 2) Orizzontale: il valore massimo del carico per l'operazione di posizionamento. Per l'operazione di spinta, il carico di lavoro massimo equivale al "Carico verticale". Per supportare il carico, è necessaria una guida esterna. Il carico effettivo e la velocità di trasferimento dipenderanno dalle condizioni della guida esterna.  
 Le cifre indicate tra ( ) sono i valori di accelerazione/decelerazione massima.

Impostare questi valori su 3000 [mm/s<sup>2</sup>] max.  
 Nota 3) La precisione della forza di spinta è ±20% (F.S.).

Nota 4) Il campo di impostazione della "Forza di spinta" per LEY16A è compreso tra 50% e 95% e per LEY25A tra 50% e 95%. È possibile che la "Forza di spinta" e il "Fattore di funzionamento" cambi in funzione del valore impostato.

Nota 5) Questa è la velocità di spinta ammissibile. Per la spinta di dispositivi di trasporto, azionare il prodotto su un valore inferiore al carico verticale possibile.

Nota 6) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).  
 Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 7) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 8) L'assorbimento in standby durante il funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento, eccetto durante il controllo e regolazione della forza di spinta.

Nota 9) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 10) Solo con freno.

Nota 11) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

### Servomotore (24 VDC)

Modello		LEY16A				LEY25A			
Corsa [mm] Nota 1)		30, 50, 100, 150 200, 250, 300				30, 50, 100, 150, 200 250, 300, 350, 400			
Carico [kg] Nota 2)	Orizzontale (3000 [mm/s <sup>2</sup> ])	3	6	12	7	15	30		
	Verticale (3000 [mm/s <sup>2</sup> ])	2	4	8	3	6	12		
Forza di spinta [N] Nota 3) 4)		16 a 30	30 a 58	57 a 111	18 a 35	37 a 72	66 a 130		
Velocità [mm/s]		15 a 500	8 a 250	4 a 125	18 a 500	9 a 250	5 a 125		
Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]		3000							
Velocità di spinta [mm/s] Nota 5)		50 max.				35 max.			
Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.02							
Passo vite [mm]		10	5	2.5	12	6	3		
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] Nota 6)		50/20							
Funzionamento		Vite a ricircolo di sfere + cinghia (motore parallelo)							
Tipo di guida		Boccola di scorrimento (stelo pistone)							
Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40							
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)							
Taglia motore		□28				□42			
Uscita motore [W]		30				36			
Tipo di motore		Servomotore (24 VDC)							
Encoder		Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)/fase Z							
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%							
Assorbimento [W] Nota 7)		40				86			
Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] Nota 8)		4 (orizzontale)/6 (verticale)				4 (orizzontale)/12 (verticale)			
Assorbimento max. momentaneo [W] Nota 9)		59				96			
Tipo Nota 10)		Meccanismo frenante attivo senza alimentazione							
Forza di tenuta [N]		20	39	78	78	157	294		
Assorbimento [W] Nota 11)		3.6				5			
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%							

### Peso

#### Peso/Motore parallelo

Serie		LEY16							LEY25							LEY32												
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Peso [kg]	Motore passo-passo	0.58	0.62	0.73	0.87	0.98	1.09	1.20	1.18	1.25	1.42	1.68	1.86	2.03	2.21	2.38	2.56	2.09	2.20	2.49	2.77	3.17	3.46	3.74	4.03	4.32	4.60	4.88
	Servomotore	0.58	0.62	0.73	0.87	0.98	1.09	1.20	1.14	1.21	1.38	1.64	1.82	1.99	2.17	2.34	2.52	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

#### Peso/Motore in linea

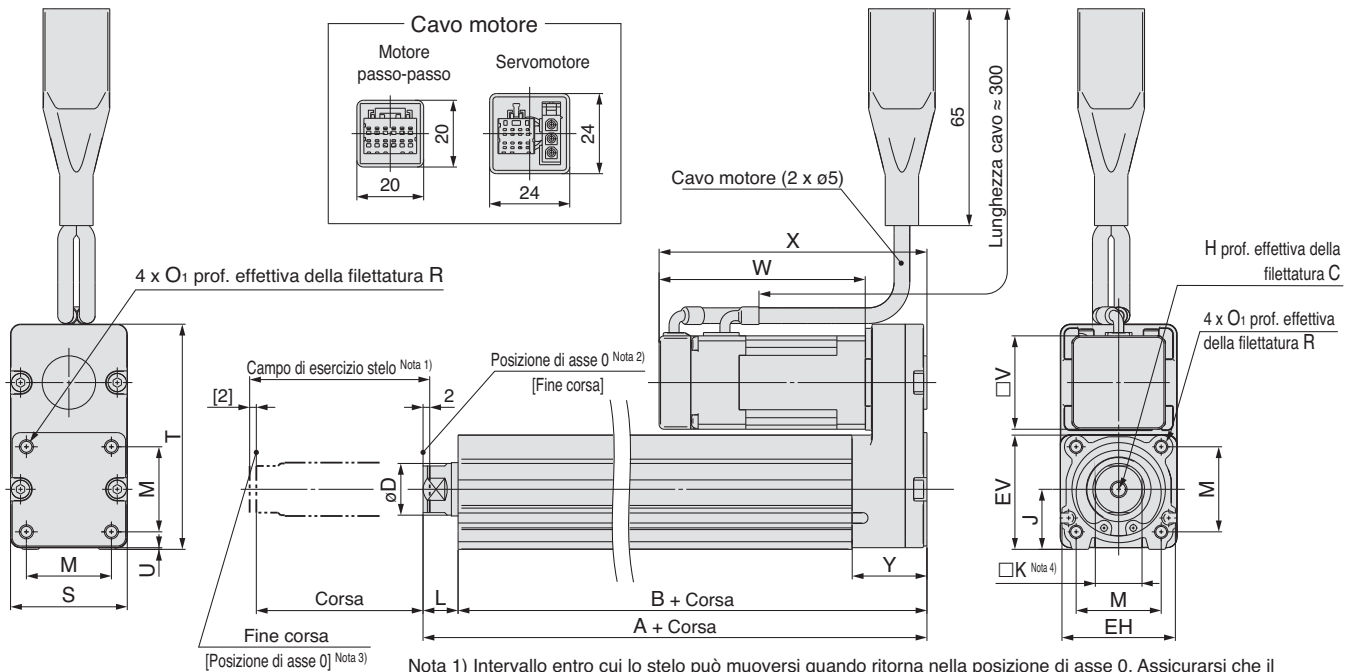
Serie		LEY16D							LEY25D							LEY32D												
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Peso [kg]	Motore passo-passo	0.58	0.62	0.73	0.87	0.98	1.09	1.20	1.17	1.24	1.41	1.67	1.85	2.02	2.20	2.37	2.55	2.08	2.19	2.48	2.76	3.16	3.45	3.73	4.02	4.31	4.59	4.88
	Servomotore	0.58	0.62	0.73	0.87	0.98	1.09	1.20	1.13	1.20	1.37	1.63	1.81	1.98	2.16	2.33	2.51	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

#### Peso aggiuntivo

	[kg]	
Taglia	16    25    32	
Freno	0.12    0.26    0.53	
Protezione motore	0.02    0.03    0.04	
Stelo filettato maschio	Filettatura maschio	0.01    0.03    0.03
	Dado	0.01    0.02    0.02
Piedino (2 set comprese le viti di montaggio)	0.06    0.08    0.14	
Flangia anteriore (viti di montaggio comprese)		
Flangia posteriore (compresi viti di montaggio)	0.13    0.17    0.20	
Cerniera femmina (compreso perno, anello di ritegno e viti di montaggio)	0.08    0.16    0.22	

Specifiche Attuatori

## Dimensioni: motore parallelo



Nota 1) Intervallo entro cui lo stelo può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sullo stelo non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.

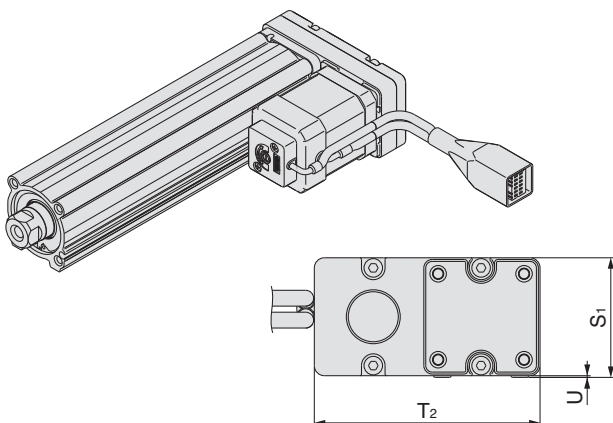
Nota 2) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.

Nota 3) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

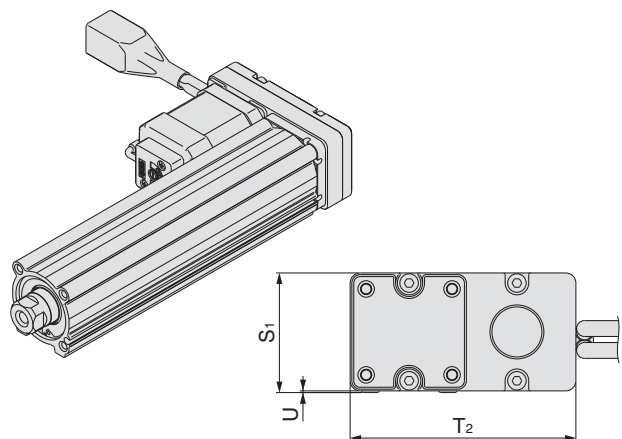
Nota 4) La direzione del piano chiave estremità stelo (□K) varia a seconda dei prodotti.

Taglia	Campo corse [mm]	A	B	C	D	EH	EV	H	J	K	L	M	O <sub>1</sub>	R	S	T	U	V	Motore passo-passo		Servomotore		Y
																			W	X	W	X	
16	10 a 100	101	90.5	10	16	34	34.3	M5 x 0.8	18	14	10.5	25.5	M4 x 0.7	7	35	67.5	0.5	28	61.8	80.3	62.5	81	22.5
	101 a 300	121	110.5																				
25	15 a 100	130.5	116	13	20	44	45.5	M8 x 1.25	24	17	14.5	34	M5 x 0.8	8	46	92	1	42	63.4	85.4	59.6	81.6	26.5
	101 a 400	155.5	141																				
32	20 a 100	148.5	130	13	25	51	56.5	M8 x 1.25	31	22	18.5	40	M6 x 1.0	10	60	118	1	56.4	68.4	95.4	—	—	34
	101 a 500	178.5	160																				

Lato sinistro motore/LEY 16 25 R 32



Lato destro motore/LEY 16 25 R 32

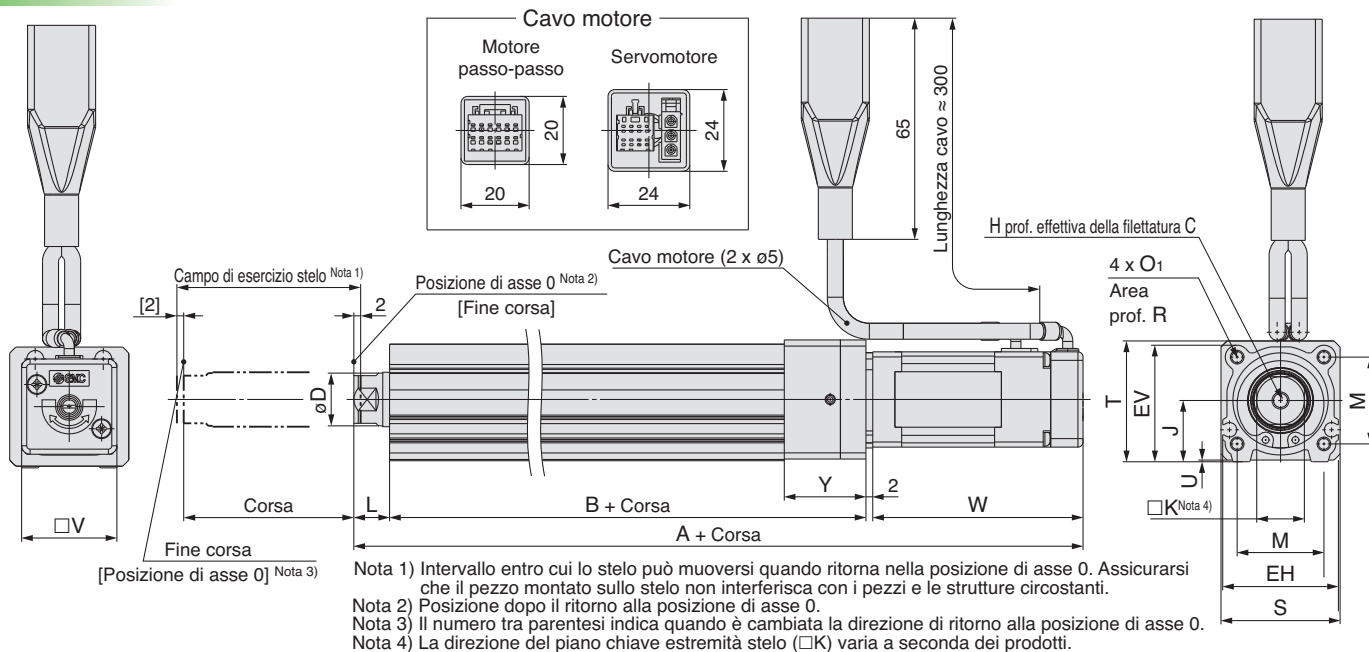


Taglia	S <sub>1</sub>	T <sub>2</sub>	U
16	35.5	67	0.5
25	47	91	1
32	61	117	1

Nota) Quando il motore è montato sul lato sinistro o sul lato destro in parallelo, la scanalatura del sensore sul lato su cui è montato il motore è nascosta.



Dimensioni: motore in linea



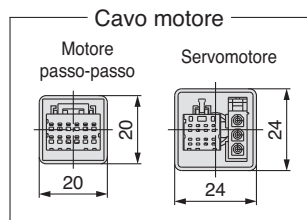
Nota 1) Intervallo entro cui lo stelo può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sullo stelo non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.  
 Nota 2) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.  
 Nota 3) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.  
 Nota 4) La direzione del piano chiave estremità stelo (□K) varia a seconda dei prodotti.

Taglia	Campo corsa [mm]	Motore passo-passo	Servomotore	B	C	D	EH	EV	H	J	K	L	M	O <sub>1</sub>	R	S	T	U
		A																
16	10 a 100	166.3	167	92	10	16	34	34.3	M5 x 0.8	18	14	10.5	25.5	M4 x 0.7	7	35	35.5	0.5
	101 a 300	186.3	187	112														
25	15 a 100	195.4	191.6	115.5	13	20	44	45.5	M8 x 1.25	24	17	14.5	34	M5 x 0.8	8	45	46.5	1.5
	101 a 400	220.4	216.6	140.5														
32	20 a 100	216.9	—	128	13	25	51	56.5	M8 x 1.25	31	22	18.5	40	M6 x 1	10	60	61	1
	101 a 500	246.9	—	158														

Taglia	Campo corsa [mm]	V	Motore passo-passo	Servomotore	Y
			W		
16	10 a 100	28	61.8	62.5	24
	101 a 300				
25	15 a 100	42	63.4	59.6	26
	101 a 400				
32	20 a 100	56.4	68.4	—	32
	101 a 500				

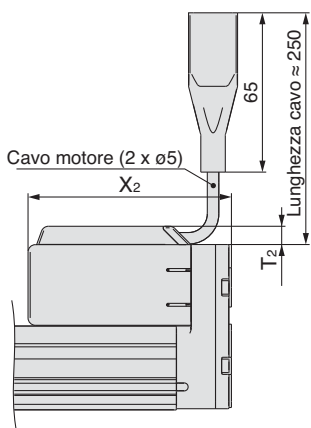
Dimensioni:

Motore parallelo 16 A  
 Con protezione motore/LEY25□□B-□C 32 C

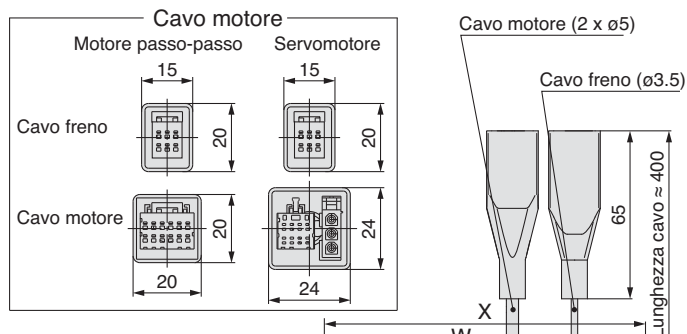


Taglia	T <sub>2</sub>	X <sub>2</sub>
16	7.5	83
25	7.5	88.5
32	7.5	98.5

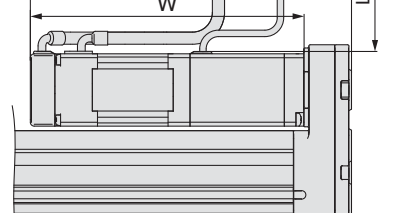
Materiale protezione motore: Resina sintetica



16 A  
 Con freno/LEY25□□B-□B  
 32 C



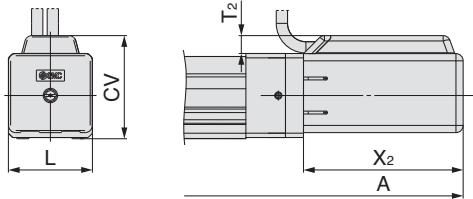
Taglia	Motore passo-passo		Servomotore	
	W	X	W	X
16	105.8	124.3	106.5	125
25	103.9	125.9	100.1	122.1
32	111.4	138.4	—	—



## Dimensioni

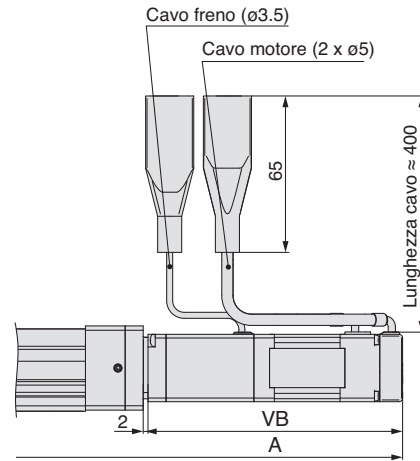
Motore in linea

16 A  
Con protezione motore/LEY25D□B-□C  
32 C



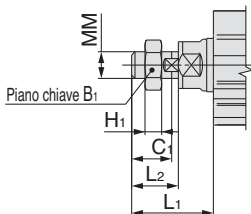
Taglia	Campo corse	A	T <sub>2</sub>	X <sub>2</sub>	L	CV
16	Corsa 100 max.	169	7.5	66.5	35	43
	Corsa 101 min., corsa 200 max.	189				
25	Corsa 100 max.	198.5	7.5	68.5	46	54.5
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	223.5				
32	Corsa 100 max.	220	7.5	73.5	60	68.5
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	250				

16 A  
Con freno/LEY25D□B-□B  
32 C



Taglia	Campo corse	Motore passo-passo		Servomotore	
		A	VB	A	VB
16	Corsa 100 max.	210.3	211	105.8	106.5
	Corsa 101 min., corsa 200 max.	230.3	231		
25	Corsa 100 max.	235.9	232.1	103.9	100.1
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	260.9	257.1		
32	Corsa 100 max.	259.9	—	111.4	—
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	289.9	—		

16 A  
Filettatura maschio estremità/LEY25□□B-□□M  
32 C

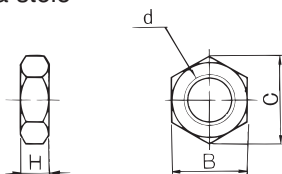


Taglia	B <sub>1</sub>	C <sub>1</sub>	H <sub>1</sub>	L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	MM
16	13	12	5	24.5	14	M8 x 1.25
25	22	20.5	8	38	23.5	M14 x 1.5
32	22	20.5	8	42.0	23.5	M14 x 1.5

\* La misura L<sub>1</sub> si riferisce a quando l'unità è nella posizione di 0 asse. In questa posizione, 2 mm all'estremità.

## Accessori

Dado estremità stelo



Materiale: Acciaio al carbonio (nichelato)  
[mm]

Codice	Misura applicabile	d	H	B	C
NT-02	16	M8 x 1.25	5	13	15.0
NT-04	25, 32	M14 x 1.5	8	22	25.4

Sopperto di montaggio/Codici

Misura applicabile	Piedino	Flangia	Cerniera femmina
16	LEY-L016	LEY-F016	LEY-D016
25	LEY-L025	LEY-F025	LEY-D025
32	LEY-L032	LEY-F032	LEY-D032

\* Al momento di ordinare i supporti a piedino, ordinare 2 supporti per un cilindro.

\* Con ciascun tipo di supporto, sono compresi i seguenti pezzi.

Piedino: Vite di montaggio corpo

Flangia: Vite di montaggio corpo

Cerniera femmina: perno, anello di ritegno tipo C, vite di montaggio corpo



Accessori

Supporti snodo semplice \* Lo snodo non è compreso nei supporti di montaggio di tipo A e B. Ordinarlo a parte.

Snodo e squadretta di montaggio (tipo A/B)/codice

**Snodo LEY – U025**  
 Misura applicabile  
 025 25, 32

**Montaggio squadretta YA – 03**  
 Misura applicabile  
 03 25, 32

● Squadretta di montaggio  
 YA Squadretta di montaggio tipo A  
 YB Squadretta di montaggio tipo B

ammissibile

Eccentricità	[mm]
Misura applicabile	25 32
Eccentricità tolleranza	±1
Gioco	0.5

<Codici di ordinazione>  
 ● Lo snodo non è compreso nei supporti di montaggio di tipo A e B. Ordinarlo a parte.  
 Esempio) Codice ordinazione  
 ● Snodo..... LEY-U025  
 ● Squadretta di montaggio tipo A.....YA-03

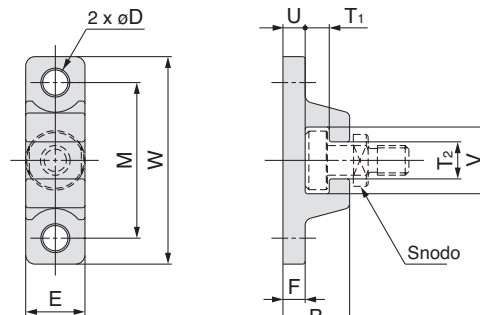
Snodo e squadretta di montaggio (tipo A/B)/codice

Misura applicabile	Codice snodo	Codice accessori di montaggio applicabile	
		Squadretta di montaggio tipo A	Squadretta di montaggio tipo B
25, 32	LEY-U025	YA-03	YB-03

Materiale: Acciaio inox [mm]

Codice	Misura applicabile	UA	C	d1	d2	H	K	L	UT	Peso [g]
LEY-U025	25, 32	17	11	16	8	M8 x 1.25	14	7	6	22

Squadretta di montaggio tipo A

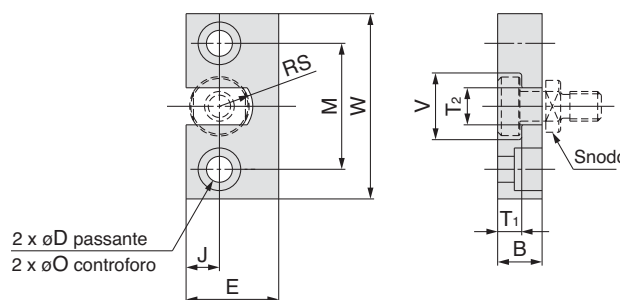


Materiale: acciaio al cromo molibdeno (nichelato) [mm]

Codice	Misura applicabile	B	D	E	F	M	T1	T2
YA-03	25, 32	18	6.8	16	6	42	6.5	10

Codice	Misura applicabile	U	V	W	Peso [g]
YA-03	25, 32	6	18	56	55

Squadretta di montaggio tipo B



Materiale: Acciaio inox [mm]

Codice	Misura applicabile	B	D	E	J	M	øO
YB-03	25, 32	12	7	25	9	34	11.5 profondità 7.5

Codice	Misura applicabile	T1	T2	V	W	RS	Peso [g]
YB-03	25, 32	6.5	10	18	50	9	80

Giunti snodati

● Per filettatura maschio/JA

● Per filettatura maschio/JS

● Per filettatura femmina/JB



- Acciaio inox 304 (aspetto)
- Protezione antipolvere  
Gomma fluorurata/gomma siliconica



Misura applicabile	Misura filettatura
16	M8 x 1.25
25, 32	M14 x 1.5



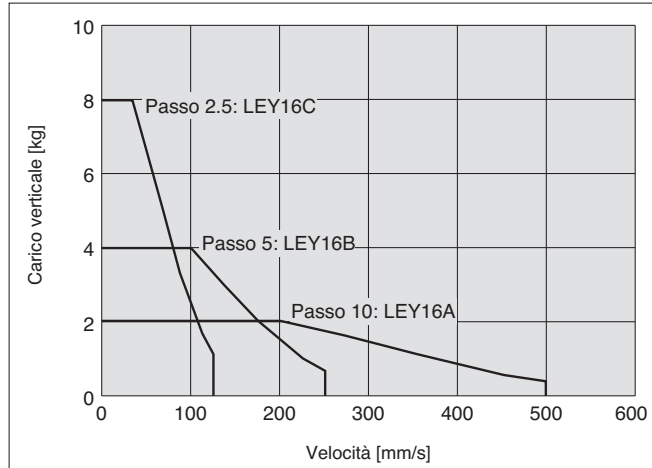
Misura applicabile	Misura filettatura
16	M5 x 0.8
25, 32	M8 x 1.25

Specifiche Attuatori

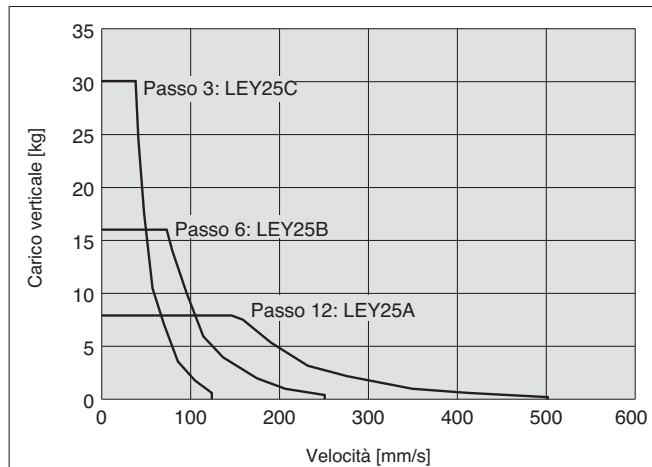
## Grafico guida velocità-carico

## Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

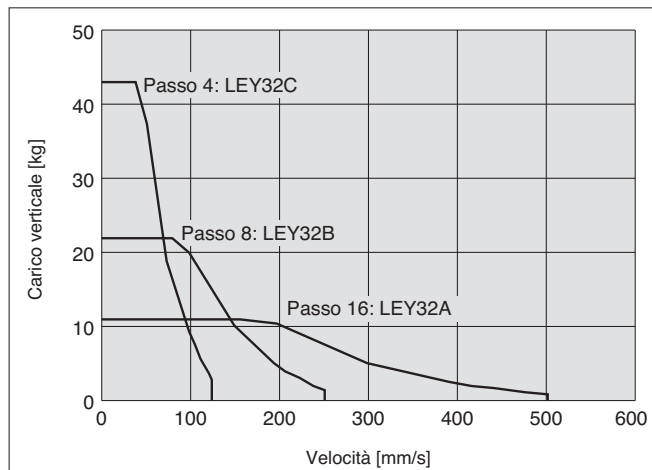
## LEY16



## LEY25

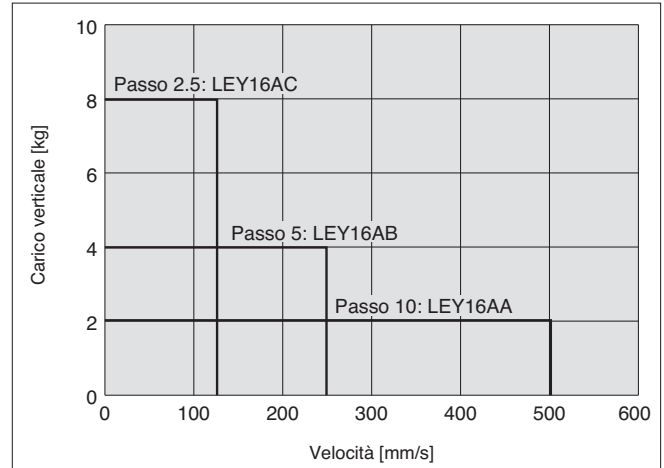


## LEY32

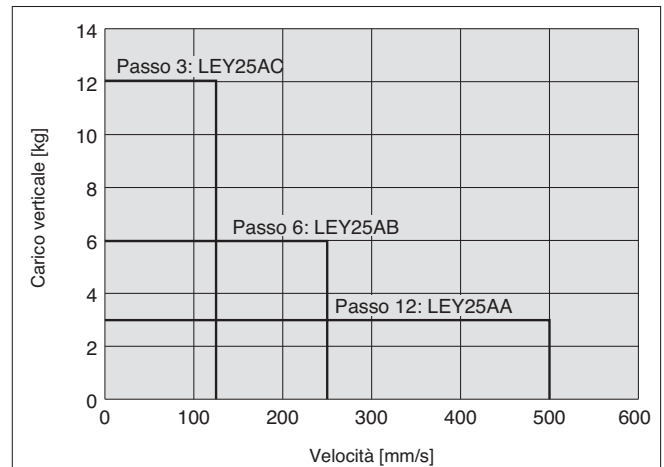


## Servomotore (24 VDC)

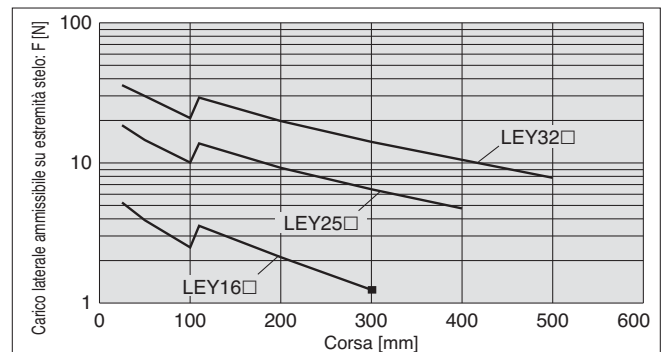
## LEY16



## LEY25



## Carico laterale ammissibile su estremità stelo (guida)



[Corsa]  
 = [Corsa prodotto] + [Distanza  
 dall'estremità stelo al centro di  
 gravità del pezzo]

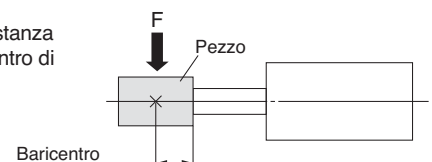
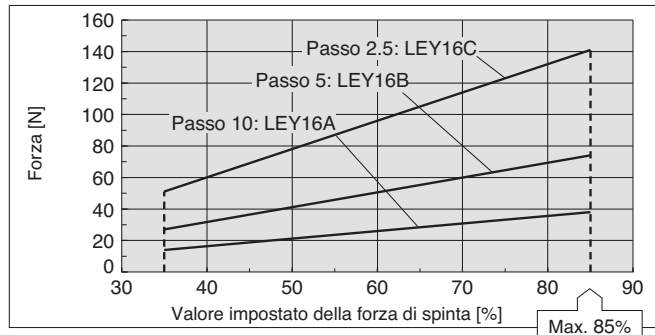


Grafico guida di conversione forza

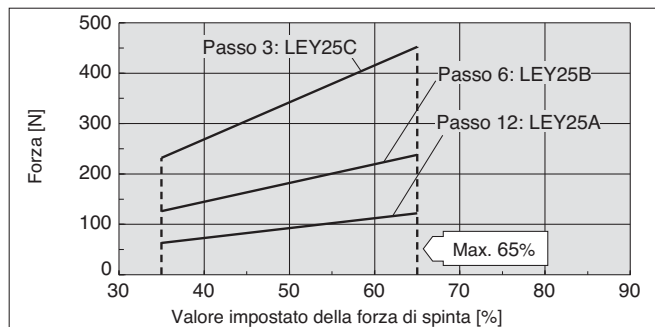
Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

LEY16



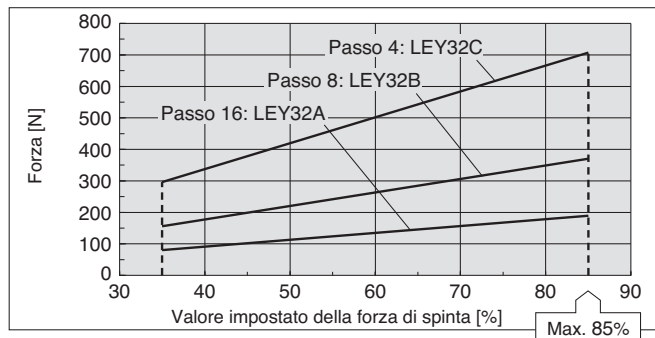
Temperatura ambiente	Valore impostato della forza di spinta [%]	Fattore di funzionamento [%]	Tempo di spinta continua [minuto]
max. 25°C	85 max.	100	—
	40 max.	100	—
40	50	70	12
	70	20	1.3
	85	15	0.8

LEY25



Temperatura ambiente	Valore impostato della forza di spinta [%]	Fattore di funzionamento [%]	Tempo di spinta continua [minuto]
max. 40°C	65 max.	100	—

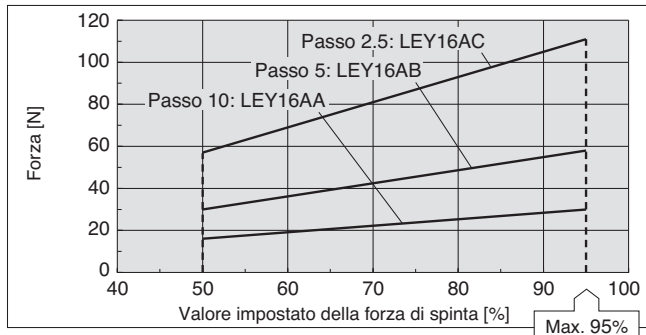
LEY32



Temperatura ambiente	Valore impostato della forza di spinta [%]	Fattore di funzionamento [%]	Tempo di spinta continua [minuto]
max. 25°C	85 max.	100	—
	65 max.	100	—
40	85	50	15

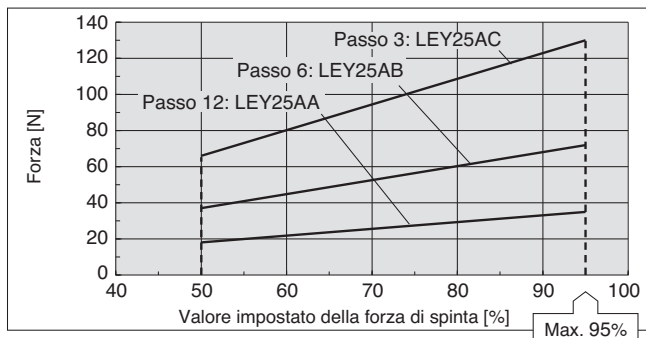
Servomotore (24 VDC)

LEY16



Temperatura ambiente	Valore impostato della forza di spinta [%]	Fattore di funzionamento [%]	Tempo di spinta continua [minuto]
max. 40°C	95 max.	100	—

LEY25



Temperatura ambiente	Valore impostato della forza di spinta [%]	Fattore di funzionamento [%]	Tempo di spinta continua [minuto]
max. 40°C	95 max.	100	—

<Forza di spinta e campo livello di trigger> Senza carico

Modello	Velocità di spinta [mm/s]	Forza di spinta (Valore di ingresso impostazione)	Modello	Velocità di spinta [mm/s]	Forza di spinta (Valore di ingresso impostazione)
LEY16□	1 a 4	30% a 85%	LEY16□A	1 a 4	40% a 95%
	5 a 20	35% a 85%		5 a 20	60% a 95%
	21 a 50	60% a 85%		21 a 50	80% a 95%
LEY25□	1 a 4	20% a 65%	LEY25□A	1 a 4	40% a 95%
	5 a 20	35% a 65%		5 a 20	60% a 95%
	21 a 35	50% a 65%		21 a 35	80% a 95%
LEY32□	1 a 4	20% a 85%			
	5 a 20	35% a 85%			
	21 a 30	60% a 85%			

Nota) Per il carico verticale (verso l'alto), la forza di spinta (massima) deve essere impostata come indicato di seguito e il dispositivo deve essere azionato con un carico inferiore a quello indicato di seguito.

Modello	LEY16□	LEY25□	LEY32□	LEY16□A	LEY25□A
Passo	A B C	A B C	A B C	A B C	A B C
Carico [kg]	1 1.5 3	2.5 5 10	4.5 9 18	1 1.5 3	1.2 2.5 5
Forza di spinta	85%	65%	85%	95%	95%

Specifiche Attuatori

## Specifiche LEYG Tipo con stelo guidato

## Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello			LEYG16 <sup>M</sup>			LEYG25 <sup>M</sup>			LEYG32 <sup>M</sup>		
Corsa [mm] <sup>Nota 1)</sup>			30, 50, 100, 150, 200			30, 50, 100, 150, 200, 250, 300			30, 50, 100, 150, 200, 250, 300		
Nota 2) Carico [kg]	Orizzontale	Accelerazione/decelerazione a 3000 [mm/s <sup>2</sup> ]	4	11	20	12	30	30	20	40	40
		Accelerazione/decelerazione a 2000 [mm/s <sup>2</sup> ]	6	17	30	18	50	50	30	60	60
	Verticale	Accelerazione e decelerazione a 3000 [mm/s <sup>2</sup> ]	1.5	3.5	7.5	7	15	29	9	20	41
Forza di spinta [N] <sup>Nota 3) 4) 5)</sup>			14 a 38	27 a 74	51 a 141	63 a 122	126 a 238	232 a 452	80 a 189	156 a 370	296 a 707
Velocità [mm/s] <sup>Nota 5)</sup>			15 a 500	8 a 250	4 a 125	18 a 500	9 a 250	5 a 125	24 a 500	12 a 250	6 a 125
Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]			3000								
Velocità di spinta [mm/s] <sup>Nota 6)</sup>			50 max.			35 max.			30 max.		
Ripetibilità di posizionamento [mm]			±0.02								
Passo vite [mm]			10	5	2.5	12	6	3	16	8	4
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 7)</sup>			50/20								
Funzionamento			Vite a ricircolo di sfere + cinghia (motore parallelo)								
Tipo di guida			Guida a bronzine (LEYG□M), Guida a ricircolo di sfere (LEYG□L)								
Campo temperatura d'esercizio [°C]			5 a 40								
Campo umidità d'esercizio [%UR]			90 max. (senza condensazione)								
Taglia motore			□28			□42			□56.4		
Tipo di motore			Motore passo-passo (Servo/24 VDC)								
Encoder			Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)								
Tensione nominale [V]			24 VDC ±10%								
Assorbimento [W] <sup>Nota 8)</sup>			23			40			50		
Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 9)</sup>			16			15			48		
Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 10)</sup>			43			48			104		
Peso del controllore [kg]			0.15 (montaggio con viti), 0.17 (montaggio su guida DIN)								
Tipo <sup>Nota 11)</sup>			Meccanismo frenante attivo senza alimentazione								
Forza di tenuta [N]			20	39	78	78	157	294	108	216	421
Assorbimento [W] <sup>Nota 12)</sup>			3.6			5			5		
Tensione nominale [V]			24 VDC ±10%								

Nota 1) Le corse intermedie si realizzano su richiesta.

Nota 2) Orizzontale: Il valore massimo del carico per l'operazione di posizionamento. Per l'operazione di spinta, il carico di lavoro massimo equivale al "Carico verticale". Per supportare il carico, è necessaria una guida esterna. Il carico effettivo e la velocità di trasferimento dipenderanno dalle condizioni della guida esterna.

Verticale: La velocità dipende dal carico.

Impostare i valori di accelerazione/decelerazione su 3000 [mm/s<sup>2</sup>] max.

Nota 3) La precisione della forza di spinta è ±20% (F.S.).

Nota 4) Il campo di impostazione della "Forza di spinta" per LEYG16 è compreso tra 35% e 85%, per LEYG25 tra 35% e 65% e per LEYG32 tra 35% e 85%. È possibile che la "Forza di spinta" e il "Fattore di funzionamento" cambi in funzione del valore impostato.

Nota 5) La velocità e la forza possono variare a seconda della lunghezza del cavo, del carico e delle condizioni di montaggio. Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m (a 15 m: ridotto del 20%).

Nota 6) La velocità di spinta è la velocità ammissibile per il controllo e regolazione della forza di spinta.

Nota 7) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato effettuato sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).

Nota 8) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 9) L'assorbimento in standby durante il funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento, eccetto durante il controllo e regolazione della forza di spinta.

Nota 10) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 11) Solo con freno.

Nota 12) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.





Specifiche LEYG Tipo con stelo guidato

- Nota 1) Le corse indicate tra ( ) e le corse intermedie si realizzano su richiesta.
- Nota 2) Orizzontale: Il valore massimo del carico per l'operazione di posizionamento. Per l'operazione di spinta, il carico di lavoro massimo equivale al "Carico verticale".  
Per supportare il carico, è necessaria la guida esterna. Il carico effettivo e la velocità di trasferimento dipenderanno dalle condizioni della guida esterna.  
Impostare i valori di accelerazione/decelerazione su 3000 [mm/s<sup>2</sup>] max.
- Nota 3) La precisione della forza di spinta è ±20% (F.S.).
- Nota 4) Il campo di impostazione della "Forza di spinta" per LEYG16A è compreso tra 50% e 95% e per LEYG25A tra 50% e 95%.  
È possibile che la "Forza di spinta" e il "Fattore di funzionamento" cambi in funzione del valore impostato.
- Nota 5) La velocità di spinta è la velocità ammissibile per il controllo e regolazione della forza di spinta.
- Nota 6) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).  
Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).
- Nota 7) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.
- Nota 8) L'assorbimento in standby durante il funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento, eccetto durante il controllo e regolazione della forza di spinta.
- Nota 9) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.
- Nota 10) Solo con freno.
- Nota 11) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

Servomotore (24 VDC)

Modello		LEYG16 <sup>M</sup> A				LEYG25 <sup>M</sup> A					
Corsa [mm] <sup>Nota 1)</sup>		30, 50, 100, 150, 200				30, 50, 100, 150, 200, 250, 300					
Carico [kg] <sup>Nota 2)</sup>	Orizzontale	Accelerazione/decelerazione a 3000 [mm/s <sup>2</sup> ]				3	6	12	7	15	30
	Verticale	Accelerazione/decelerazione a 3000 [mm/s <sup>2</sup> ]				1.5	3.5	7.5	2	5	11
Forza di spinta [N] <sup>Nota 3) 4)</sup>		16 a 30	30 a 58	57 a 111	18 a 35	37 a 72	66 a 130				
Velocità [mm/s]		15 a 500	8 a 250	4 a 125	18 a 500	9 a 250	5 a 125				
Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]		3000									
Velocità di spinta [mm/s] <sup>Nota 5)</sup>		50 max.				35 max.					
Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.02									
Passo vite [mm]		10	5	2.5	12	6	3				
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 6)</sup>		50/20									
Funzionamento		Vite a ricircolo di sfere + cinghia (motore parallelo)									
Tipo di guida		Guida a bronzine (LEYG□M), Guida a ricircolo di sfere (LEYG□L)									
Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40									
Campo umidità d'esercizio [% RH]		90 UR max. (senza condensazione)									
Taglia motore		□28				□42					
Uscita motore [W]		30				36					
Tipo di motore		Servomotore (24 VDC)									
Encoder		Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)/fase Z									
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%									
Assorbimento [W] <sup>Nota 7)</sup>		40				86					
Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 8)</sup>		4 (orizzontale)/6 (verticale)				4 (orizzontale)/12 (verticale)					
Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 9)</sup>		59				96					
Peso del controllore [kg]		0.15 (montaggio con viti), 0.17 (montaggio su guida DIN)									
Tipo <sup>Nota 10)</sup>		Meccanismo frenante attivo senza alimentazione									
Forza di tenuta [N]		20	39	78	78	157	294				
Assorbimento [W] <sup>Nota 11)</sup>		3.6				5					
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%									

Specifiche Attuatori

Peso

Peso/Motore parallelo

Modello		LEYG16M					LEYG25M							LEYG32M						
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
Peso [kg]	Motore passo-passo	0.83	0.97	1.20	1.49	1.66	1.67	1.86	2.18	2.60	2.94	3.28	3.54	2.91	3.17	3.72	4.28	4.95	5.44	5.88
	Servomotore	0.83	0.97	1.20	1.49	1.66	1.63	1.82	2.14	2.56	2.90	3.24	3.50	—	—	—	—	—	—	—

Modello		LEYG16L					LEYG25L							LEYG32L						
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
Peso [kg]	Motore passo-passo	0.84	0.97	1.14	1.43	1.58	1.68	1.89	2.13	2.56	2.82	3.14	3.38	2.91	3.18	3.57	4.12	4.66	5.17	5.56
	Servomotore	0.84	0.97	1.14	1.43	1.58	1.64	1.85	2.09	2.52	2.78	3.10	3.34	—	—	—	—	—	—	—

Peso/Motore in linea

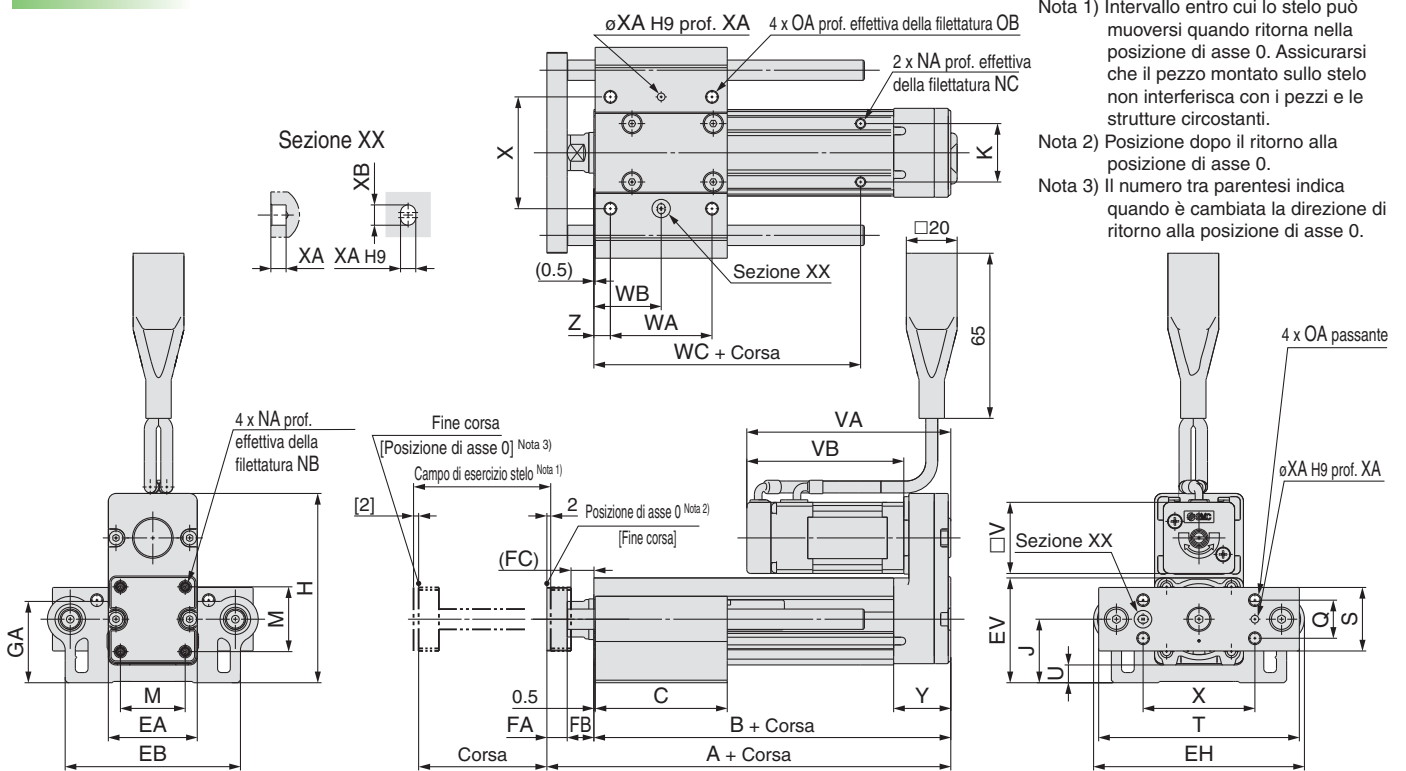
Modello		LEYG16M					LEYG25M							LEYG32M						
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
Peso [kg]	Motore passo-passo	0.83	0.97	1.20	1.49	1.66	1.66	1.85	2.17	2.59	2.93	3.27	3.53	2.90	3.16	3.71	4.27	4.94	5.43	5.87
	Servomotore	0.83	0.97	1.20	1.49	1.66	1.62	1.81	2.13	2.55	2.89	3.23	3.49	—	—	—	—	—	—	—

Modello		LEYG16L					LEYG25L							LEYG32L						
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
Peso [kg]	Motore passo-passo	0.84	0.97	1.14	1.43	1.58	1.67	1.88	2.12	2.55	2.81	3.13	3.37	2.90	3.17	3.56	4.11	4.65	5.16	5.55
	Servomotore	0.84	0.97	1.14	1.43	1.58	1.63	1.84	2.08	2.51	2.77	3.09	3.33	—	—	—	—	—	—	—

Peso aggiuntivo [kg]

Taglia	16	25	32
Freno	0.12	0.26	0.53
Protezione motore	0.02	0.03	0.04

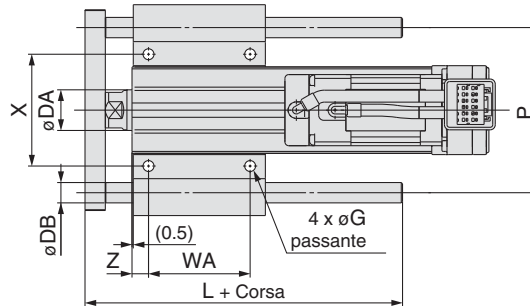
## Dimensioni: Motore parallelo LEYG



- Nota 1) Intervallo entro cui lo stelo può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sullo stelo non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 2) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.
- Nota 3) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

 LEYG□L (Guida a ricircolo di sfere)  
 Corsa standard: 50, 100, 200

Taglia	Campo corsa	L	DB
16	Corsa 90 max.	75	8
	Corsa 91 min., corsa 200 max.	105	
	Corsa 114 max.	91	
25	Corsa 115 min., corsa 190 max.	115	10
	Corsa 191 min., corsa 300 max.	133	
	Corsa 114 max.	97.5	
32	Corsa 115 min., corsa 190 max.	116.5	13
	Corsa 191 min., corsa 300 max.	134	


 LEYG□M (Guida a bronzine)  
 Corsa standard: 30, 50, 100

Taglia	Campo corsa	L	DB
16	Corsa 64 max.	51.5	10
	Corsa 65 min., corsa 90 max.	74.5	
	Corsa 91 min., corsa 200 max.	105	
25	Corsa 59 max.	67.5	12
	Corsa 60 min., corsa 185 max.	100.5	
	Corsa 186 min., corsa 300 max.	138	
32	Corsa 54 max.	74	16
	Corsa 55 min., corsa 180 max.	107	
	Corsa 181 min., corsa 300 max.	144	

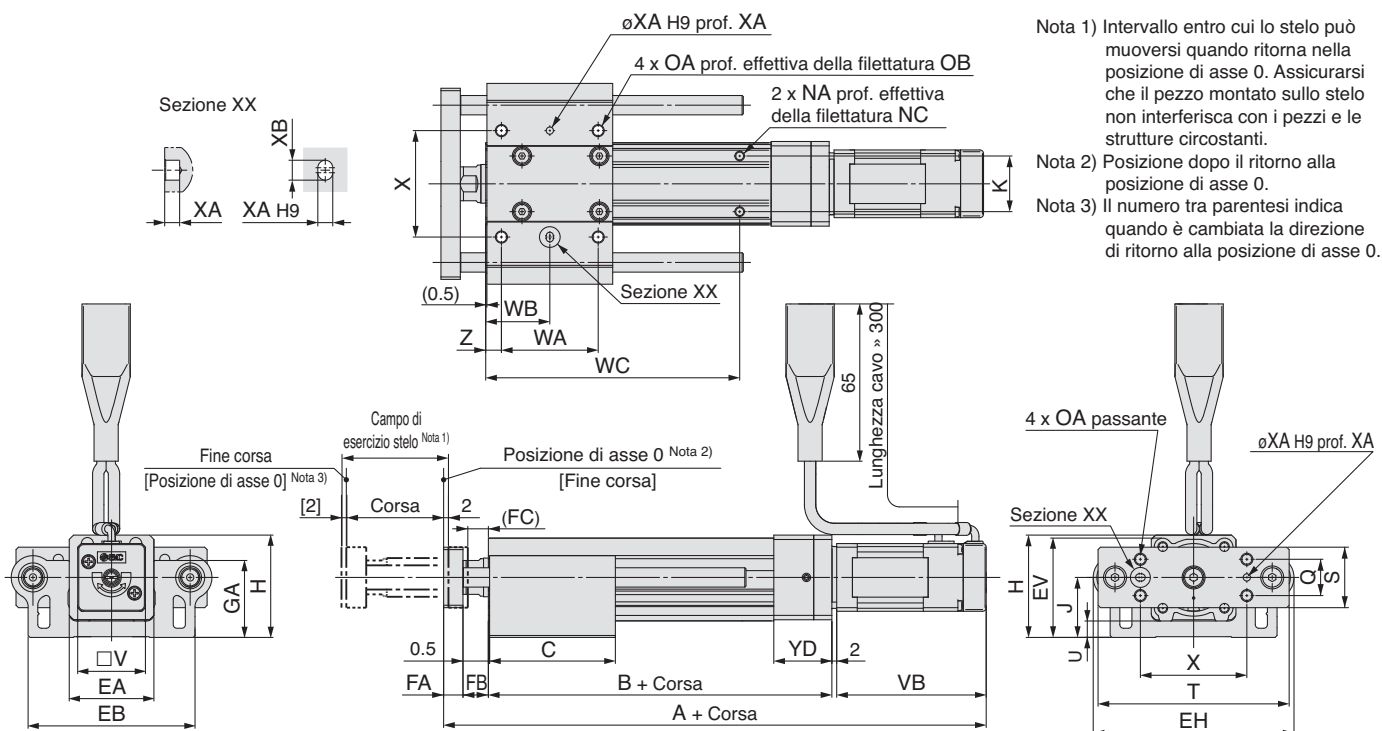
LEYG□M, LEYG□L Comune

Taglia	Campo corsa	A	B	C	DA	EA	EB	EH	EV	FA	FB	FC	G	GA	H	J	K	M	NA	NB	NC
16	Corsa 39 max.	109	90.5	37	16	35	69	83	41.3	8	10.5	8.5	4.3	32	74.5	25	23	25.5	M4 x 0.7	7	5.5
	52																				
	82																				
25	Corsa 39 max.	141.5	116	50	20	46	85	103	52.5	11	14.5	12.5	5.4	40.5	99	31	29	34	M5 x 0.8	8	6.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.			67.5																	
	Corsa 101 min., corsa 200 max.			84.5																	
	Corsa 125 min., corsa 200 max.			102																	
32	Corsa 39 max.	190.5	160	55	25	60	101	123	64	12	18.5	16.5	5.4	50.5	125.5	38.5	30	40	M6 x 1.0	10	8.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.			68																	
	Corsa 101 min., corsa 124 max.			85																	
	Corsa 125 min., corsa 200 max.			102																	

Taglia	Campo corsa	OA	OB	P	Q	S	T	U	V	Motore passo-passo		Servomotore		WA	WB	WC	X	XA	XB	Y	Z
										VA	VB	VA	VB								
16	Corsa 39 max.	M5 x 0.8	10	65	15	25	79	7	28	80.3	61.8	81	62.5	25	19	55	44	3	4	22.5	6.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.													40	26.5						
	Corsa 101 min., corsa 200 max.													70	41.5						
25	Corsa 39 max.	M6 x 1.0	12	80	18	30	95	7	42	85.4	63.4	81.6	59.6	35	26	70	54	4	5	26.5	8.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.													50	33.5						
	Corsa 101 min., corsa 124 max.													70	43.5						
	Corsa 125 min., corsa 200 max.													85	51						
32	Corsa 39 max.	M6 x 1.0	12	95	28	40	117	7.5	56.4	95.4	68.4	—	—	40	28.5	75	64	5	6	34	8.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.													50	33.5						
	Corsa 101 min., corsa 124 max.													70	43.5						
	Corsa 125 min., corsa 200 max.													85	51						



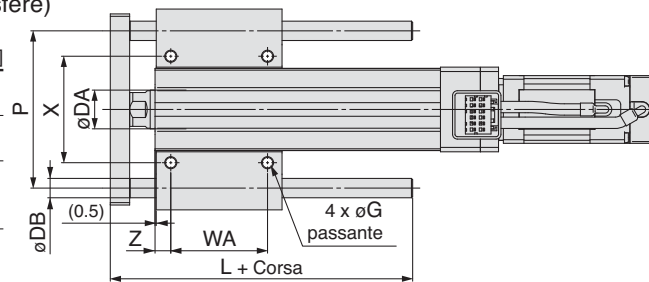
Dimensioni: Motore in linea LEYG



Nota 1) Intervallo entro cui lo stelo può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sullo stelo non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.  
 Nota 2) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.  
 Nota 3) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

LEYG□L (Guida a ricircolo di sfere)  
 Corsa standard: 50, 100, 200

Taglia	Campo corsa	L	DB
16	Corsa 90 max.	75	8
	Corsa 91 min., corsa 200 max.	105	
25	Corsa 114 max.	91	10
	Corsa 115 min., corsa 190 max.	115	
	Corsa 191 min., corsa 300 max.	133	
32	Corsa 114 max.	97.5	13
	Corsa 115 min., corsa 190 max.	116.5	
	Corsa 191 min., corsa 300 max.	134	



LEYG□M (Guida a bronzine)  
 Corsa standard: 30, 50, 100

Taglia	Campo corsa	L	DB
16	Corsa 64 max.	51.5	10
	Corsa 65 min., corsa 90 max.	74.5	
	Corsa 91 min., corsa 200 max.	105	
25	Corsa 59 max.	67.5	12
	Corsa 60 min., corsa 185 max.	100.5	
	Corsa 186 min., corsa 300 max.	138	
32	Corsa 54 max.	74	16
	Corsa 55 min., corsa 180 max.	107	
	Corsa 181 min., corsa 300 max.	144	

LEYG□M, LEYG□L Comune

Taglia	Campo corsa	Motore passo-passo		A	B	C	DA	EA	EB	EH	EV	FA	FB	FC	G	GA	H	J	K	NA	NC				
		Servomotore	Servomotore																						
16	Corsa 39 max.	M5 x 0.8	10	65	92	37	16	35	69	83	41.3	8	10.5	8.5	4.3	32	42.5	25	23	M4 x 0.7	5.5				
	Corsa 40 min., corsa 100 max.																					174.3	175	52	
	Corsa 101 min., corsa 200 max.																					194.3	195	82	
25	Corsa 39 max.	M6 x 1.0	12	80	115.5	50	20	45	85	103	52.5	11	14.5	12.5	5.4	40.5	53.5	31	29	M5 x 0.8	6.5				
	Corsa 40 min., corsa 100 max.																					206.4	202.6	67.5	
	Corsa 101 min., corsa 124 max.																					231.4	227.6	140.5	84.5
	Corsa 125 min., corsa 200 max.																								102
32	Corsa 39 max.	M6 x 1.0	12	95	128	55	25	60	101	123	64	12	18.5	16.5	5.4	50.5	68.5	38.5	30	M6 x 1.0	8.5				
	Corsa 40 min., corsa 100 max.																					228.9	—	68	
	Corsa 101 min., corsa 124 max.																					258.9	—	158	85
	Corsa 125 min., corsa 200 max.																								102
	Corsa 201 min., corsa 300 max.																								102

Taglia	Campo corsa	OA	OB	P	Q	S	T	U	V	Motore passo-passo		WB	WC	X	XA	XB	YD	Z
										Servomotore	Servomotore							
16	Corsa 39 max.	M5 x 0.8	10	65	15	25	79	7	28	61.8	62.5	25	19	44	3	4	24	6.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.											40	26.5					
	Corsa 101 min., corsa 200 max.											70	41.5					
25	Corsa 39 max.	M6 x 1.0	12	80	18	30	95	7	42	63.4	59.6	35	26	54	4	5	26	8.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.											50	33.5					
	Corsa 101 min., corsa 124 max.											70	43.5					
	Corsa 125 min., corsa 200 max.											85	51					
32	Corsa 39 max.	M6 x 1.0	12	95	28	40	117	7.5	56.4	68.4	—	40	28.5	64	5	6	32	8.5
	Corsa 40 min., corsa 100 max.											50	33.5					
	Corsa 101 min., corsa 124 max.											70	43.5					
	Corsa 125 min., corsa 200 max.											85	51					
	Corsa 201 min., corsa 300 max.											85	51					

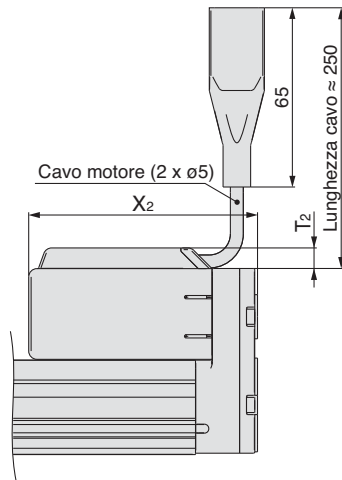
## Dimensioni

## Motore parallelo

Con protezione motore/LEYG25□□B-□C  
 16 A  
 32 C

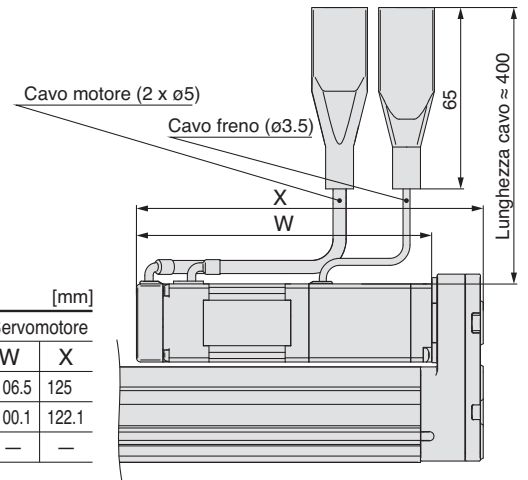
[mm]		
Taglia	T <sub>2</sub>	X <sub>2</sub>
16	7.5	83
25	7.5	88.5
32	7.5	98.5

Materiale protezione motore:  
 Resina sintetica



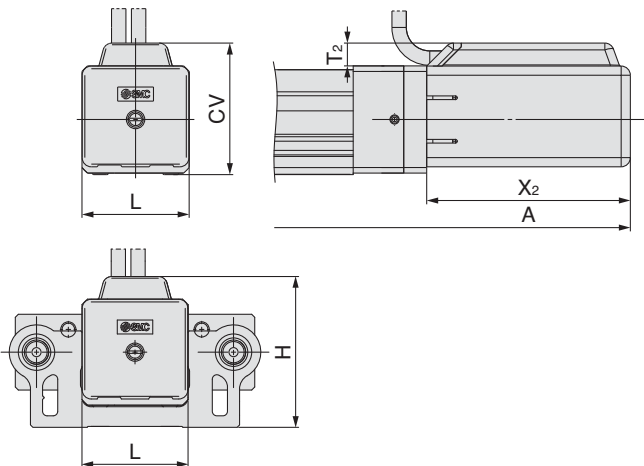
Con freno/LEYG25□□B-□B  
 16 A  
 32 C

Taglia	[mm]			
	Motore passo-passo		Servomotore	
	W	X	W	X
16	105.8	124.3	106.5	125
25	103.9	125.9	100.1	122.1
32	111.4	138.4	—	—



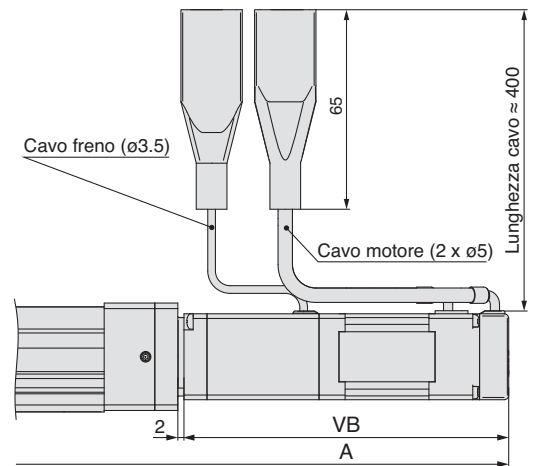
## Motore in linea

Con protezione motore/LEYG25□□D□B-□C  
 16 A  
 32 C



[mm]							
Taglia	Campo corse	A	T <sub>2</sub>	X <sub>2</sub>	L	H	CV
16	Corsa 100 max.	177	7.5	66.5	35	50	43
	Corsa 101 min., corsa 200 max.	197					
25	Corsa 100 max.	209.5	7.5	68.5	46	61.5	54.5
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	234.5					
32	Corsa 100 max.	232	7.5	73.5	60	76	68.5
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	262					

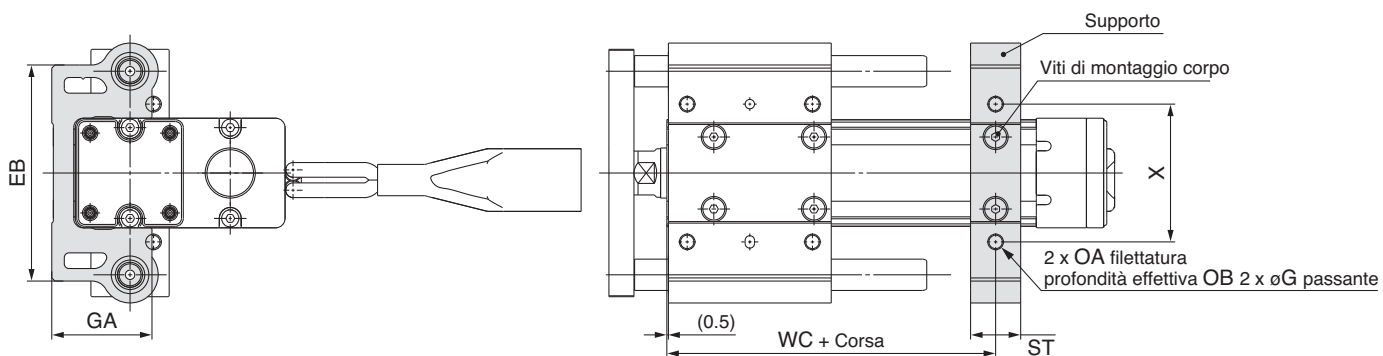
Con freno/LEYG25□□D□B-□B  
 16 A  
 32 C



[mm]					
Taglia	Campo corse	Motore passo-passo		Servomotore	
		A		VB	
16	Corsa 100 max.	218.3	219	105.8	106.5
	Corsa 101 min., corsa 200 max.	238.3	239		
25	Corsa 100 max.	246.9	243.1	103.9	100.1
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	271.9	268.1		
32	Corsa 100 max.	271.9	—	111.4	—
	Corsa 101 min., corsa 300 max.	301.9	—		



Accessori



**⚠ Precauzione**

Non installare il corpo usando solamente un supporto.  
Il supporto deve essere usato solo per tale scopo.

[mm]

Taglia	Modello	Campo corse	EB	G	GA	OA	OB	ST	WC	X
16	LEYG-S016	Corsa 100 max.	69	4.3	32	M5 x 0.8	10	16	55	44
		Corsa 101 min., corsa 200 max.							75	
25	LEYG-S025	Corsa 100 max.	85	5.4	40.5	M6 x 1.0	12	20	70	54
		Corsa 101 min., corsa 300 max.							95	
32	LEYG-S032	Corsa 100 max.	101	5.4	50.5	M6 x 1.0	12	22	75	64
		Corsa 101 min., corsa 300 max.							105	

\* Con il supporto sono comprese due viti di montaggio del corpo.

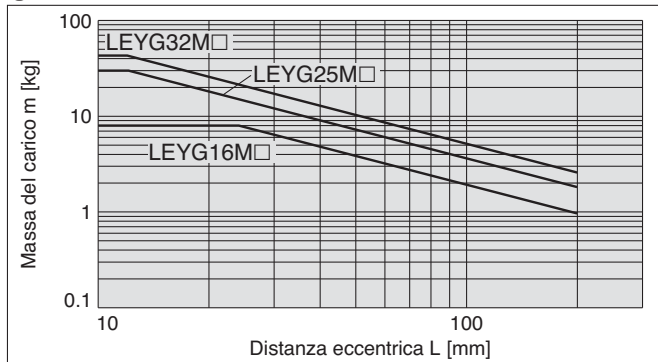
## Grafico momento

## Condizioni di selezione

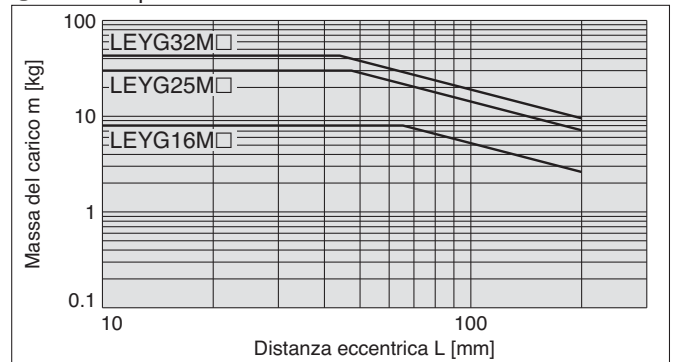
Posizione di montaggio	Verticale		Orizzontale	
Max. velocità [mm/s]	200 max.		200 max.	400
Grafico (tipo con guida a bronzine)	①, ②		⑤, ⑥	—
Grafico (modello con guida a ricircolo di sfere)	③, ④		⑦, ⑧	⑨, ⑩

## Montaggio verticale, guida a bronzine

## ① Corsa 50 max.



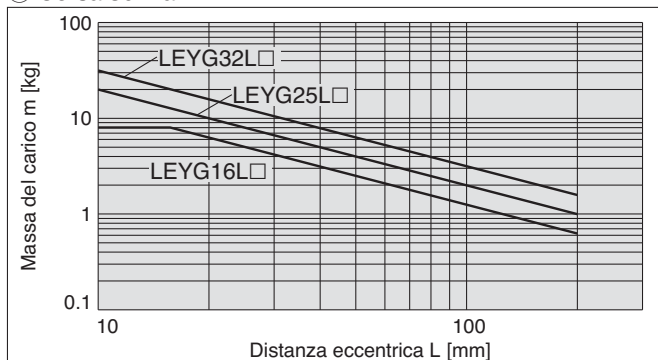
## ② Corsa superiore a 50



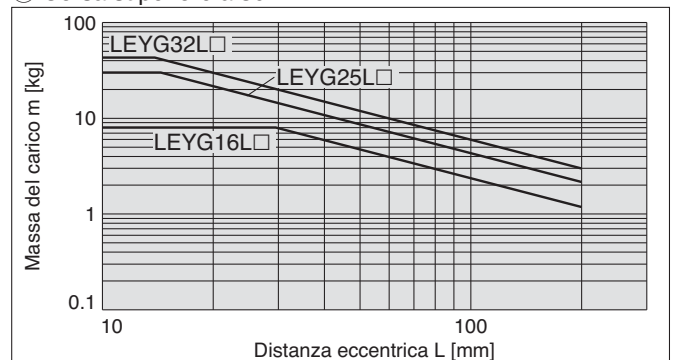
\* Il limite del peso del carico verticale varia a seconda del "passo" e della "velocità".

## Montaggio verticale, guida a ricircolo di sfere

## ③ Corsa 30 max.



## ④ Corsa superiore a 30



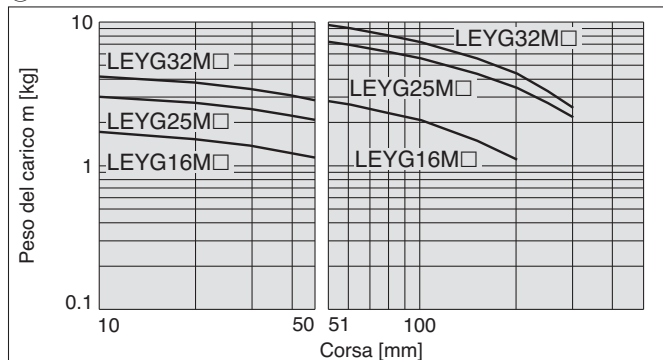
\* Il limite del peso del carico verticale varia a seconda del "passo" e della "velocità".



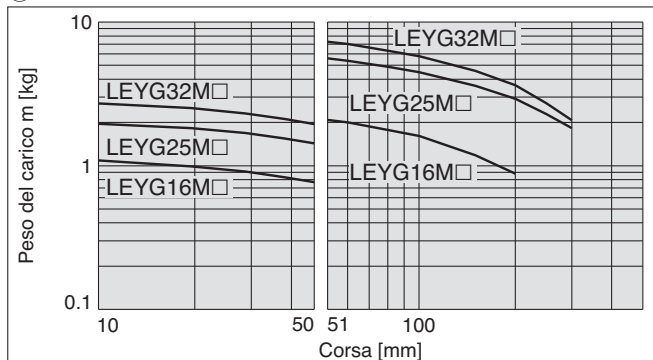
Grafico momento

Montaggio orizzontale, guida a bronzine

⑤ L = 50 mm



⑥ L = 100 mm



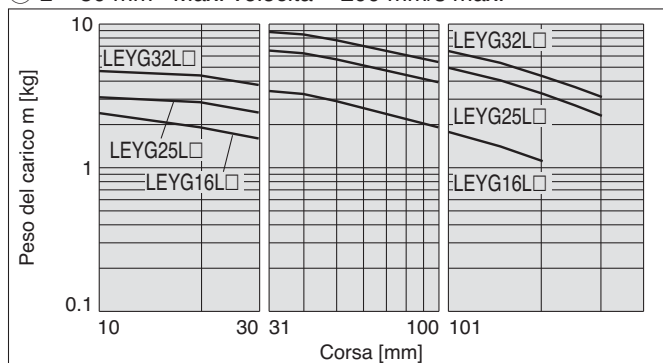
\* Impostare la velocità ad un valore inferiore o pari ai valori indicati sotto.

Tipo di motore	LEYG□M□A	LEYG□M□B	LEYG□M□C
Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	200 mm/s	125 mm/s	75 mm/s
Servomotore (24 VDC)	200 mm/s	200 mm/s	125 mm/s

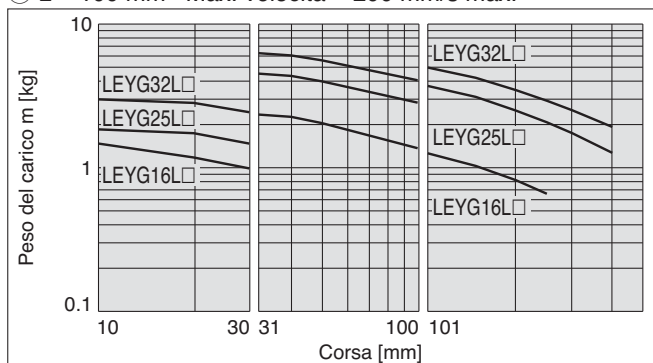
\* Per le specifiche indicate sotto, azionare il sistema con il "peso del carico" indicato nel grafico x 80%.  
 • LEYG25MAA/Servomotore (24 VDC), Passo 12

Montaggio orizzontale, guida a ricircolo di sfere

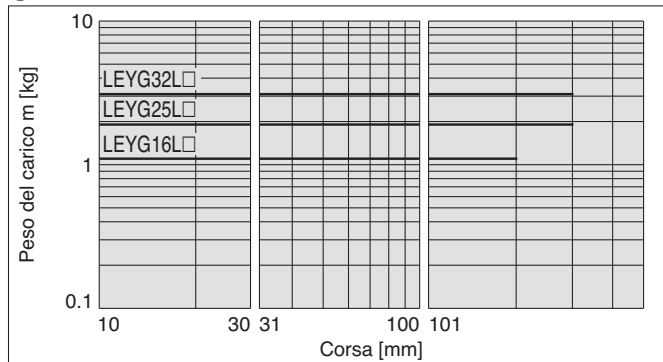
⑦ L = 50 mm Max. velocità = 200 mm/s max.



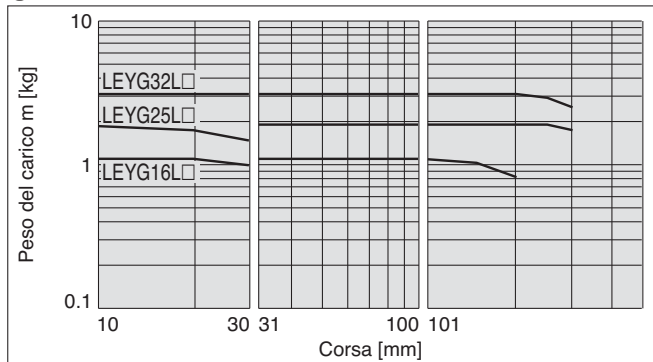
⑧ L = 100 mm Max. velocità = 200 mm/s max.



⑨ L = 50 mm Max. velocità = oltre 200 mm/s

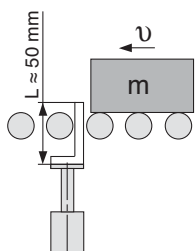


⑩ L = 100 mm Max. velocità = oltre 200 mm/s



Utilizzo del MGPM con funzioni di arresto

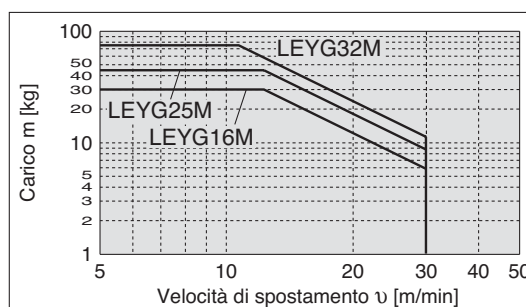
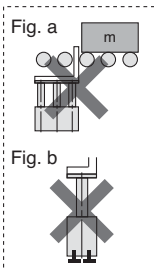
LEYG□M (guida a bronzine)



⚠ Precauzione

Precauzioni per l'uso

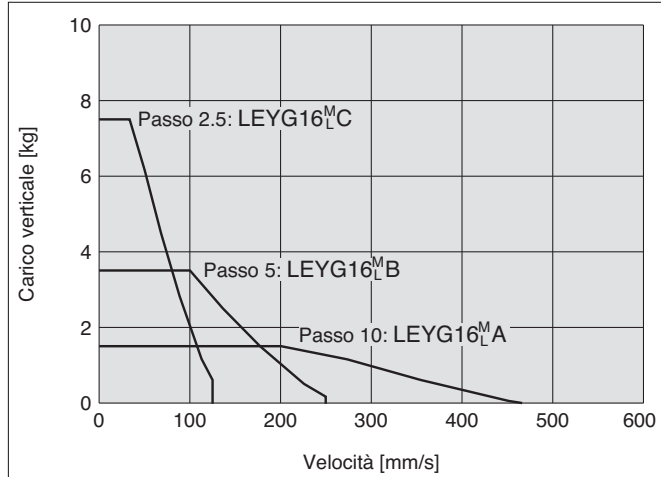
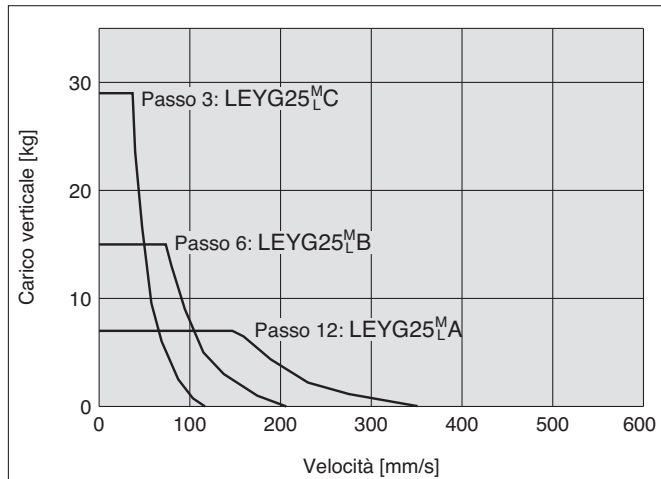
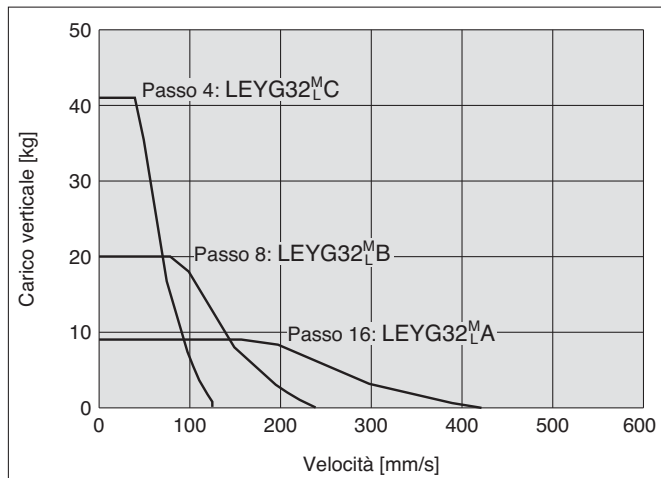
- Nota 1) Se si usa uno stopper, selezionare un modello con corsa 30 o meno.
- Nota 2) LEYG□L (guida a ricircolo di sfere) non può essere usato come stopper.
- Nota 3) Nelle serie con stelo guidato non è consentita la collisione del pezzo lavorato (Fig. a).
- Nota 4) Il corpo non deve essere montato all'estremità. Va montato sulla parte superiore o inferiore (Fig. b).



Specifiche Attuatori

## Grafico velocità-carico verticale

## Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

 LEYG16<sup>M</sup><sub>L</sub> □

 LEYG25<sup>M</sup><sub>L</sub> □

 LEYG32<sup>M</sup><sub>L</sub> □


## Servomotore (24 VDC)

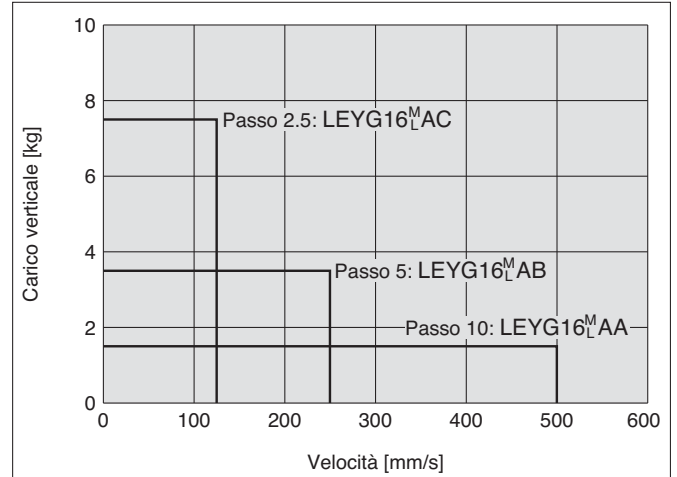
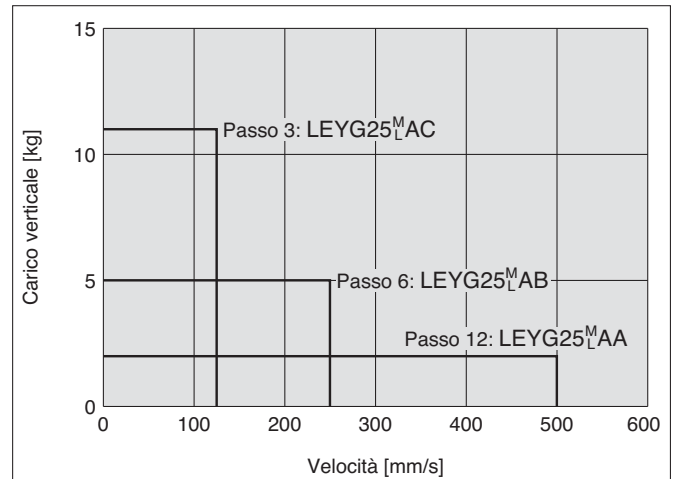
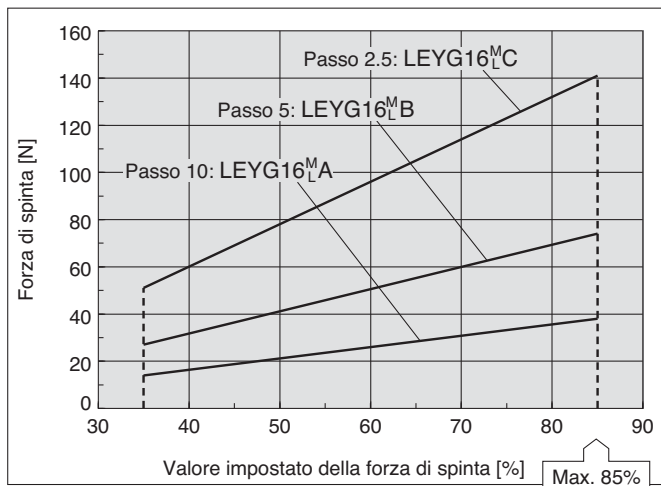
 LEYG16<sup>M</sup><sub>L</sub>A □

 LEYG25<sup>M</sup><sub>L</sub>A □




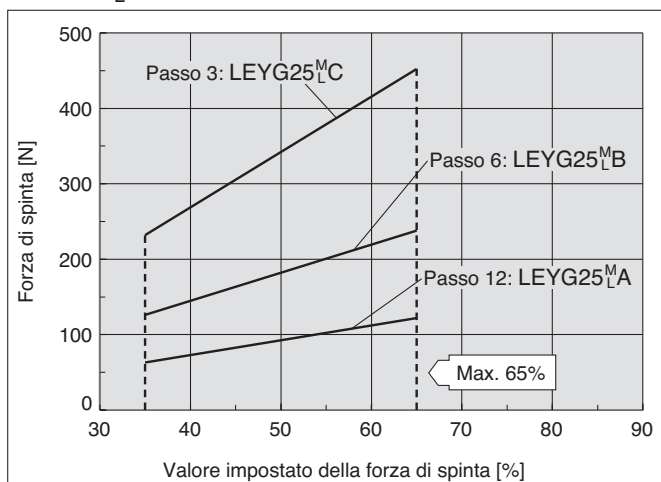
Grafico di conversione forza

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

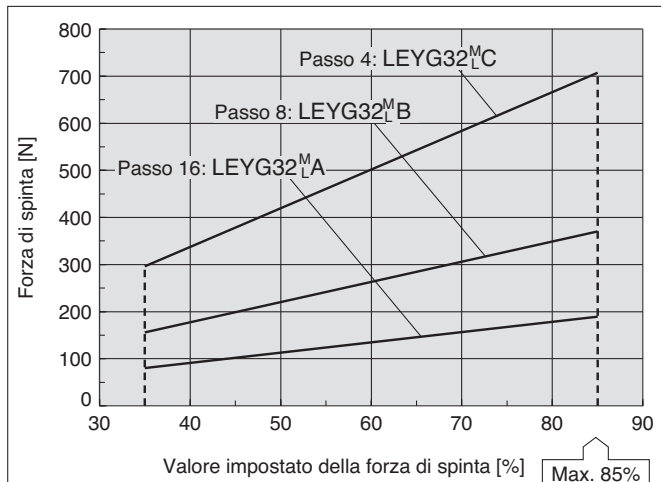
LEYG16<sup>M</sup><sub>L</sub>□



LEYG25<sup>M</sup><sub>L</sub>□

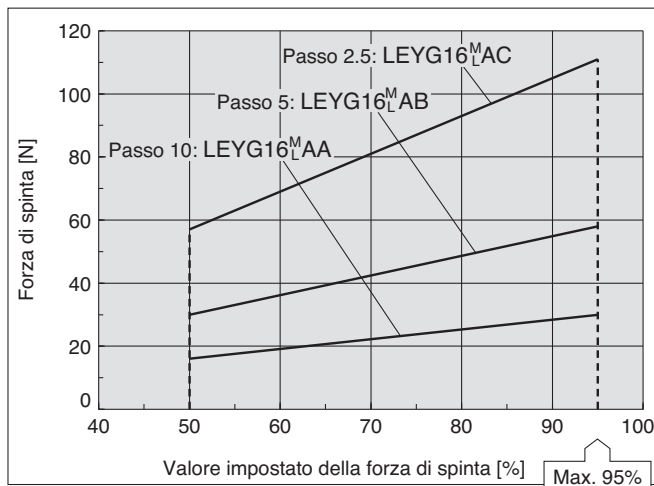


LEYG32<sup>M</sup><sub>L</sub>□

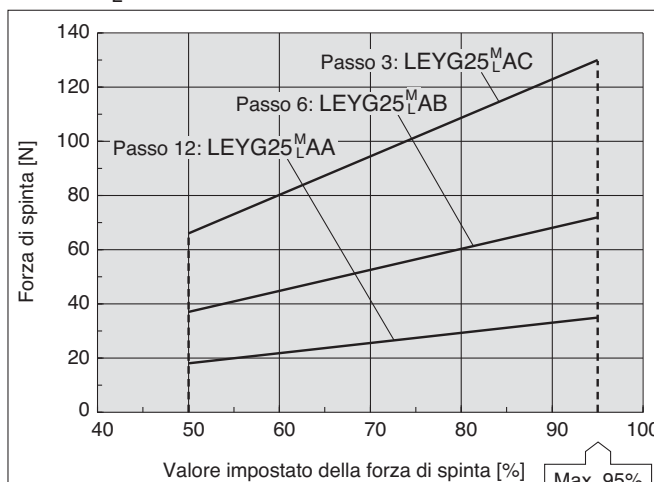


Servomotore (24 VDC)

LEYG16<sup>M</sup><sub>L</sub>□



LEYG25<sup>M</sup><sub>L</sub>□



<Forza di spinta e campo livello di trigger> Senza carico

Modello	Velocità di spinta [mm/s]	Forza di spinta (Valore di ingresso impostazione)	Modello	Velocità di spinta [mm/s]	Forza di spinta (Valore di ingresso impostazione)
LEYG16 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □	1 a 4	30% a 85%	LEYG16 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □A	1 a 4	40% a 95%
	5 a 20	35% a 85%		5 a 20	60% a 95%
	21 a 50	60% a 85%		21 a 50	80% a 95%
LEYG25 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □	1 a 4	20% a 65%	LEYG25 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □A	1 a 4	40% a 95%
	5 a 20	35% a 65%		5 a 20	60% a 95%
	21 a 35	50% a 65%		21 a 35	80% a 95%
LEYG32 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □	1 a 4	20% a 85%			
	5 a 20	35% a 85%			
	21 a 30	60% a 85%			

Nota) Per il carico verticale (verso l'alto), la forza di spinta (massima) deve essere impostata come indicato di seguito e il dispositivo deve essere azionato con un carico inferiore a quello indicato di seguito.

Modello	LEYG16 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □			LEYG25 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □			LEYG32 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □			LEYG16 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □A			LEYG25 <sup>M</sup> <sub>L</sub> □A		
Passo	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
Carico [kg]	0.5	1	2.5	1.5	4	9	2.5	7	16	0.5	1	2.5	0.5	1.5	4
Forza di spinta	85%			65%			85%			95%			95%		

Specifiche Attuatori

**Codici di ordinazione**

Servomotore AC (100/200 W)

 Tipo con stelo **LEY 25** **S2 B** – **100** **S 2 A1**

 Taglia  
 25  
 32

Posizione di montaggio motore

–	Tipo con montaggio dall'alto
R	Lato destro
L	Lato sinistro
D	Tipo in linea

Passo [mm]

Simbolo	LEY25	LEY32*
A	12	16 (20)
B	6	8 (10)
C	3	4 (5)

\* Il valore tra ( ) corrisponde alla taglia 32 quando si seleziona [Posizione di montaggio del motore: Tipo di montaggio dall'alto/lato sinistro]. (Passo equivalente compreso rapporto pulegge [1.25:1])

 Corsa [mm]  
 30 a 500

\* Per i dettagli, vedere la tabella sotto.

Opzione motore

–	Senza opzione
B	Con freno*

\* Per corse pari o inferiori a 30 di taglia 25 con [Posizione di montaggio motore: Tipo con montaggio dall'alto o tipo parallelo lato destro/sinistro], quando si seleziona [Con freno], il motore sporge dall'estremità del corpo. Selezionare dopo aver controllato l'interfaccia con ad esempio i pezzi.

Filettatura stelo

–	Stelo filettato femmina
M	Stelo filettato maschio (È compreso 1 dado estremità stelo)

Montaggio

–	Fori filettati su estremità (standard)
U	Fori filettati lato inferiore
L	Piedino
F	Flangia anteriore
G	Flangia posteriore
D	Cerniera femmina

\* Quando si seleziona la posizione di montaggio del motore [Tipo in linea], non è possibile selezionare [Piedino], [Flangia posteriore] né [Cerniera femmina].  
 \* La squadretta di montaggio viene consegnata unitamente al prodotto ma non assemblata.  
 \* Nel caso in cui i tipi di montaggio siano [Flangia anteriore], [Flangia posteriore] o [Fori filettati estremità] con cantilever orizzontale, mantenersi entro i seguenti limiti di corsa.  
 • LEY25: 200 max. • LEY32: 100 max.  
 \* In caso di [Cerniera femmina], usare l'attuatore entro il seguente limite di corsa.  
 • LEY25: 200 max. • LEY32: 200 max.  
 \* Flangia posteriore "G" non disponibile per LEY32.

Tipo di motore

Simbolo	Tipo	Uscita [W]	Taglia attuatore	Controllori compatibili
S2*	AC servomotore (Encoder incrementale)	100	25	LECSA□-S1
S3		200	32	LECSA□-S3
S6*	AC servomotore (Encoder assoluto)	100	25	LECSB□-S5
S7		200	32	LECSB□-S6

\* Tipi di motore: Solo per S2 e S6, il suffisso del codice del controllore compatibile sarà S1 e S5.

\* Tabella corse applicabili

Modello	Corsa [mm]											Campo corse realizzabili [mm]
	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	–	–	15 a 400
LEY32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20 a 500

\* Consultare SMC per la realizzazione di corse intermedie.

Lunghezza cavo\* [m]

–	Senza cavo
2	2
5	5
A	10

\* Comune per encoder/motore/cavo freno

Tipo di controllore

	Controllori compatibili		Tensione d'alimentazione
	Senza controllore		
A1	LECSA1		100 V a 120 V
A2	LECSA2		200 V a 230 V
B1	LECSB1		100 V a 120 V
B2	LECSB2		200 V a 230 V

Connettore I/O

–	Senza connettore
H	Con connettore

**Controllori compatibili**

Tipo	Tipo con ingresso a impulsi (Per encoder incrementale)	Tipo con ingresso a impulsi (Per assoluto encoder)
Serie	LECSA1, LECSA2	LECSB1, LECSB2
Caratteristiche	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder incrementale a 17 bit compatibile</li> <li>Funzione di posizionamento (max. 7 ingressi)</li> <li>Interruttore di servoregolazione</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Encoder assoluto a 18 bit compatibile</li> <li>Con attacco di comunicazione RS422 (compatibile con il touch panel di Mitsubishi Electric)</li> <li>Ingresso analogico per comando velocità e coppia</li> </ul>
Motore compatibile	Servomotore AC (Encoder incrementale) S2, S3	Servomotore AC (Encoder assoluto) S6, S7
Tensione d'alimentazione	100 a 120 VAC (50/60 Hz) 200 a 230 VAC (50/60 Hz)	100 a 120 VAC (50/60 Hz) 200 a 230 VAC (50/60 Hz)
Pagina di riferimento	Pagina 1022	

**Prodotto raccomandato**


Prodotti correlati

**Serie LECS** - Controllore - pagina 1022  
**Serie LEH** - Pinze elettriche - pagina 999  
**Serie LEF** - Cilindri senza stelo - pagina 927  
**Serie LES** - Slitte elettriche - pagina 969  
**Serie LER** - Attuatori elettrici rotanti - pagina 993



Specifiche Servomotore AC LEY

Modello		LEY25S <sub>2</sub> <sup>2</sup> (Parallelo)/LEY25DS <sub>2</sub> <sup>2</sup> (In linea)			LEY32S <sup>37</sup> (Parallelo)			LEY32DS <sup>37</sup> (In linea)			
Corsa [mm] <small>Nota 1)</small>		30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400			30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500			30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500			
Carico[kg]	Orizzontale <small>Nota 2)</small>	18	50	50	30	60	60	30	60	60	
	Verticale	8	16	30	9	19	37	12	24	46	
Forza di spinta [N] <small>Nota 3)</small> (Valore impostato: 15 a 30%)		65 a 131	127 a 255	242 a 485	79 a 157	154 a 308	294 a 588	98 a 197	192 a 385	368 a 736	
Max. velocità <small>Nota 4)</small> [mm/s]	Campo corse	a 300	900	450	225	1200	600	300	1000	500	250
		305 a 400	600	300	150						
		405 a 500	—	—	—	800	400	200	640	320	160
Velocità di spinta [mm/s] <small>Nota 5)</small>		35 max.			30 max.			30 max.			
Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]		5000			5000			5000			
Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.02			±0.02			±0.02			
Passo [mm] (compreso rapporto pulegge)		12	6	3	20	10	5	16	8	4	
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <small>Nota 6)</small>		50/20			50/20			50/20			
Funzionamento		Vite a ricircolo di sfere + cinghia [1:1]/Vite a ricircolo di sfere			Vite a ricircolo di sfere + cinghia [1.25:1]			Vite a ricircolo di sfere			
Tipo di guida		Boccola di scorrimento (stelo pistone)			Boccola di scorrimento (stelo pistone)			Boccola di scorrimento (stelo pistone)			
Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40			5 a 40			5 a 40			
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)			90 max. (senza condensazione)			90 max. (senza condensazione)			
Taglia motore		100 W/□40			200 W/□60			200 W/□60			
Tipo di motore		Servomotore AC (100/200 VAC)			Servomotore AC (100/200 VAC)			Servomotore AC (100/200 VAC)			
Encoder		Tipo motore S2, S3: Encoder incrementale a 17 bit (risoluzione: 131072 impulsi/giro) Tipo motore S6, S7: Encoder assoluto a 18 bit (risoluzione: 262144 impulsi/giro)			Tipo motore S2, S3: Encoder incrementale a 17 bit (risoluzione: 131072 impulsi/giro) Tipo motore S6, S7: Encoder assoluto a 18 bit (risoluzione: 262144 impulsi/giro)			Tipo motore S2, S3: Encoder incrementale a 17 bit (risoluzione: 131072 impulsi/giro) Tipo motore S6, S7: Encoder assoluto a 18 bit (risoluzione: 262144 impulsi/giro)			
Tipo <small>Nota 7)</small>		Meccanismo frenante attivo senza alimentazione			Meccanismo frenante attivo senza alimentazione			Meccanismo frenante attivo senza alimentazione			
Forza di tenuta [N]		131	255	485	157	308	588	197	385	736	
Assorbimento [W] a 20°C <small>Nota 8)</small>		6.3			7.9			7.9			
Tensione nominale [V]		24 VDC <sub>-10%</sub>			24 VDC <sub>-10%</sub>			24 VDC <sub>-10%</sub>			

Nota 1) Consultare SMC per la realizzazione di corse intermedie diverse da quelle indicate sopra.  
 Nota 2) Questo è il valore massimo per il carico orizzontale (guida esterna richiesta). Il carico effettivo dipende dalle condizioni della guida esterna. Controllare mediante dispositivo.  
 Nota 3) Il campo di impostazione della forza per "Operazione di spinta" con modo controllo coppia, ecc. Impostarlo facendo riferimento al "Grafico conversione forza".  
 Nota 4) La velocità ammissibile varierà a seconda della corsa.  
 Nota 5) La velocità di collisione ammissibile per "Operazione di spinta" con il modo controllo coppia ecc.  
 Nota 6) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto dell'attuatore sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).  
 Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).  
 Nota 7) Solo quando si seleziona l'opzione "Con freno".  
 Nota 8) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

Peso

Peso del prodotto

Serie		LEY25S□ (Posizione di montaggio motore: Parallelo)								LEY32S□ (Posizione di montaggio motore: Parallelo)											
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Tipo di motore	Encoder incrementale	1.31	1.38	1.55	1.81	1.99	2.16	2.34	2.51	2.69	2.42	2.53	2.82	3.29	3.57	3.85	4.14	4.42	4.70	4.98	5.26
	Encoder assoluto	1.37	1.44	1.61	1.87	2.05	2.22	2.40	2.57	2.75	2.36	2.47	2.76	3.23	3.51	3.79	4.08	4.36	4.64	4.92	5.20

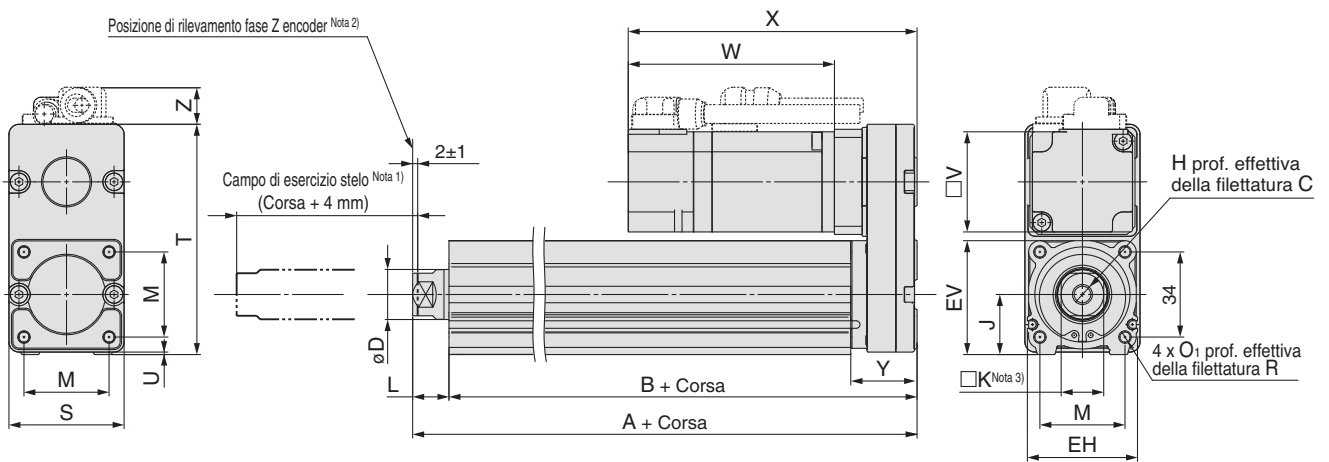
Serie		LEY25DS□ (Posizione di montaggio motore: In linea)								LEY32DS□ (Posizione di montaggio motore: In linea)											
Corsa [mm]		30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Tipo di motore	Encoder incrementale	1.34	1.41	1.58	1.84	2.02	2.19	2.37	2.54	2.72	2.44	2.55	2.84	3.31	3.59	3.87	4.16	4.44	4.72	5.00	5.28
	Encoder assoluto	1.40	1.47	1.64	1.90	2.08	2.25	2.43	2.60	2.78	2.38	2.49	2.78	3.25	3.53	3.81	4.10	4.38	4.66	4.94	5.22

Peso aggiuntivo

Taglia		[kg]	
		25	32
Freno	Encoder incrementale	0.20	0.40
	Encoder assoluto	0.30	0.66
Stelo filettato maschio	Filettatura maschio	0.03	0.03
	Dado	0.02	0.02
Piedino (2 set comprese le viti di montaggio)		0.08	0.14
Flangia anteriore (viti di montaggio comprese)		0.17	0.20
Flangia posteriore (compresi viti di montaggio)			
Cerniera femmina (compreso perno, anello di ritegno e viti di montaggio)		0.16	0.22

Specifiche Attuatori

## Dimensioni: motore parallelo



Nota 1) Intervallo entro cui lo stelo può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sullo stelo non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.

Nota 2) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corsa del lato motore.

Nota 3) La direzione del piano chiave estremità stelo (□K) varia a seconda dei prodotti.

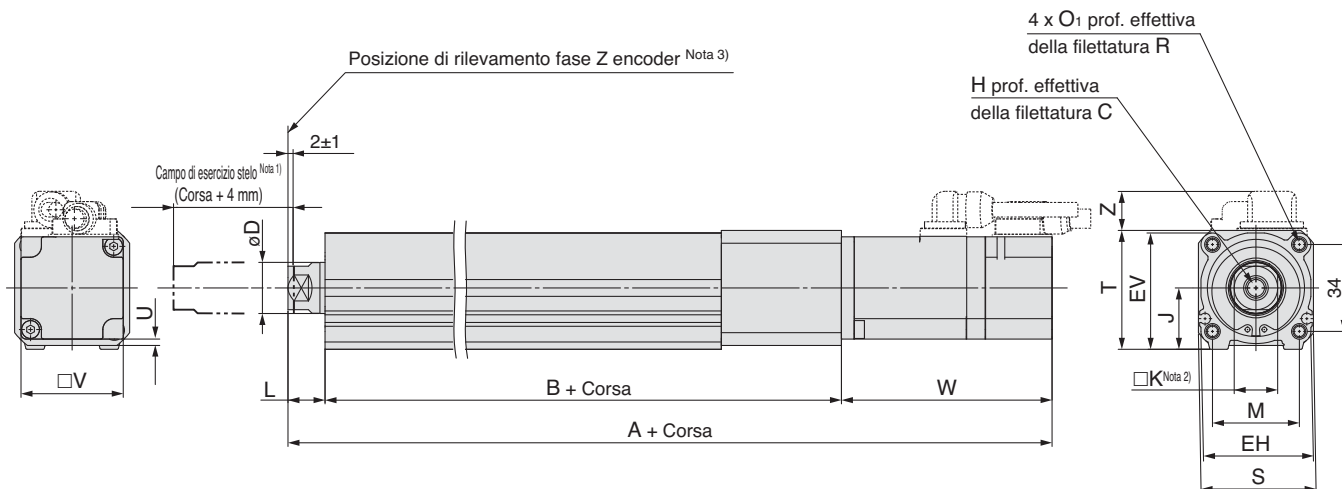
[mm]

Taglia	Campo corse [mm]	A	B	C	D	EH	EV	H	J	K	L	M	O <sub>1</sub>	R	S
25	15 a 100	130.5	116	13	20	44	45.5	M8 x 1.25	24	17	14.5	34	M5 x 0.8	8	46
	105 a 400	155.5	141												
32	20 a 100	148.5	130	13	25	51	56.5	M8 x 1.25	31	22	18.5	40	M6 x 1.0	10	60
	105 a 500	178.5	160												

Taglia	Campo corse [mm]	T	U	Y	V	Encoder incrementale						Encoder assoluto					
						Senza freno			Con freno			Senza freno			Con freno		
						W	X	Z	W	X	Z	W	X	Z	W	X	Z
25	15 a 100	92	1	26.5	40	87	120	14.1	123.9	156.9	15.8	82.4	115.4	14.1	123.5	156.5	15.8
	105 a 400																
32	20 a 100	118	1	34	60	88.2	128.2	17.1	116.8	156.8	17.1	76.6	116.6	17.1	116.1	156.1	17.1
	105 a 500																



Dimensioni: motore in linea



Nota 1) Intervallo entro cui lo stelo può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0. Assicurarsi che il pezzo montato sullo stelo non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.

Nota 2) La prima posizione di rilevamento della fase Z dal fine corsa del lato motore.

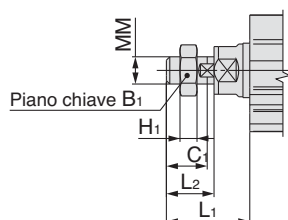
Nota 3) La direzione del piano chiave estremità stelo (□K) varia a seconda dei prodotti.

[mm]

Taglia	Campo corse [mm]	C	D	EH	EV	H	J	K	L	M	O <sub>1</sub>	R	S	T	U
25	15 a 100	13	20	44	45.5	M8 x 1.25	24	17	14.5	34	M5 x 0.8	8	45	46.5	1.5
	105 a 400														
32	20 a 100	13	25	51	56.5	M8 x 1.25	31	22	18.5	40	M6 x 1.0	10	60	61	1
	105 a 500														

Taglia	Campo corse [mm]	B	V	Encoder incrementale						Encoder assoluto					
				Senza freno			Con freno			Senza freno			Con freno		
				A	W	Z	A	W	Z	A	W	Z	A	W	Z
25	15 a 100	136.5	40	238	87	14.6	274.9	123.9	16.3	233.4	82.4	14.6	274.5	123.5	16.3
	105 a 400			263			299.9			258.4			304.5		
32	20 a 100	156	60	262.7	88.2	17.1	291.3	116.8	17.1	251.1	76.6	17.1	290.6	116.1	17.1
	105 a 500			292.7			321.3			281.1			320.6		

Filettatura maschio estremità/LEY <sup>25</sup> □ □ B - □ □ M  
<sub>32</sub> C



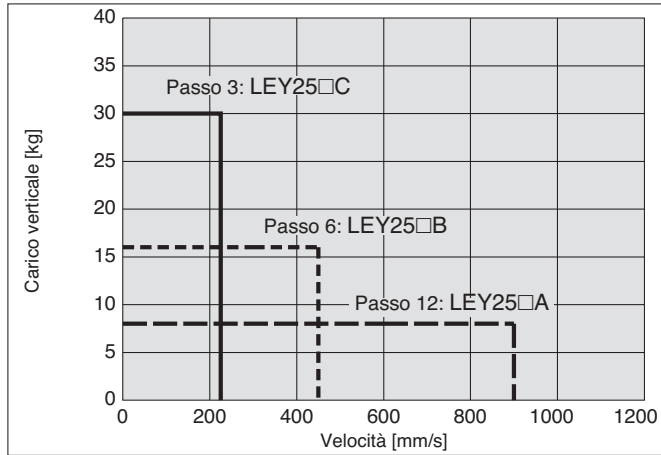
[mm]

Taglia	B <sub>1</sub>	C <sub>1</sub>	H <sub>1</sub>	L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	MM
25	22	20.5	8	38	23.5	M14 x 1.5
32	22	20.5	8	42.0	23.5	M14 x 1.5

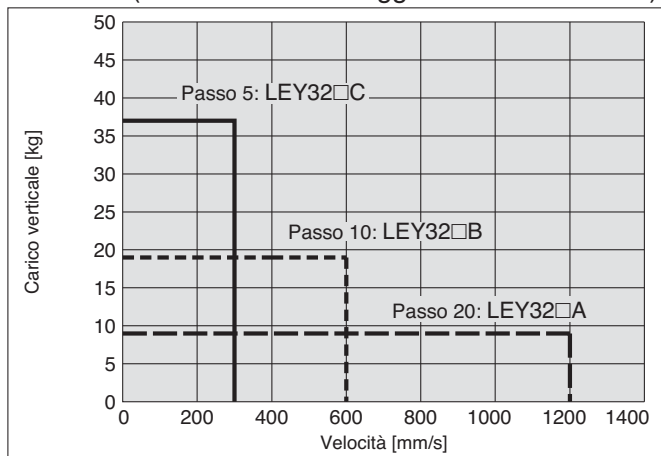
\* La misura L<sub>1</sub> si riferisce a quando l'unità è nella posizione di 0 asse. In questa posizione, 2 mm all'estremità.

## Grafico velocità-carico verticale

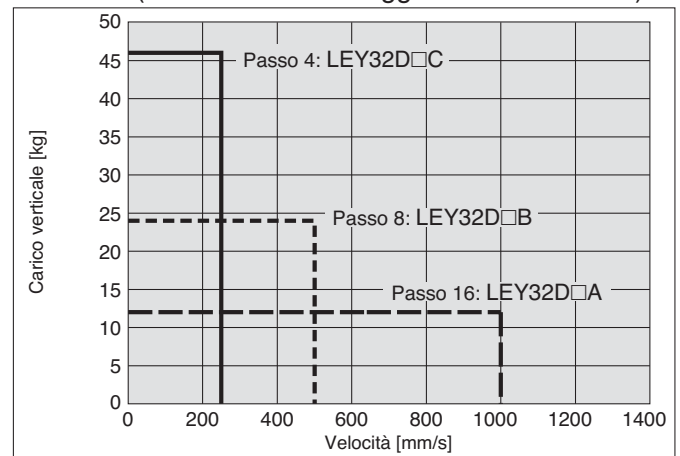
## LEY25□ (Posizione di montaggio motore: parallelo/in linea)



## LEY32□ (Posizione di montaggio motore: Parallelo)



## LEY32D (Posizione di montaggio motore: In linea)



\* Durante il trasferimento verticale del peso del carico, è richiesta "Opzione rigenerazione" secondo le condizioni di carico indicate sotto. Ordinare "Opzione rigenerazione" a parte.

## Condizioni richieste per "Opzione rigenerazione"

Modello	LEY25S <sub>6</sub> <sup>2</sup> /LEY25DS <sub>6</sub> <sup>2</sup>			LEY32S <sub>7</sub> <sup>3</sup> (Parallelo)			LEY32DS <sub>7</sub> <sup>3</sup> (In-linea)			
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
Carico verticale [kg]	8	16	30	9	19	37	12	24	46	
Condizioni carico verticale [kg]	Richiesta <sup>Nota)</sup>			Non necessaria			20 min.	Non necessaria		20 min.

Nota) Per il trasferimento verticale, "Opzione rigenerazione" è necessaria a prescindere dal peso del carico.

## Velocità corsa ammissibile

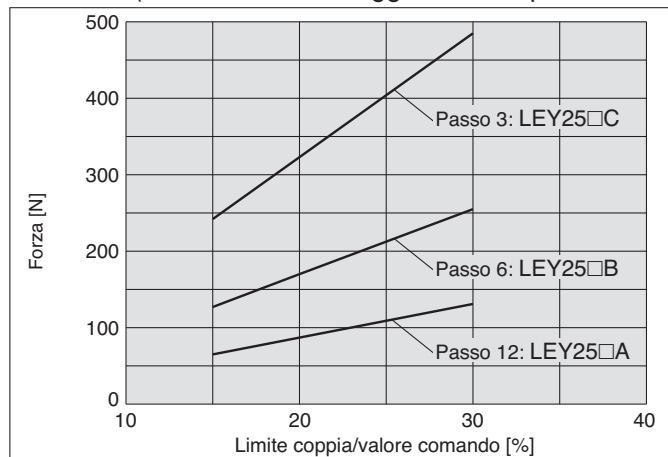
[mm/s]

Modello	Servomotore AC	Passo		Corsa [mm]										
		Simbolo	[mm]	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
LEY25□ (Posizione di montaggio motore: Modello parallelo/in linea)	100 W /□40	A	12	900						600				
		B	6	450						300				
		C	3	225						150				
		(Velocità rotazione motore)		(4500 rpm)						(3000 rpm)				
LEY32□ (Posizione di montaggio motore: Parallelo)	200 W /□60	A	20	1200						800				
		B	10	600						400				
		C	5	300						200				
		(Velocità rotazione motore)		(3600 rpm)						(2400 rpm)				
LEY32D (Posizione di montaggio motore: In linea)	200 W /□60	A	16	1000						640				
		B	8	500						320				
		C	4	250						160				
		(Velocità rotazione motore)		(3750 rpm)						(2400 rpm)				

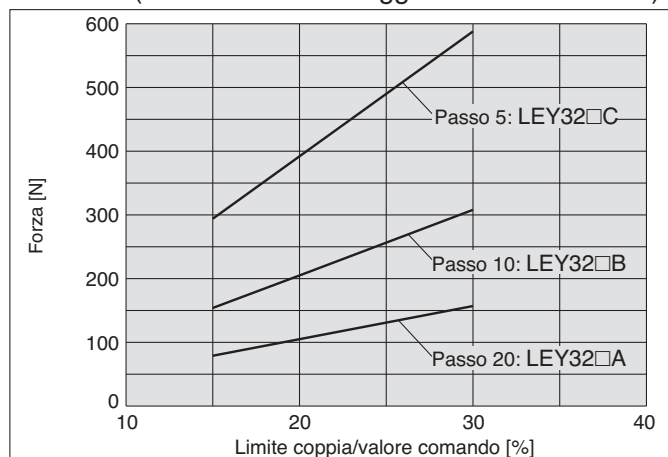


Grafico di conversione forza

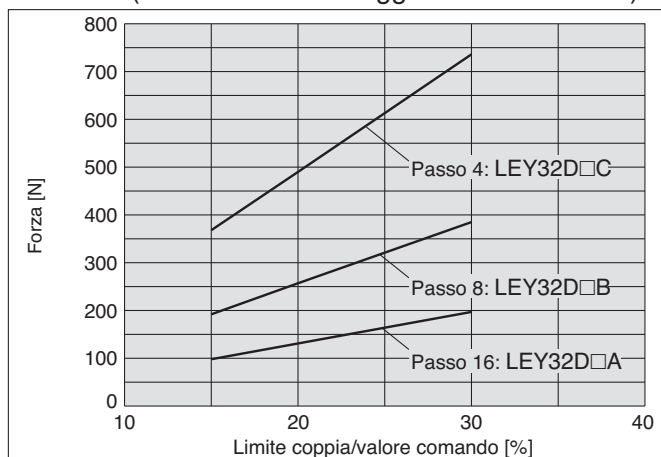
LEY25□ (Posizione di montaggio motore: parallelo/in linea)



LEY32□ (Posizione di montaggio motore: Parallelo)



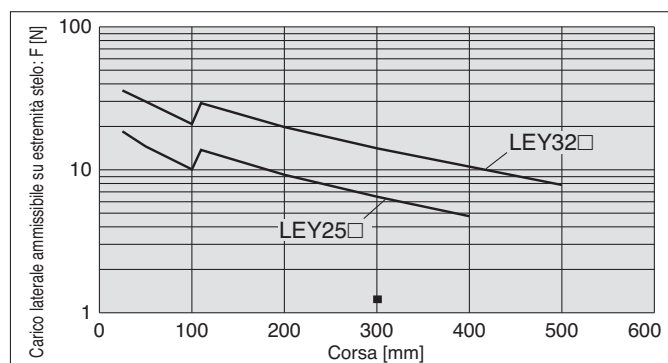
LEY32D (Posizione di montaggio motore: In linea)



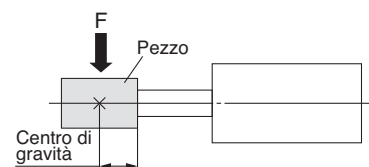
\*1 Tipo di motore: per limite coppia con encoder incrementale, parametro n. PC12/il valore del comando coppia interna deve essere impostato sul 30% max.

\*2 Tipo di motore: per limite coppia con encoder assoluto, parametro n. PC13/il valore del comando uscita massima coppia analogica deve essere impostato sul 30% max.

Carico laterale ammissibile su estremità stelo (guida)



[Corsa]  
= [Corsa prodotto] + [Distanza dall'estremità stelo al centro di gravità del pezzo]



## Slitta elettrica Serie LES

ø8, ø16, ø25



(Eccetto tipo con servomotore AC)



### Caratteristiche

- Facile da impostare e lunga durata.
- Forza, velocità e posizionamento regolabili.
- Disponibili 2 tipi di motore.
- Disponibile modello simmetrico e tipo con motore in linea.

### Codici di ordinazione

**LESH 8 R □ J - 50 □ □ □ - R 1 6P 1 D**

**Taglia**

8
16
25

**Tipo di motore**

—	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)
A	Servomotore (24 VDC)

\* LESH25D con servomotore non disponibile

**Tipo di vite di trasmissione**

Simbolo	Passo vite [mm]		
	LESH8□	LESH16□	LESH25□
K	4	5	8
J	8	10	16

**Tipo a traslazione elettrica**

R	Modello standard
D	Tipo con motore in linea
L	Tipo simmetrico

**Corsa**

Modello	Corsa [mm]			
	50	75	100	150
LESH8D	●	●	—	—
LESH8L, LESH8R	○	●	—	—
LESH16D	●	—	●	—
LESH16L, LESH16R	○	—	●	—
LESH25R, LESH25L	●	—	●	●

● Con bloccaggio/senza bloccaggio  
○ Solo senza bloccaggio

**Motore con freno**

—	Senza freno
B	Con freno (Nota 1)

Nota 1) Non applicabile ad una corsa di 50 con corpo taglia 8 e 16.□R e LESH□L

**Montaggio controllore**

—	Montaggio con viti
D (Nota)	Montaggio guida DIN

Nota) Guida DIN non compresa. Ordinarla a parte

**Lunghezza cavo I/O**

—	Senza cavo
1	1.5 m
3	3 m
5	5 m

**Tipo di controllore**

—	Senza controllore
1N	Con controllore senza programmazione (NPN)
1P	Con controllore senza programmazione (PNP)
6N	Con controllore (NPN)
6P	Con controllore (PNP)

**Lunghezza cavo cilindro**

—	Senza cavo
1	1.5 m
3	3 m
5	5 m

Nota 4) Altre lunghezze si realizzano su richiesta.

**Tipo di cavo cilindro**

—	Senza cavo
S	Cavo standard
R	Cavo robotico (cavo flessibile)

**Montaggio**

—	Senza supporto laterale
H	Con supporto laterale (4 pz.)

Nota 3) Applicabile solo a LESH□D.

**Corpo**

—	Base
S	Specifica antipolvere (Nota 2)

Nota 2) Sulla testata anteriore è montato un raschiastelo.

### Raccomandazione prodotto



I prodotti in stock possono essere soggetti a modifiche senza preavviso

Componenti in stock per consegna rapida

LESH8RJ-75-R36P3	LESH16RK-100-R36P3	LESH25RJ-150B-R36P3
LESH16RJ-100-R36P3	LESH25RK-150-R36P3	LESH8RK-75B-R36P3
LESH25RJ-150-R36P3	LESH8RJ-75B-R36P3	LESH16RK-100B-R36P3
LESH8RK-75-R36P3	LESH16RJ-100B-R36P3	LESH25RK-150B-R36P3



### Prodotti correlati

- Serie LEC - Controllore - pagina 1018
- Serie LECP1 - Controllore - pagina 1014
- Serie LEH - Pinze elettriche - pagina 999
- Serie LEJ - Cilindri senza stelo ad alta rigidità - pagina 914
- Serie LEF - Cilindri senza stelo - pagina 927
- Serie LEY - Cilindri con stelo - pagina 943
- Serie LER - Attuatori elettrici rotanti - pagina 993



Per maggiori opzioni e informazioni sui prodotti, consultare il nostro catalogo o visitare il nostro sito.



## Specifiche

### Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello		LESH8□		LESH16□		LESH25□	
Corsa [mm]		50, 75		50, 100		50, 100, 150	
Carico [kg] <sup>Nota 1) Nota 3)</sup>	Orizzontale	2	1	6	4	9	6
	Verticale	0.5	0.25	2	1	4	2
Forza di spinta [N] da 30% a 70% <sup>Nota 2) Nota 3)</sup>		6 a 15	4 a 10	23.5 a 55	15 a 35	77 a 180	43 a 100
Velocità [mm/s] <sup>Nota 1) Nota 3)</sup>		10 a 200	20 a 400	10 a 200	20 a 400	10 a 150	20 a 400
Velocità di spinta [mm/s]		10 a 20	20	10 a 20	20	10 a 20	20
Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]		5,000					
Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.05					
Passo vite [mm]		4	8	5	10	8	16
Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 4)</sup>		50/20					
Funzionamento		Vite di scorrimento + cinghia (tipo R/L), vite di scorrimento (tipo D)					
Tipo di guida		Guida lineare (tipo a ricircolo di sfere)					
Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40					
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)					
Taglia motore		□20		□28		□42	
Tipo di motore		Motore passo-passo (Servo/24 VDC)					
Encoder		Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)					
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%					
Assorbimento [W] <sup>Nota 5)</sup>		20		43		67	
Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 6)</sup>		7		15		13	
Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 7)</sup>		35		60		74	
Peso del controllore [kg]		Tipo con inserimento punti di posizionamento: 0.15 (tipo a montaggio con viti), 0.17 (tipo a montaggio guida DIN)/Tipo senza programmazione: 0.13					
Tipo		Meccanismo frenante attivo senza alimentazione					
Forza di tenuta [N]		24	2.5	300	48	500	77
Assorbimento [W] <sup>Nota 9)</sup>		4		3.6		5	
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%					

Nota 1) La velocità dipende dal carico. Consultare il "Grafico velocità-carico".

Nota 2) La precisione della forza di spinta è ±20% (F.S.).

Nota 3) La velocità e la forza possono variare a seconda della lunghezza del cavo, del carico e delle condizioni di montaggio. Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m (a 15 m: ridotto del 20%).

Nota 4) Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con la slitta in stato iniziale).

Resistenza all'urto: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto della slitta sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con la slitta in stato iniziale).

Nota 5) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 6) L'assorbimento in standby durante il funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento, eccetto durante il controllo e regolazione della forza di spinta.

Nota 7) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 8) Solo con freno

Nota 9) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

## Specifiche

## Servomotore (24 VDC)

Modello		LESH8□A		LESH16□A		LESH25 <sup>R</sup> A <sup>Nota 1)</sup>		
Specifiche attuatore	Corsa [mm]	50, 75		50, 100		50, 100, 150		
	Carico [kg]	Orizzontale	2	1	5	2.5	6	4
		Verticale	0.5	0.25	2	1	2.5	1.5
	Forza di spinta [N] da 50% a 100% <sup>Nota 2)</sup>	7.5 a 11	5 a 7.5	17.5 a 35	10 a 20	18 a 36	12 a 24	
	Velocità [mm/s]	10 a 200	20 a 400	10 a 200	20 a 400	10 a 150	20 a 400	
	Velocità di spinta [mm/s] <sup>Nota 2)</sup>	10 a 20	20	10 a 20	20	10 a 20	20	
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s <sup>2</sup> ]	5,000						
	Ripetibilità di posizionamento [mm]	±0.05						
	Passo vite [mm]	4	8	5	10	8	16	
	Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <sup>Nota 3)</sup>	50/20						
Funzionamento	Vite di scorrimento + cinghia (tipo R/L), vite di scorrimento (tipo D)							
Tipo di guida	Guida lineare (tipo a ricircolo di sfere)							
Campo temperatura d'esercizio [°C]	5 a 40							
Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)							
Specifiche elettriche	Taglia motore	□20		□28		□42		
	Uscita motore [W]	10		30		36		
	Tipo di motore	Servomotore (24 VDC)						
	Encoder	Fase A/B/Z incrementale (800 impulsi/giro)						
	Tensione nominale [V]	24 VDC ±10%						
	Assorbimento [W] <sup>Nota 4)</sup>	58		84		144		
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <sup>Nota 5)</sup>	4 (orizzontale)/7 (verticale)		2 (orizzontale)/15 (verticale)		4 (orizzontale)/43 (verticale)		
	Assorbimento max. momentaneo [W] <sup>Nota 6)</sup>	84		124		158		
	Peso del controllore [kg]	Tipo con inserimento punti di posizionamento: 0.15 (tipo a montaggio con viti), 0.17 (tipo a montaggio guida DIN)/Tipo senza programmazione: 0.13						
	Specifiche unità freno	Tipo	Meccanismo frenante attivo senza alimentazione					
Forza di tenuta [N]		24	2.5	300	48	500	77	
Assorbimento [W] <sup>Nota 8)</sup>		4		3.6		5		
Tensione nominale [V]		24 VDC ±10%						

Nota 1) LESH25DA non è disponibile.

Nota 2) Per LESH8□A, il campo della forza di spinta è compreso tra 50 e 75%. La precisione della forza di spinta è ±20% (F.S.).

Nota 3) Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con la slitta in stato iniziale).

Resistenza all'urto: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto della slitta sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con la slitta in stato iniziale).

Nota 4) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.

Nota 5) L'assorbimento in standby durante il funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento, eccetto durante il controllo e regolazione della forza di spinta.

Nota 6) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

Nota 7) Solo con freno

Nota 8) Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.

## Peso

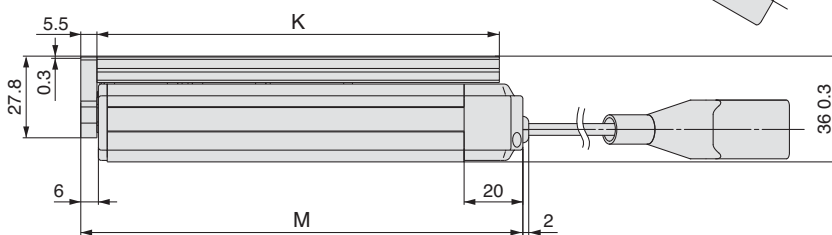
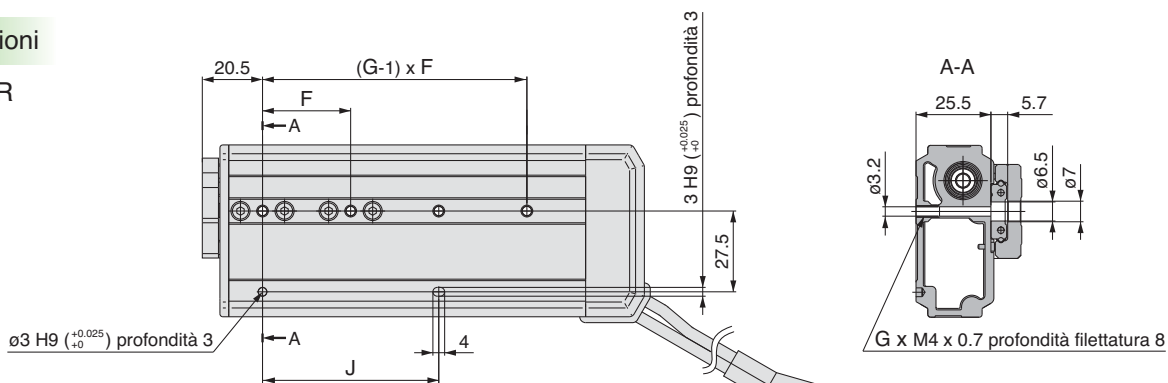
## Motore passo-passo (servo/24 VDC), servomotore (24 VDC) comune

Modello		Tipo base (tipo R)/tipo simmetrico (tipo L)						Tipo con motore in linea (tipo D)							
		LESH8 <sup>R</sup> (A)		LESH16 <sup>R</sup> (A)		LESH25 <sup>R</sup> (A)		LESH8D(A)		LESH16D(A)		LESH25D			
Corsa [mm]		50	75	50	100	50	100	150	50	75	50	100	150		
Peso [kg]	Senza freno	0.55	0.70	1.15	1.60	2.50	3.30	4.26	0.57	0.70	1.25	1.70	2.52	3.27	3.60
	Con freno	—	0.79	—	1.71	2.84	3.64	4.60	0.66	0.79	1.36	1.81	2.86	3.61	3.94

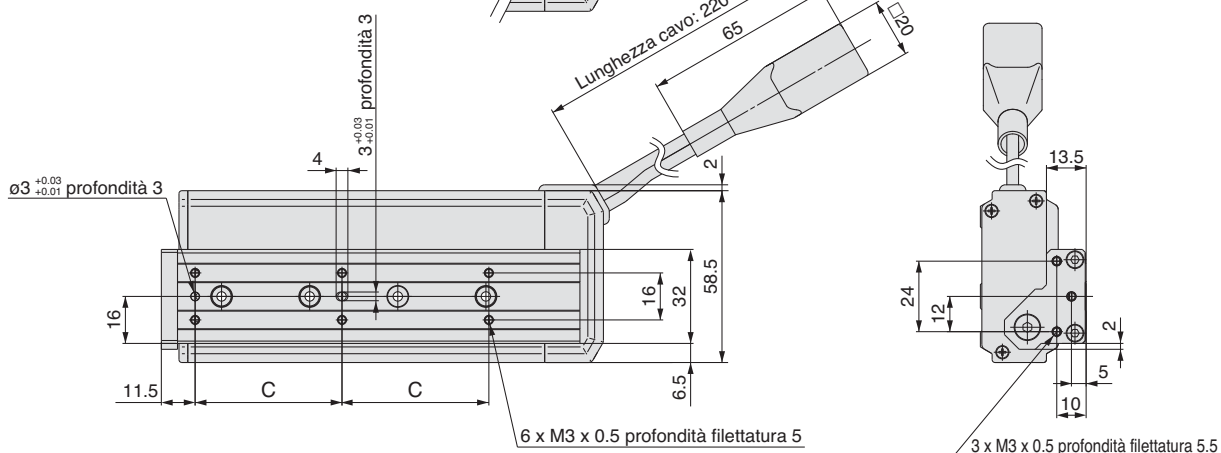
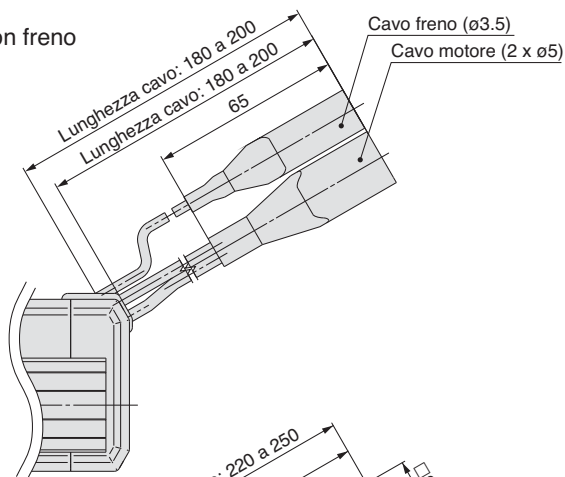


Dimensioni

LESH8R



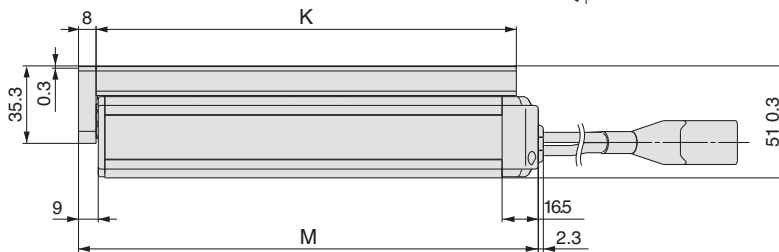
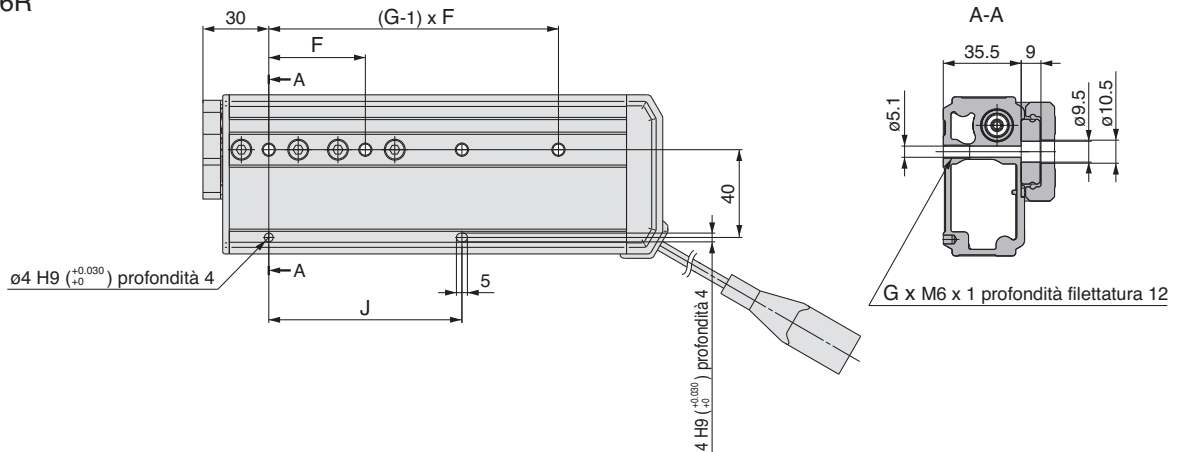
Con freno



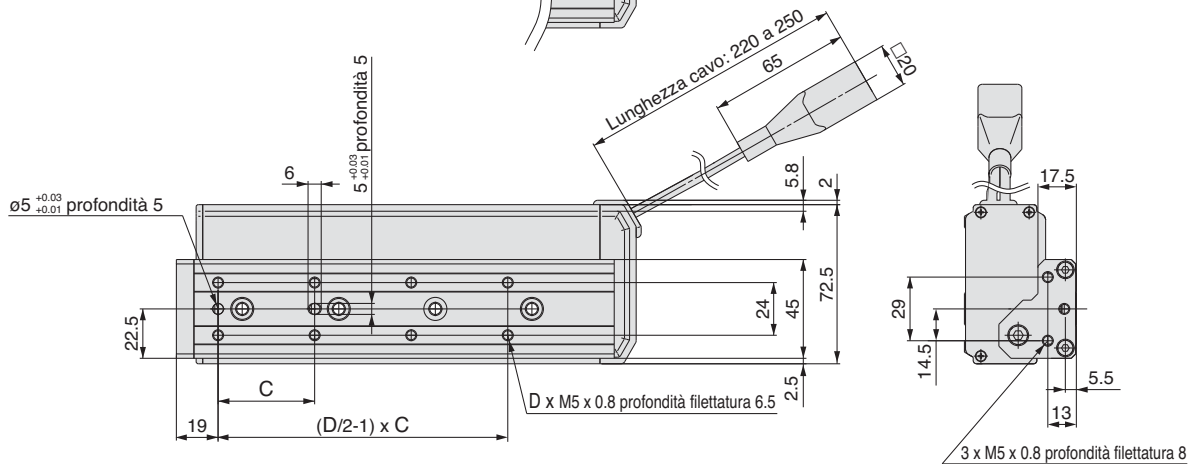
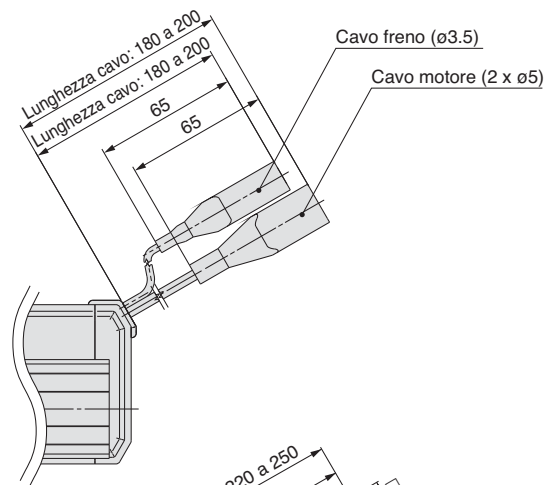
Modello	C	F	G	J	K	M
LESH8R□□-50□□-R□□□□	46	29	3	58	111	124.5
LESH8R□□-75□□-R□□□□	50	30	4	60	137	150.5

## Dimensioni

## LESH16R



## Con freno

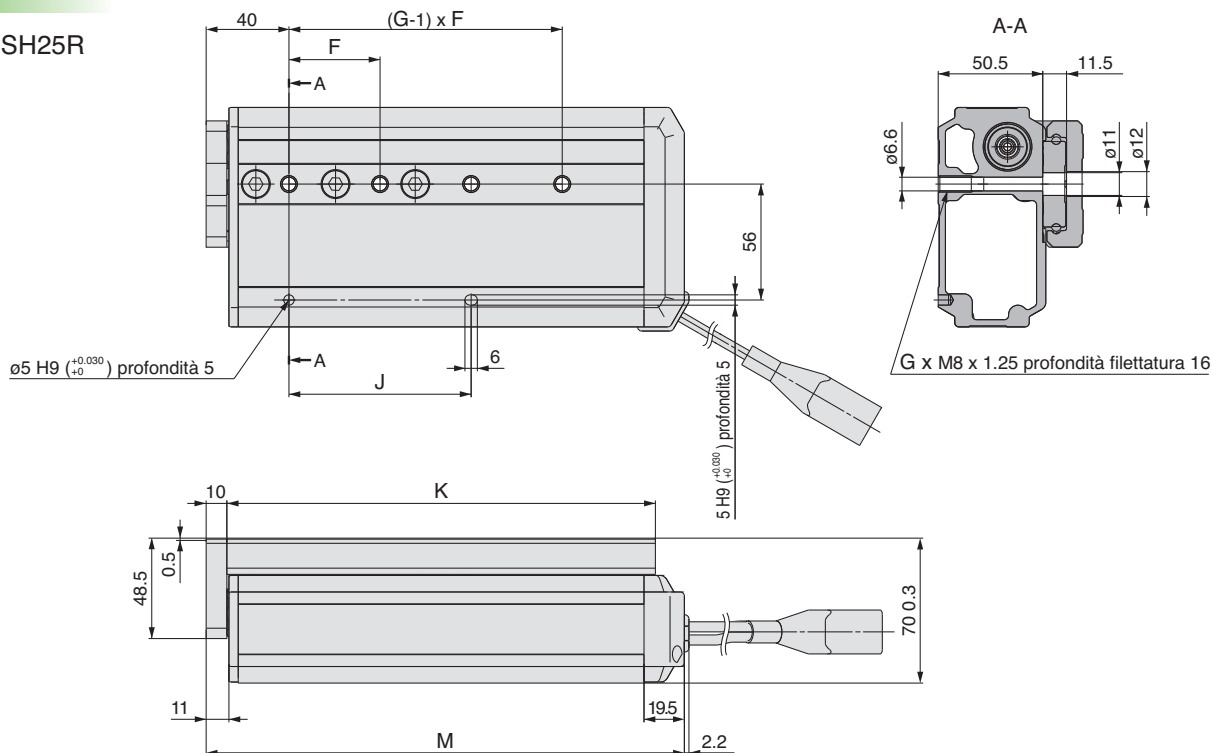


Modello	C	D	F	G	J	K	M
LESH16R□□-50□□-R□□□□	40	6	45	2	45	116.5	134.5
LESH16R□□-100□□-R□□□□	44	8	44	4	88	191.5	209.5

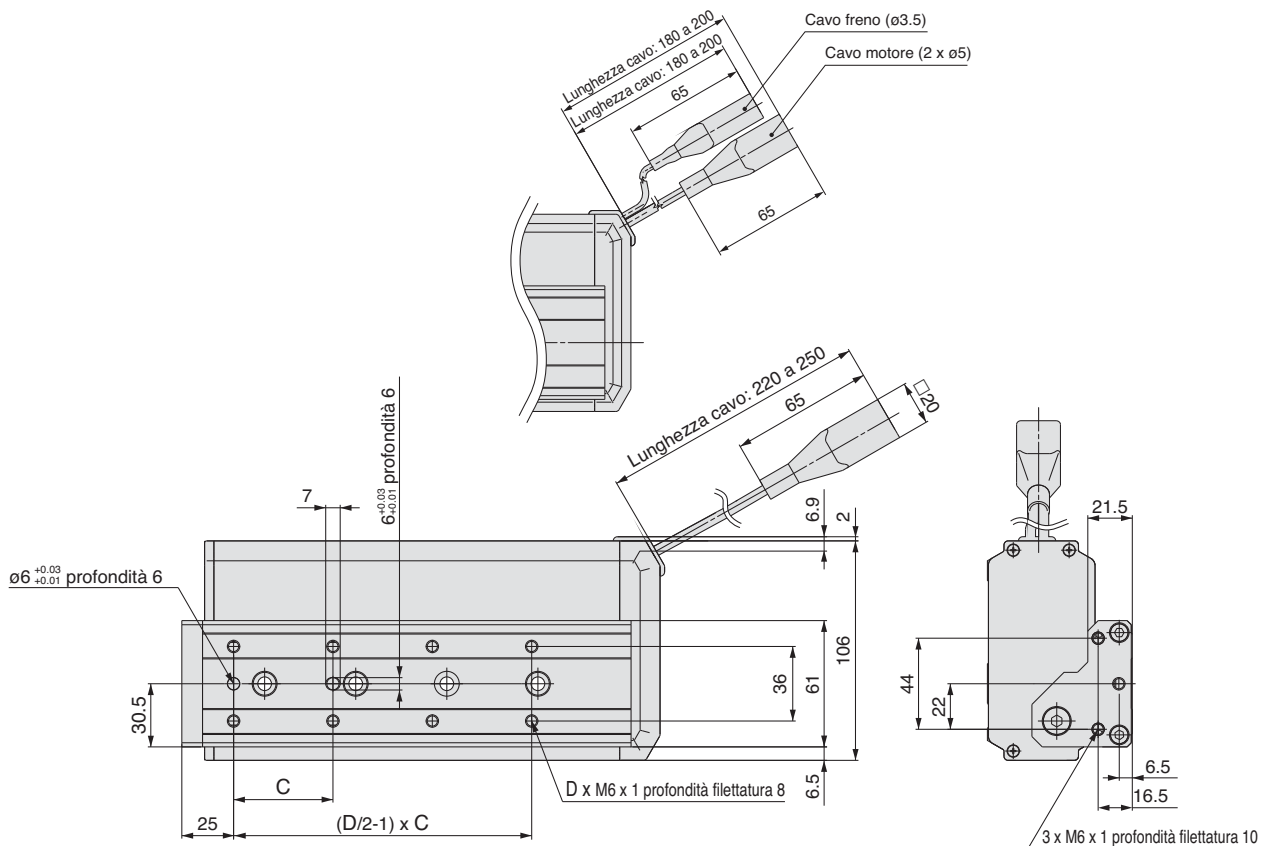


Dimensioni

LESH25R



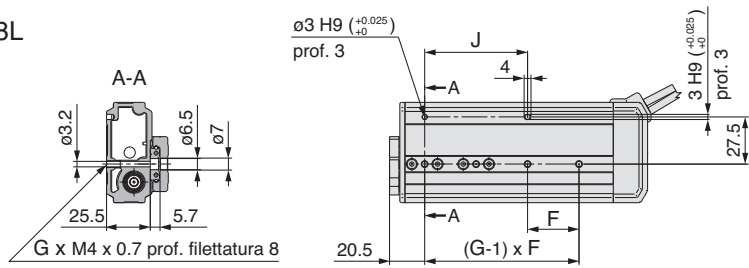
Con freno



Modello	C	D	F	G	J	K	M
LESH25R□□-50□□-R□□□□	75	4	80	2	80	143	167
LESH25R□□-100□□-R□□□□	48	8	44	4	88	207	231
LESH25R□□-150□□-R□□□□	65	8	66	4	132	285	309

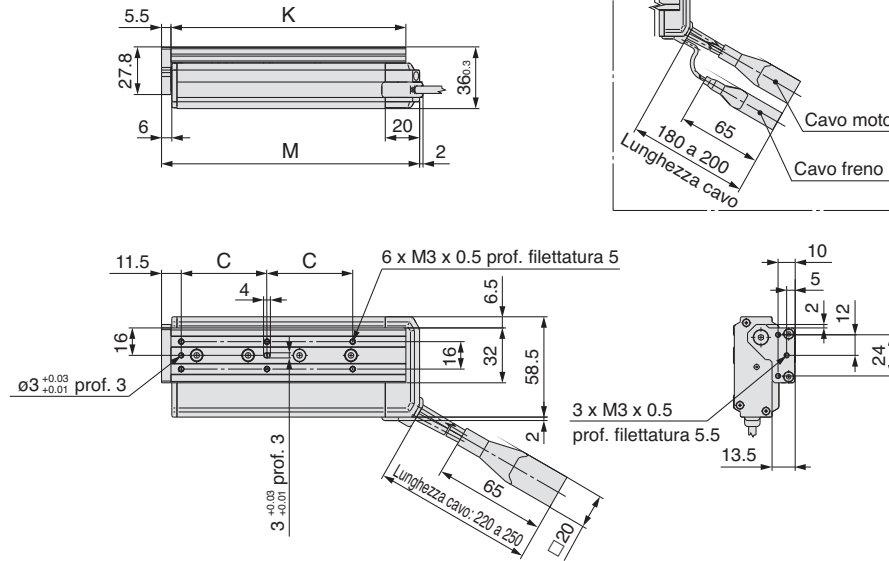
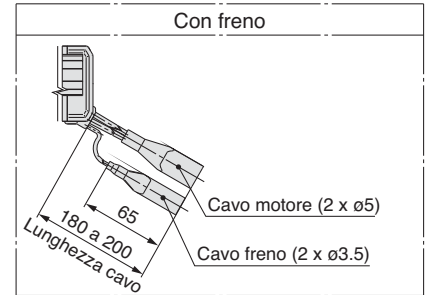
## Dimensioni

## LESH8L

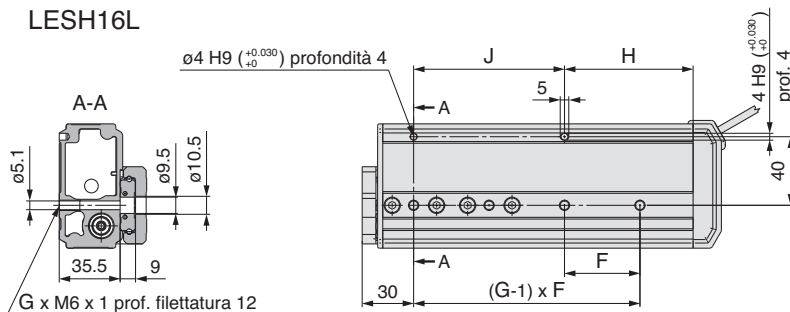


Modello	C	F	G	J
LESH8L□□-50□□-R□□□□	46	29	3	58
LESH8L□□-75□□-R□□□□	50	30	4	60

Modello	K	M
LESH8L□□-50□□-R□□□□	111	124.5
LESH8L□□-75□□-R□□□□	137	150.5

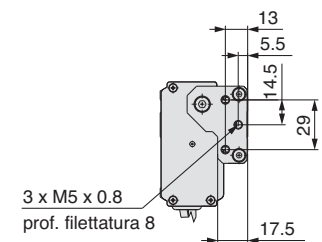
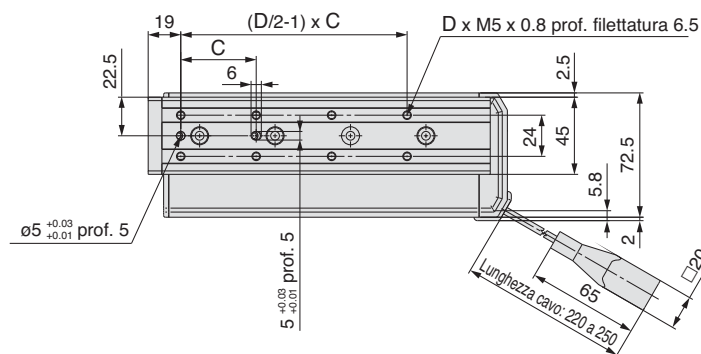
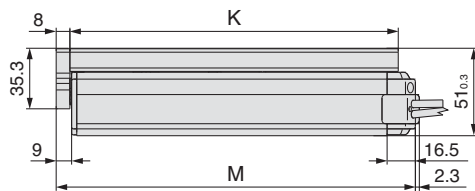


## LESH16L



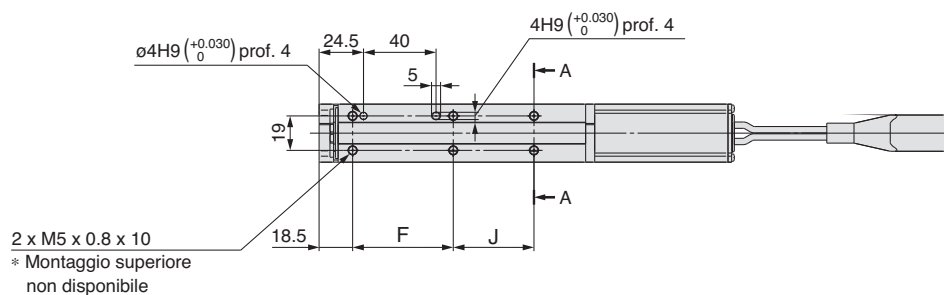
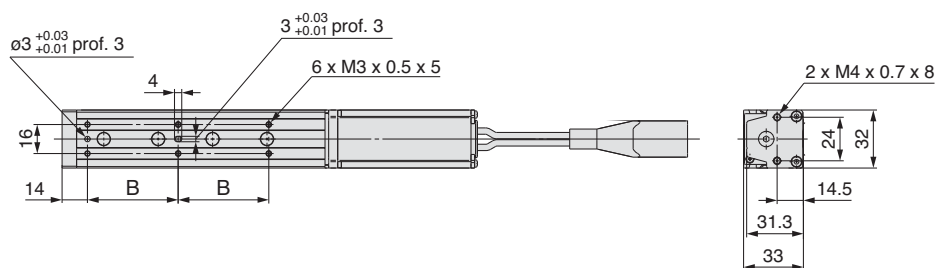
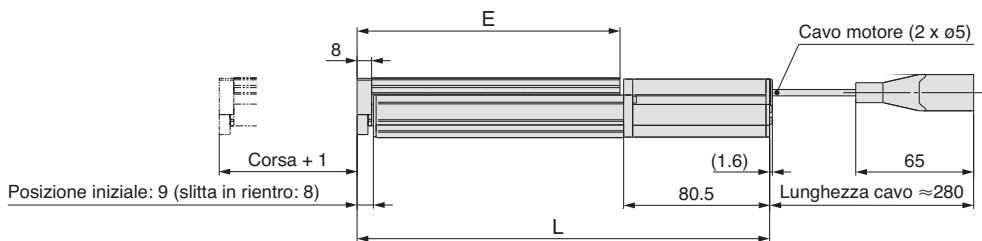
Modello	C	D	F	G	H
LESH16L□□-50□□-R□□□□	40	6	45	2	43
LESH16L□□-100□□-R□□□□	44	8	44	4	75

Modello	J	K	M
LESH16L□□-50□□-R□□□□	45	116.5	134.5
LESH16L□□-100□□-R□□□□	88	191.5	209.5



Dimensioni

LESH8D

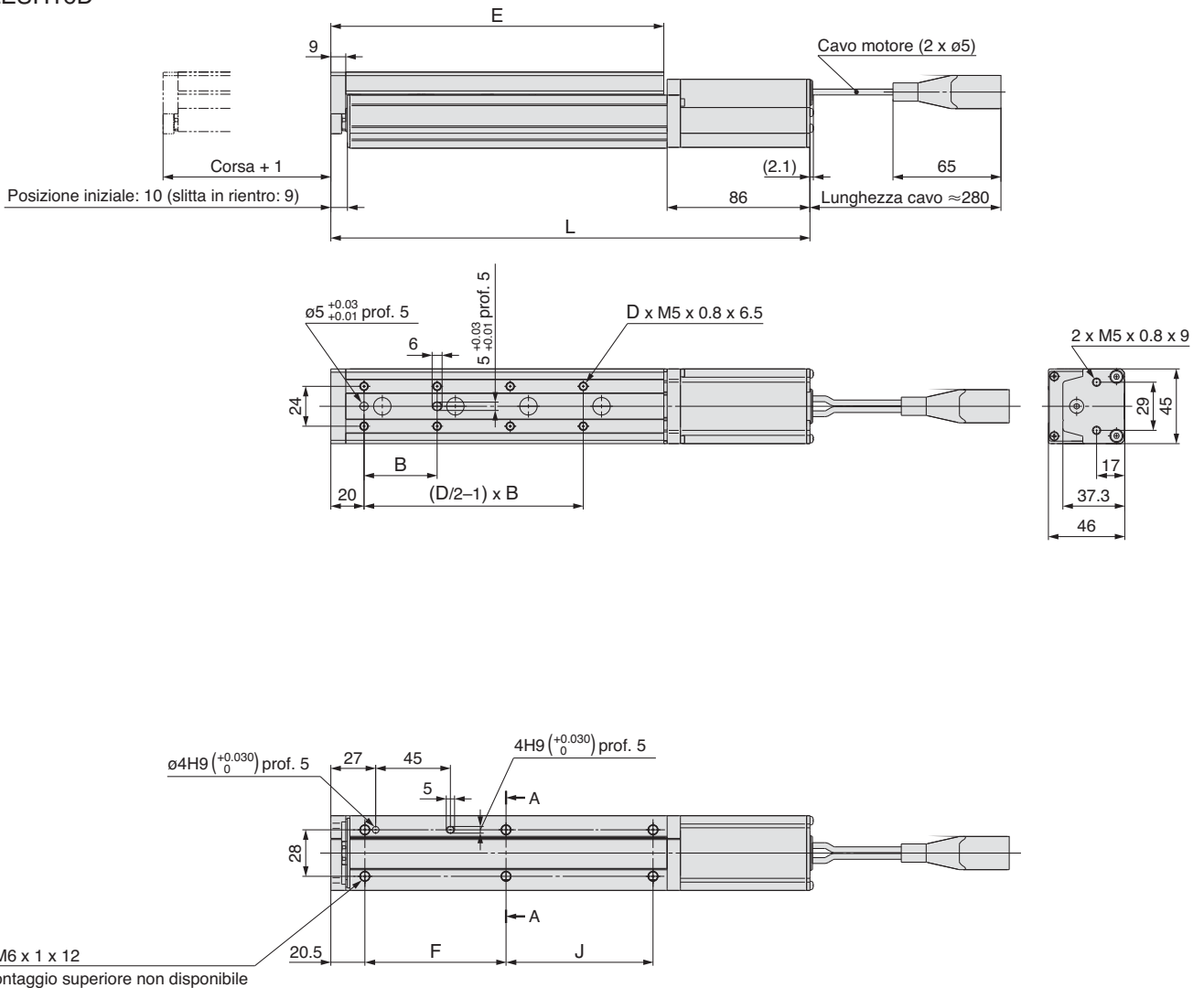


Modello	L	B	E	F	J
LESH8D□□-50□□-□□□□□□	201.5	46	119	54.5	19.5
LESH8D□□-50B□□-□□□□□□	255				
LESH8D□□-75□□-□□□□□□	227.5	50	145	55.5	44.5
LESH8D□□-75B□□-□□□□□□	281				

\* L è il valore della posizione iniziale.

## Dimensioni

## LESH16D



Modello	L	B	D	E	F	J
LESH16D□□-50□□-□□□□□□	219.5	40	6	125.5	65	39.5
LESH16D□□-50B□□-□□□□□□	283					
LESH16D□□-100□□-□□□□□□	288.5	44	8	200.5	85	88.5
LESH16D□□-100B□□-□□□□□□	352					

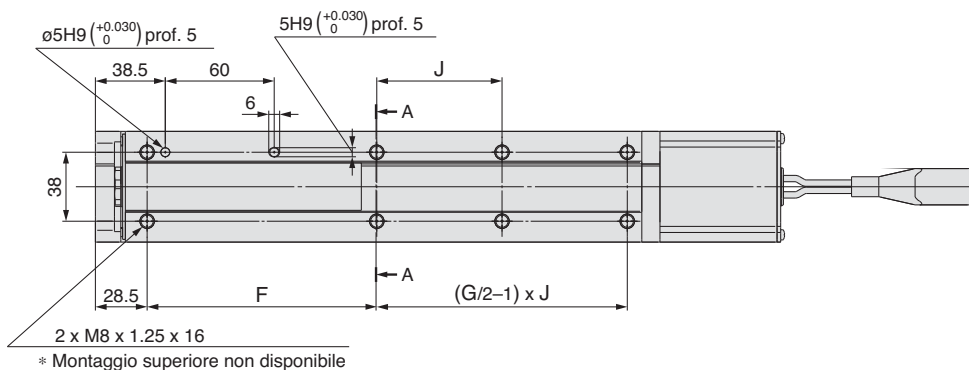
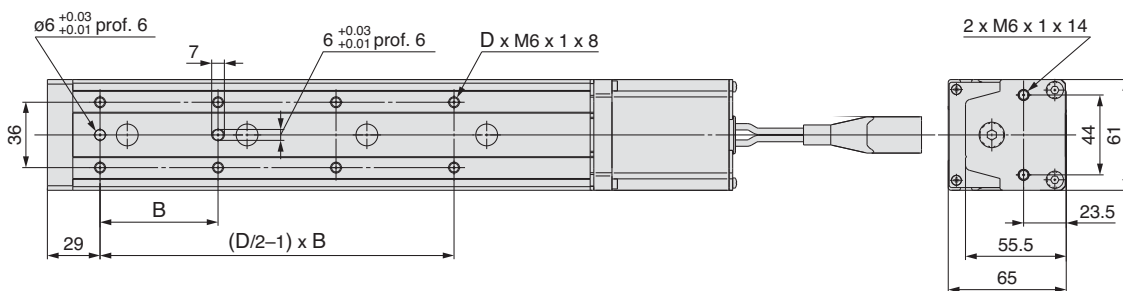
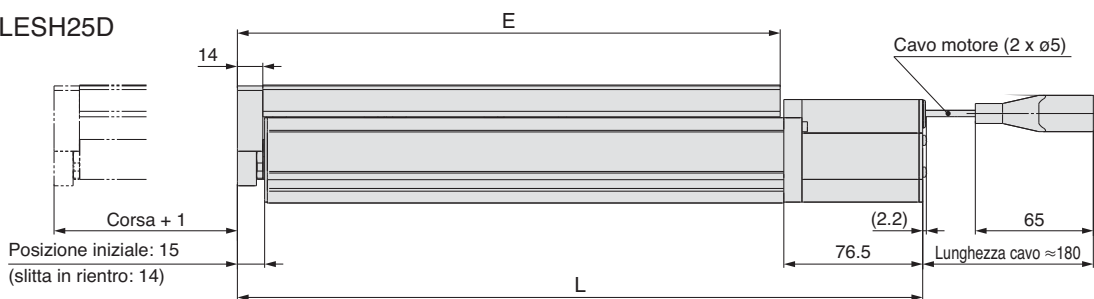
\* L è il valore della posizione iniziale.





Dimensioni

LESH25D



Modello	L	B	D	E	F	G	J
LESH25D□□-50□□-□□□□□□	237.5	75	4	157	84	4	40.5
LESH25D□□-50B□□-□□□□□□	278						88
LESH25D□□-100□□-□□□□□□	299.5	48	8	221	98.5	6	88
LESH25D□□-100B□□-□□□□□□	340						69
LESH25D□□-150□□-□□□□□□	377.5	65		299	126.5		
LESH25D□□-150B□□-□□□□□□	418						

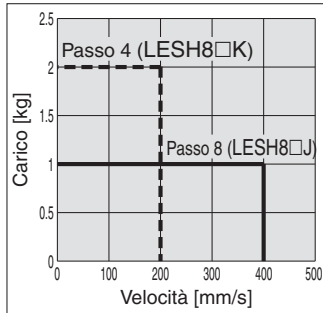
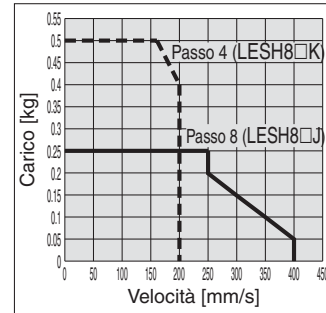
\* L è il valore della posizione iniziale.

Specifiche Attuatori

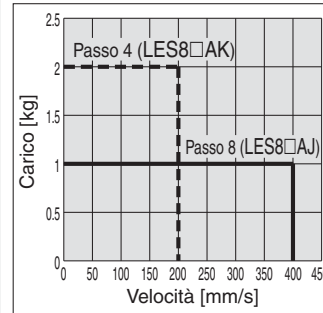
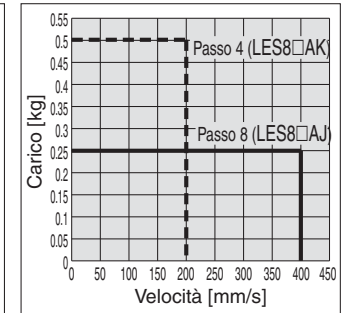
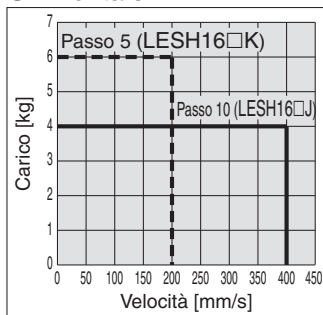
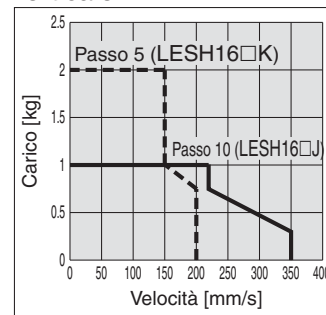
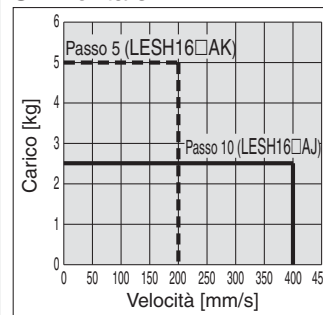
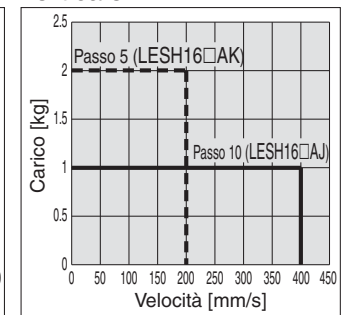
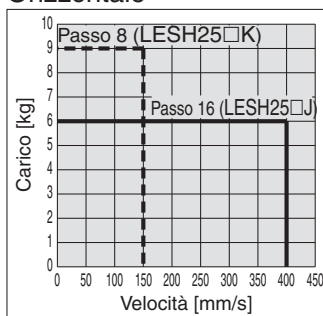
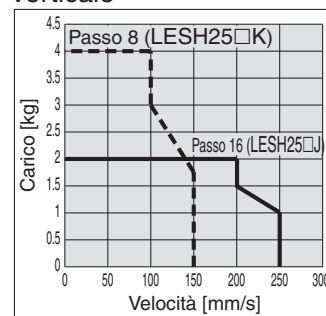
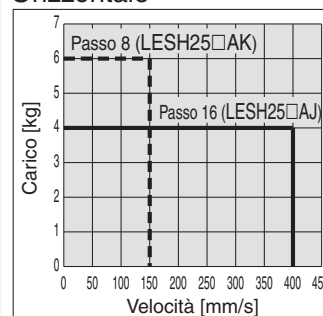
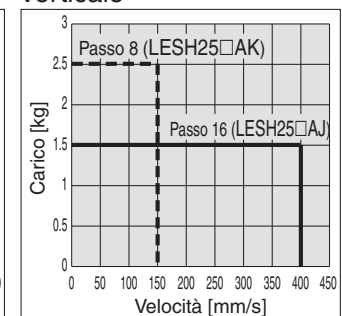
## Grafico guida velocità-carico

**Motore passo-passo (Servo/24 VDC)**

\* Il seguente grafico mostra i valori nel momento in cui la forza di posizionamento si trova al 100%.

**LESH8□**
**Orizzontale**

**Verticale**

**Servomotore (24 VDC)**

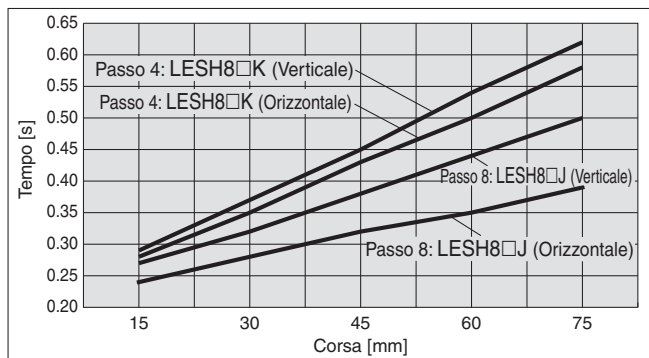
\* Il seguente grafico mostra i valori nel momento in cui la forza di posizionamento si trova al 250%.

**LESH8□A**
**Orizzontale**

**Verticale**

**LESH16□**
**Orizzontale**

**Verticale**

**LESH16□A**
**Orizzontale**

**Verticale**

**LESH25□**
**Orizzontale**

**Verticale**

**LESH25□A**
**Orizzontale**

**Verticale**


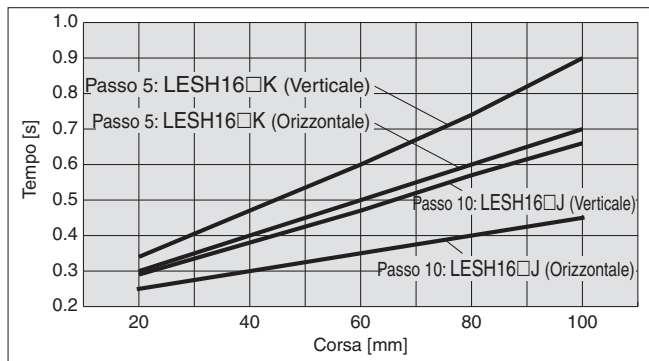
Durata del ciclo (guida)

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

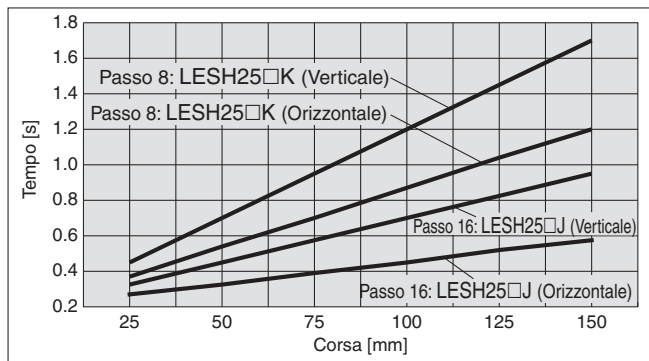
LESH8□



LESH16□

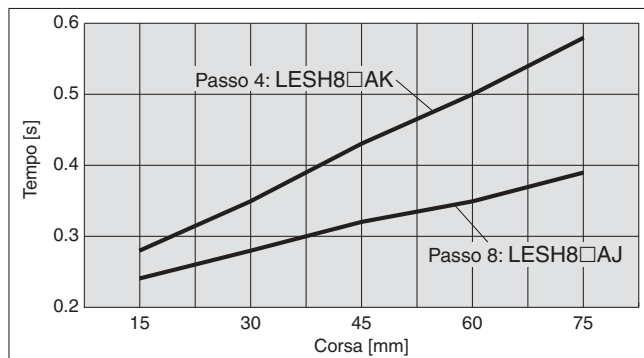


LESH25□

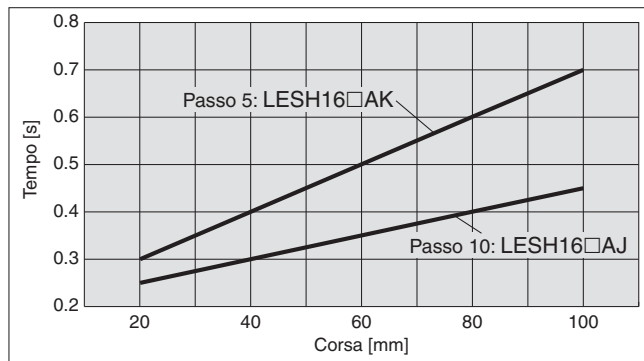


Servomotore (24 VDC)

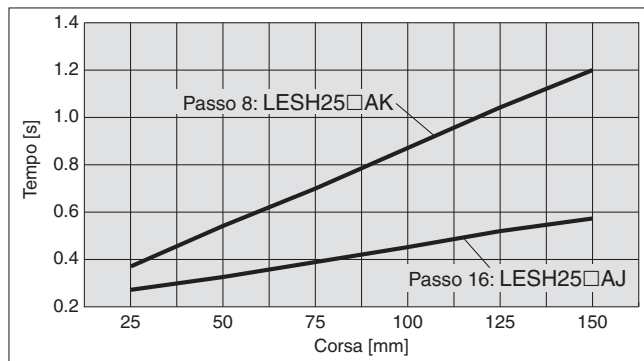
LESH8□A



LESH16□A



LESH25<sup>R</sup>□A



Condizioni di esercizio

Peso del pezzo: Max. carico

Velocità: Max. velocità

Accelerazione/

Decelerazione: 5000 mm/s<sup>2</sup>

In posizione: 0.5

Momento dinamico ammissibile

Modello		LESH8		LESH16		LESH25		
Corsa	[mm]	50	75	50	100	50	100	150
Mp	[N·m]	11		26	43	77	112	155
My	[N·m]	11						
Mr	[N·m]	12		48		146	177	152

Specifiche Attuatori

## Momento dinamico ammissibile

Orientamento	Direzione di sporgenza del carico m : Carico [kg] Me : Momento dinamico ammissibile [N·m] L : Sporgenza totale dal centro di gravità del pezzo [mm]	Modello		
		LESH8	LESH16	LESH25
Orizzontale	<p>Mp Mep</p>			
	<p>My Mey</p>			
	<p>Mr Mer</p>			
Verticale	<p>Mp Mep</p>			
	<p>My Mey</p>			



## Attuatore elettrico senza stelo Serie E-MY2



### Caratteristiche

- Cilindro senza stelo ad azionamento elettrico.
- Trasferimento senza urti.
- Controllo della velocità e riproducibilità.
- Possibilità di arresto in 3 punti (entrambe le estremità e 1 posizione intermedia) o in 5 punti (entrambe le estremità e 3 posizioni intermedie). Arresto in 6 punti su richiesta.
- Utilizzo facilitato. Non è necessaria la programmazione.
- Unità di controllo integrato o remoto.
- Varie configurazioni di posizionamento motore.
- Ripetibilità di posizionamento: 0.01 mm (entrambe le estremità) e 0.1 mm (arresti intermedi).
- È possibile aggiungere i sensori tradizionali per il posizionamento programmabile.

### Codici di ordinazione

Modello a controllo integrato: E-MY2 C 16 [ ] [ ] - 100 [ ] TA P [ ]

Modello a controllo remoto: E-MY2 C 16 [ ] [ ] - 100 [ ] TA P [ ] Z - Q

**Guida**

B	Tipo base
C	Guida a cuscinetti incrociati
H	Guida lineare - asse singolo
HT	Guida lineare - asse doppio

**Misura nominale**

16
25

**Specifiche della velocità [mm/s]**

L	Bassa	10 a 1000
M	Media	50 a 1000
-	Standard	100 a 1000
H	Alta*	200 a 2000

\* Specifica alta velocità solo per le serie E-MY2H e E-MY2HT

**Specifiche di carico [kg]**

Simbolo	Specifiche di carico
D	Carico leggero
E	Carico medio
-	Carico standard
Q	Carico pesante

**Corsa**  
Consultare la tabella "Corsa standard".  
(Solo il tipo B)

**Unità di regolazione corsa**

-	-
M	Lato motore
E	Lato finale
W	Su ambi i lati

**Posizionamento motore**  
Vedere tabella sotto

T, D	E-MY2B
TA, DA, TB, DB	E-MY2C/H/HT

**Lunghezza cavo**

M	1 m
L	3 m
Z	5 m

**Numero di punti con possibilità d'arresto per posizionamento**

-	Tipo con arresto in 3 punti
A	Tipo con arresto in 5 punti

**Tipo di uscita**

N	NPN
P	PNP

### Prodotto raccomandato



Componenti in stock per consegna rapida

I prodotti in stock possono essere soggetti a modifiche senza preavviso

E-MY2B25-200TPA	E-MY2B25-600TPA	E-MY2C16-300TAPA	E-MY2C25-500TAPAZ-Q	E-MY2H25-300TAP	E-MY2H25-500TAPA
E-MY2B25-300TPA	E-MY2B25-700TPA	E-MY2C16-400TAPA	E-MY2H16-100TAPAL-Q	E-MY2H25-300TAPA	E-MY2H25-600TAP
E-MY2B25-400TPA	E-MY2B25-1000TPA	E-MY2C16-500TAPA	E-MY2H16-300TAPA	E-MY2H25-400TAP	
E-MY2B25-500TPA	E-MY2C16-200TAPA	E-MY2C25-500TAP	E-MY2H16-400TAP	E-MY2H25-500TAP	

### Specifiche elettriche

Tensione di azionamento	Tensione d'alimentazione	24 VDC 10%
	Assorbimento	Corrente nominale 2.5 A (max. 5 A: 2 s max) a 24 VDC
Assorbimento	Tensione d'alimentazione	24 VDC 10%
	Assorbimento	30 mA a 24 VDC e capacità di carico in uscita
Capacità segnale in ingresso	6 mA max. a 24 VDC/1 circuito (comando fotoaccoppiatore)	
Capacità segnale in uscita	30 VDC max., 20 mA max./1 circuito (uscita scarico aperto)	
Rilevamento di funzionamenti anomali	Arresto esterno, deviazione d'uscita, deviazione alimentazione, deviazione azionamento, deviazione temperatura, deviazione corsa, deviazione motore, deviazione controllore	



### Sensori

- D-M9PWL (LED bicolore PNP)

Nota) Per maggiori opzioni, andare alla sezione Sensori, pagina 1025

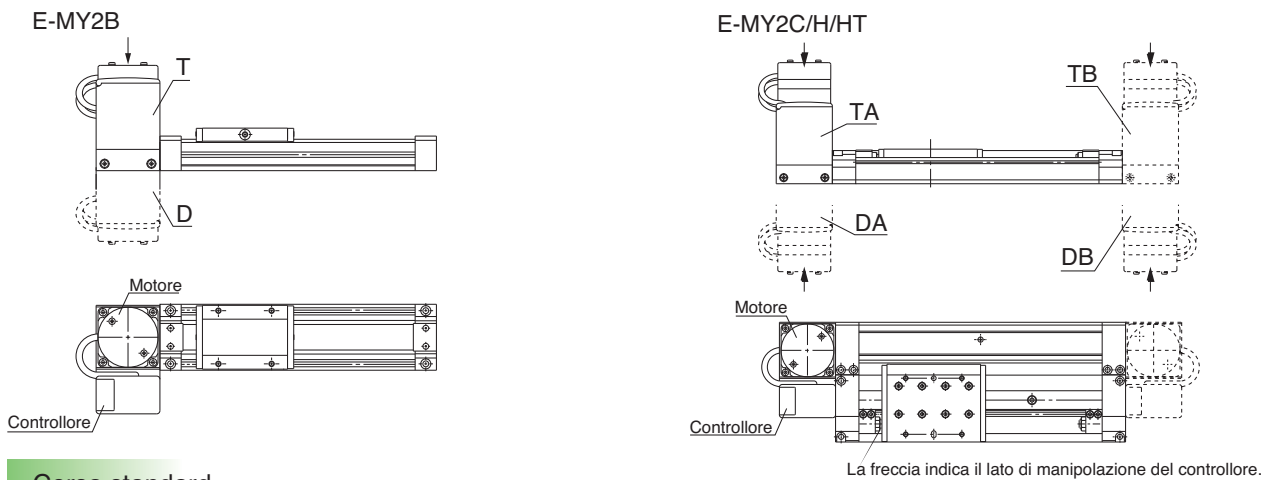
## Specifiche tecniche

Modello		E-MY2B/C/H/HT	
Misura nominale [mm]		16	25
Campo di impostazione della velocità di trasferimento [mm/s]	Bassa	10 a 1000	
	Media	50 a 1000	
	Standard	100 a 1000	
	Alta	200 a 2000 (* solo E-MY2H/HT)	
Carico [kg] E-MY2B/Altro	LED	1.25 / 1.25	2.5 / 2.5
	Media	2.5 / 2.5	4 / 5
	Standard	4 / 5	8 / 10
	Pesante	6 / 10	11 / 20
Campo di impostazione dell'accelerazione della velocità di trasferimento [m/s <sup>2</sup> ]	LED	1.96 a 19.6	
	Media	0.98 a 9.80	
	Standard	0.49 a 4.90	
	Pesante	0.25 a 2.45	
Metodo di accelerazione e decelerazione		=	
Direzione di movimento		=	
Punti di posizionamento	Tipo con arresto in 3 punti	=	
	Tipo con arresto in 5 punti	=	
Metodo di posizionamento punto di arresto intermedio		=	
Display		=	
Segnale in ingresso		=	
Segnale in uscita		=	

## Specifiche ambientali

Campo della temperatura	Modello a controllo integrato	5 a 40°C
	Modello a controllo remoto	5 a 50°C
	Attuatore Controllore remoto	5 a 40°C
Umidità ambientale		35 a 85% UR (senza condensa)
Campo della temperatura di stoccaggio		-10 a 60°C (senza condensa né congelamento)
Campo dell'umidità di stoccaggio		35 a 85% UR (senza condensa)
Tensione di isolamento		Tra tutti i terminali esterni e il corpo: 1000 VAC per 1 minuto
Resistenza d'isolamento		Tra tutti i terminali esterni e il corpo: 50 MΩ (500 VDC)
Resistenza al rumore		1000 Vp-p Ampiezza impulso 1 μs, durata 1 ns
Marcatura CE	Modello a controllo integrato	Standard
	Modello a controllo remoto	Disponibile solo con prodotti con suffisso -Q

## Posizionamento motore



## Corsa standard

Tipo	Taglia	Corsa standard [mm]															
		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000
E-MY2B, C	16, 25		●		●		●		●		●		●	●	●	●	●
E-MY2H, HT		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●				

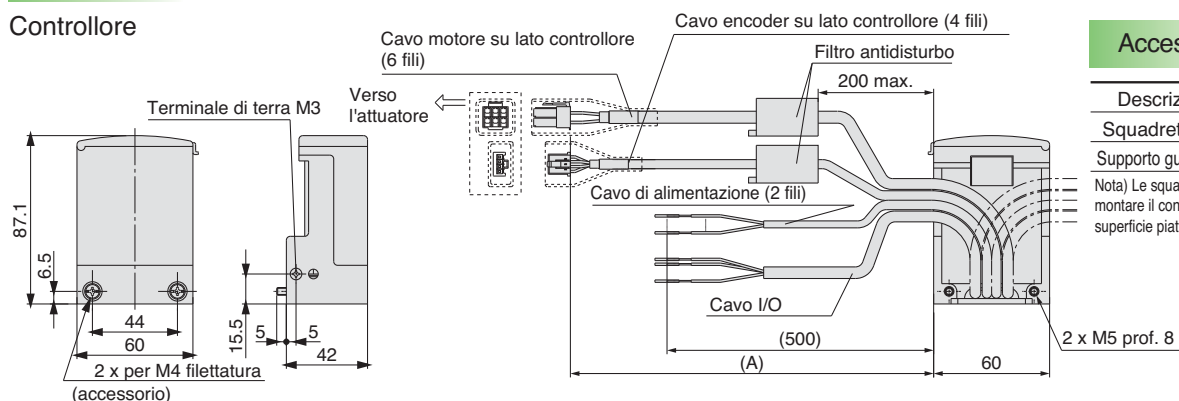
Le corse sono realizzabili con incrementi di 1 mm, fino a 100-1000 corse.



Per maggiori opzioni e informazioni sui prodotti, consultare il nostro catalogo o visitare il nostro sito.

**Dimensioni** Modello a controllo remoto (controllore remoto per E-MY2C, E-MY2H e E-MY2HT)

**Controllore**



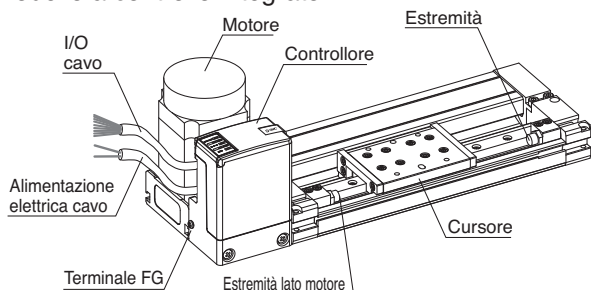
**Accessori**

Descrizione	Codice
Squadretta a L	MYE-LB
Supporto guida DIN	MYE-DB

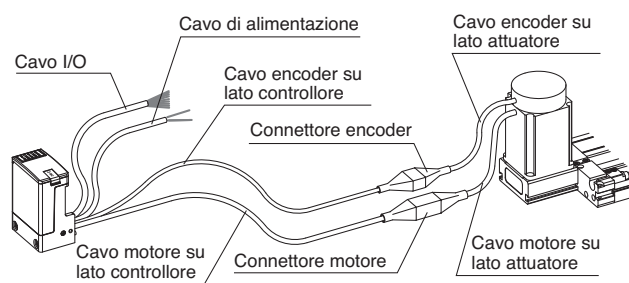
Nota) Le squadrette vengono usate per montare il controllore remoto su una superficie piana orizzontale o su guida DIN.

**Nome e funzione dei singoli componenti**

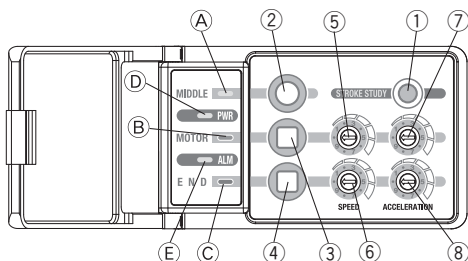
**Modello a controllo integrato**



**Modello a controllo remoto**



**Dettaglio controllore**



**Sensori/LED**

Descrizione	Descrizione/funzione
①	Commutatore di correzione precisione corsa
② a ④	Commutatore per spostare l'attuatore sulla posizione intermedia e impostarla
⑤	Commutatore rotante per impostare la velocità di movimento all'estremità lato motore
⑥	Commutatore rotante per impostare la velocità di movimento all'altra estremità
⑦	Commutatore rotante per impostare l'accelerazione di movimento all'estremità lato motore
⑧	Commutatore rotante per impostare l'accelerazione di movimento all'altra estremità
A	Indicatore posizione centrale (verde)
B	Indicatore motore (verde)
C	Indicatore END (verde)
D	Indicatore di potenza (verde)
E	Indicatore di allarme (rosso)

**Esempio di circuito interno e di cablaggio**

**Tipo con arresto in 5 punti**

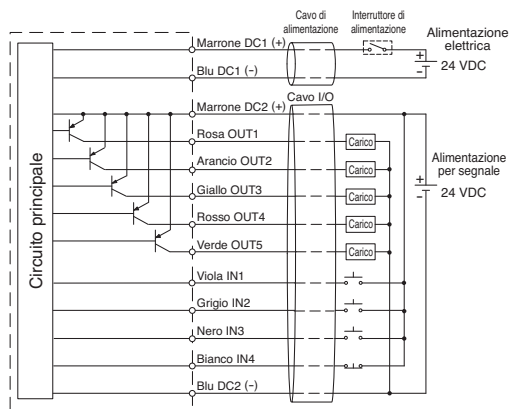
Cavo di alimentazione 2 fili AWG20 (20 linee/0.16 mm<sup>2</sup>)

Simbolo	Colore	Denominazione del segnale	Contenuto
DC1 (+)	Marrone	Vcc	Cavi di alimentazione per l'azionamento dell'attuatore
DC1 (-)	Blu	GND	

Cavo I/O 11 fili AWG28 (7 fili/0.127 mm<sup>2</sup>)

Simbolo	Colore	Denominazione del segnale	Contenuto
DC2 (+)	Marrone	Vcc	Cavi di alimentazione per segnale
DC2 (-)	Blu	GND	
OUT1	Rosa	Uscita READY	Il segnale indica che il controllore è operativo
OUT2	Arancione	Completamento posizionamento uscita 1	Il segnale indica che il posizionamento è terminato
OUT3	Giallo	Completamento posizionamento uscita 2	
OUT4	Rosso	Completamento posizionamento uscita 3	
OUT5	Verde	Uscita allarme	Il segnale indica che si è generato un allarme
IN1	Viola	Istruzione attivazione ingresso 1	Segnale di istruzioni all'attuatore
IN2	Grigio	Istruzione attivazione ingresso 2	
IN3	Nero	Istruzione attivazione ingresso 3	
IN3	Bianco	EArresto esterno	Il segnale fornisce un'istruzione di arresto esterno (l'arresto esterno viene attivato quando il contatto è aperto)

**Circuito ingresso/uscita PNP**

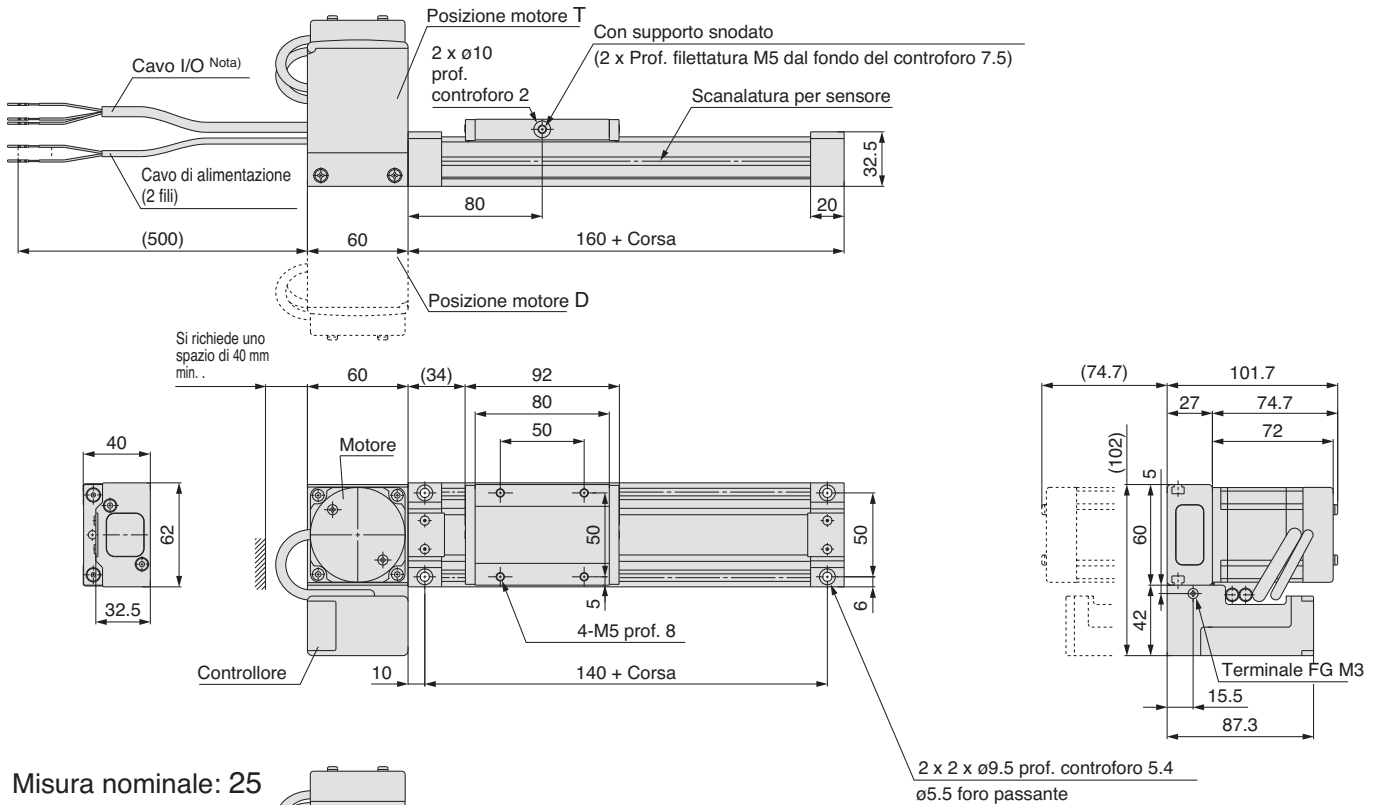


Questo prodotto può essere usato senza collegare i cavi I/O, ad ogni modo prendere le dovute precauzioni e installare un interruttore di alimentazione per l'attuatore. In caso di emergenza, spegnere il display.

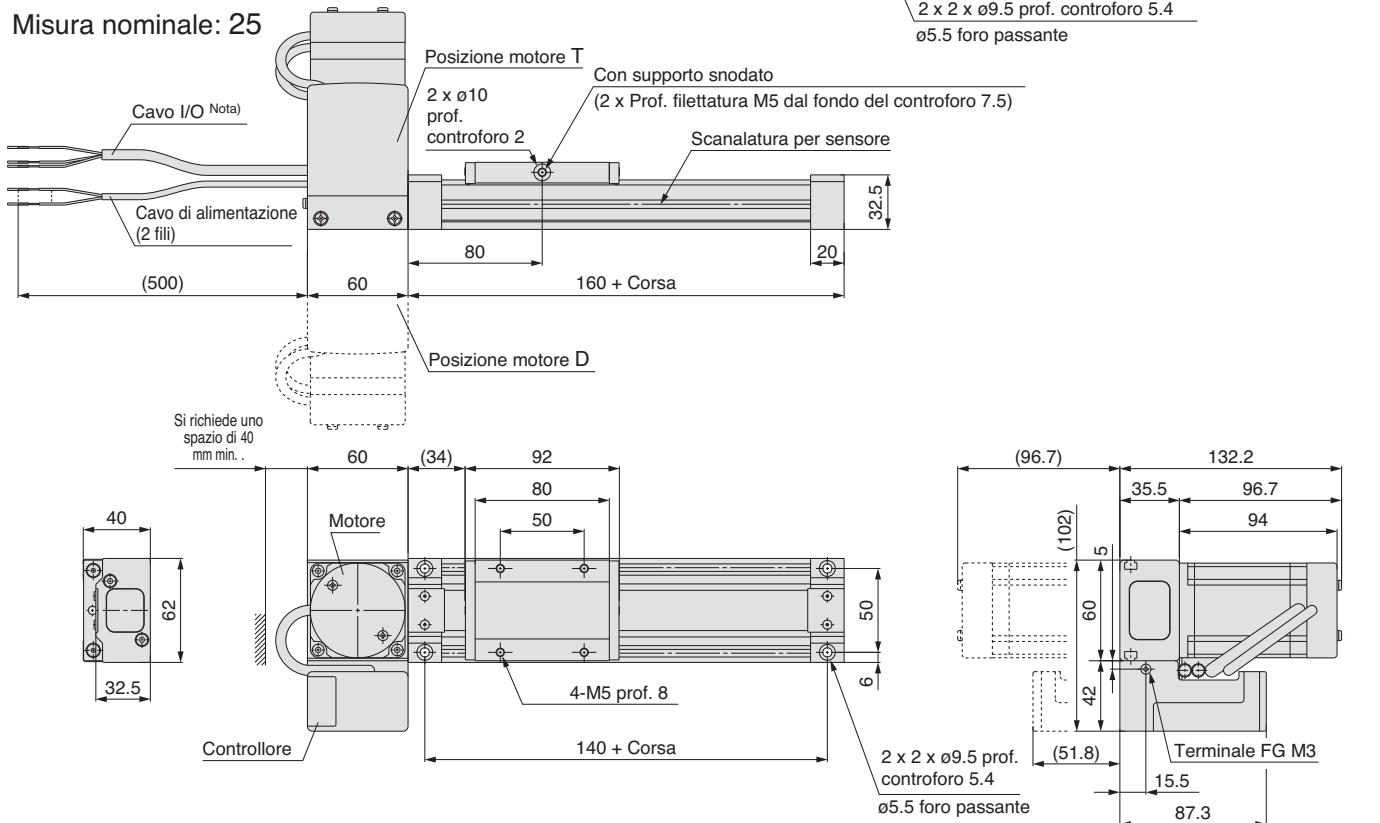
## Dimensioni Modello a controllo integrato

E-MY2B Misura nominale Corsa

Misura nominale: 16



Misura nominale: 25



Nota) Per il modello con possibilità di arresto in 3 punti, il cavo I/O è a 9 fili, mentre per il modello con arresto in 5 punti, è a 11 fili.



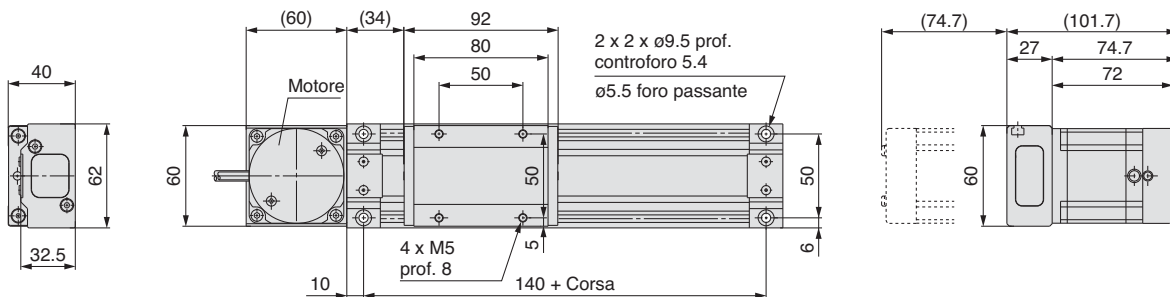
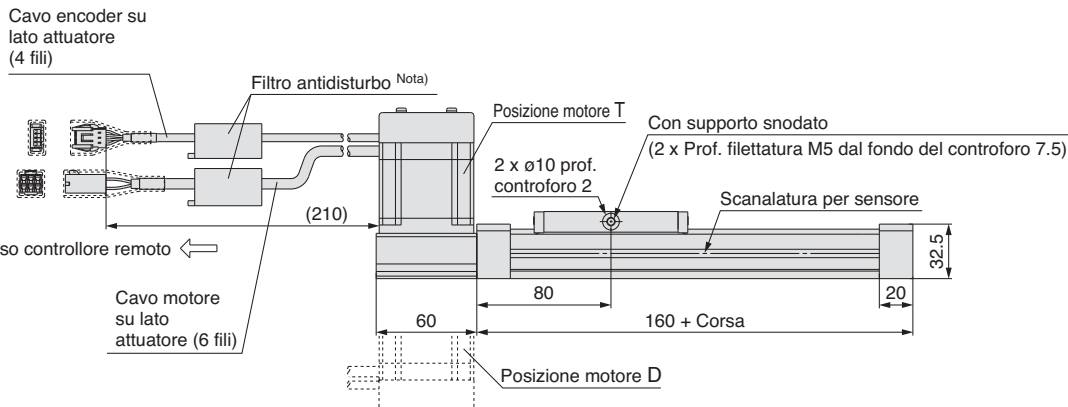


**Dimensioni** Dimensioni: modello a controllo remoto (attuatore)

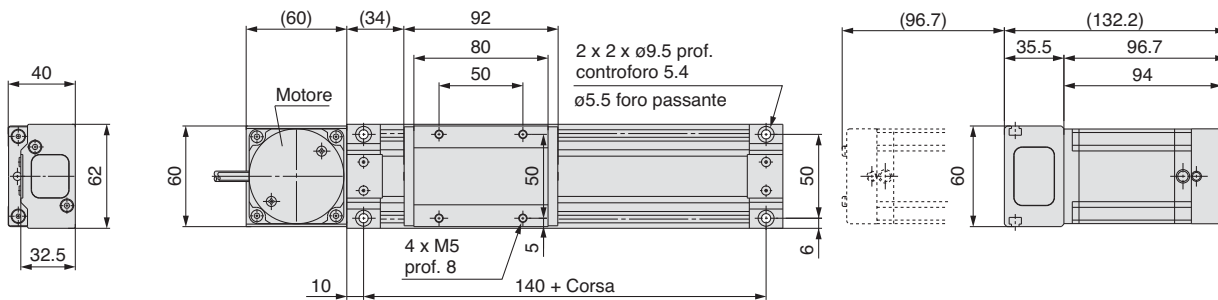
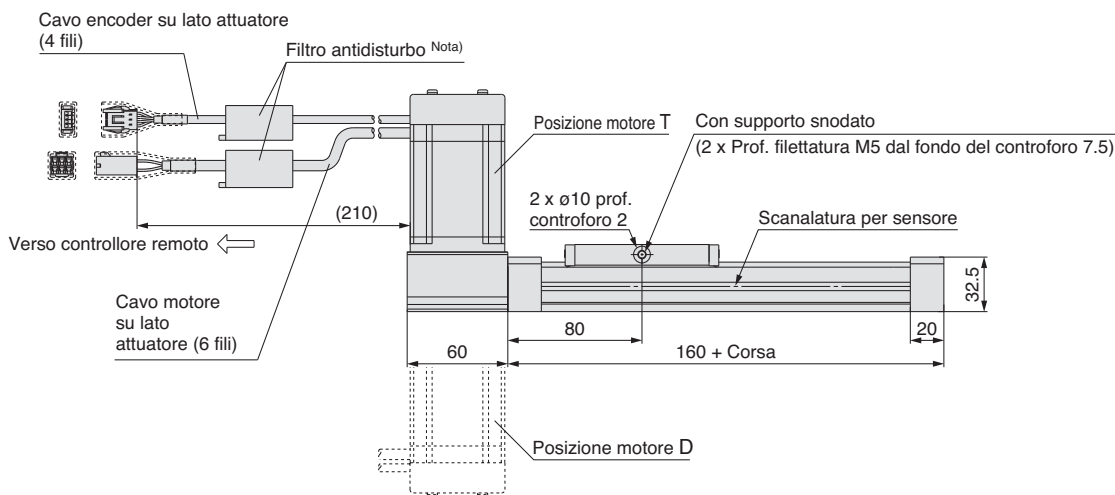
E-MY2B      -Q

\* Per le dimensioni del controllore remoto, consultare il catalogo.

Misura nominale: 16



Misura nominale: 25



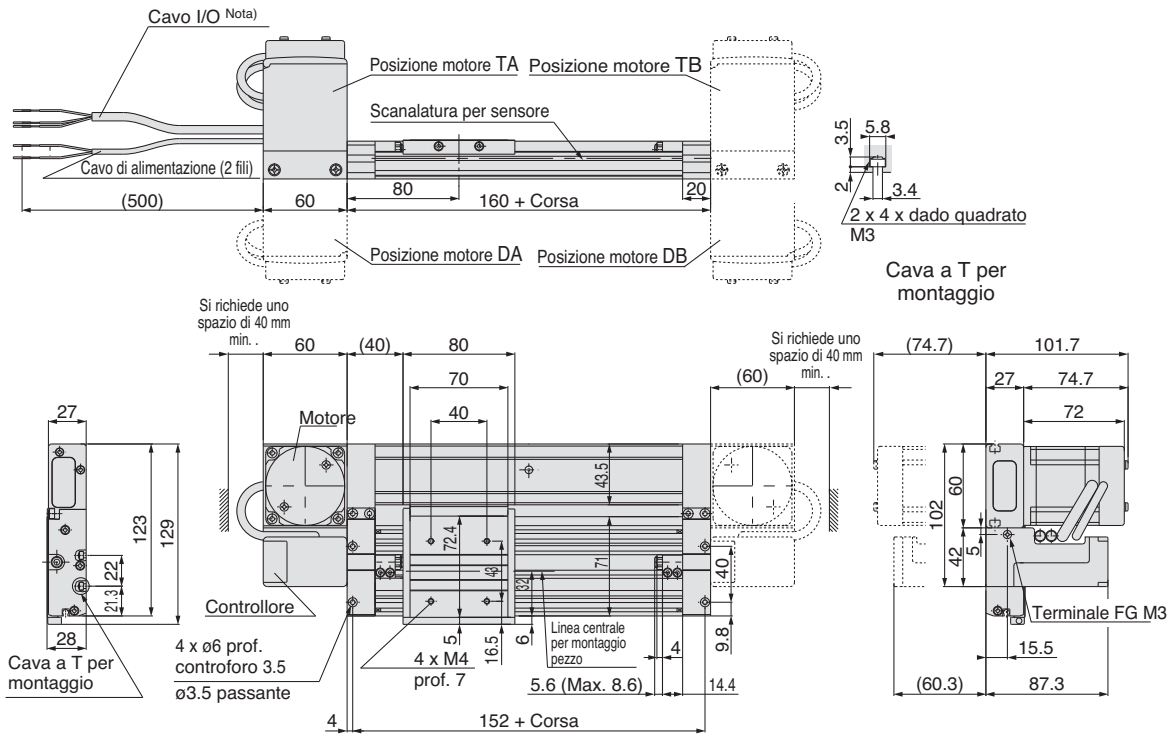
Nota) Nel caso del modello a norma CE, è fornito (ma non collegato) un filtro antidisturbo. Il cavo per i modelli a norma CE utilizza un'apposita schermatura. Se viene collegato un filtro antidisturbo a un prodotto privo di marcatura CE, il prodotto non sarà a norma CE.

Specifiche Attuatori

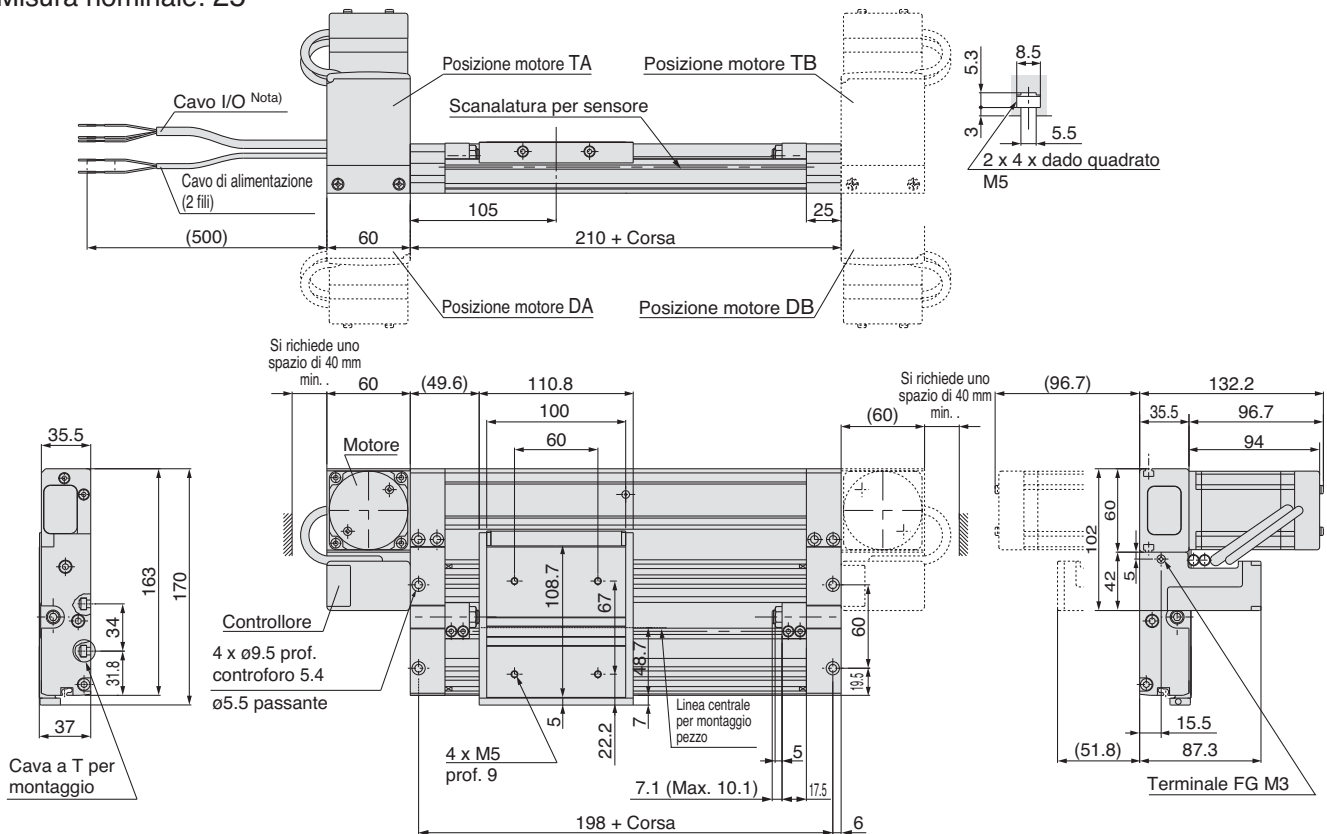
## Dimensioni Modello a controllo integrato

 E-MY2C Misura nominale Corsa

Misura nominale: 16



Misura nominale: 25



Nota) Per il modello con possibilità di arresto in 3 punti, il cavo I/O è a 9 fili, mentre per il modello con arresto in 5 punti, è a 11 fili.

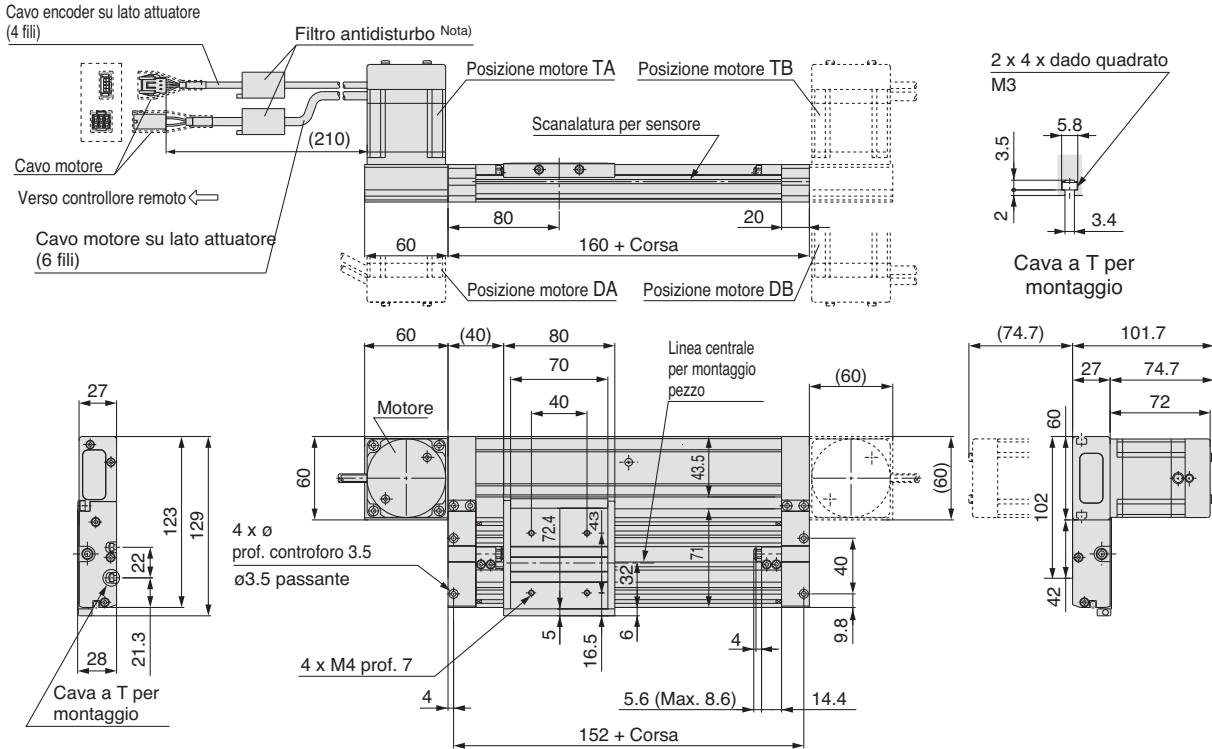


Per maggiori opzioni e informazioni sui prodotti, consultare il nostro catalogo o visitare il nostro sito.

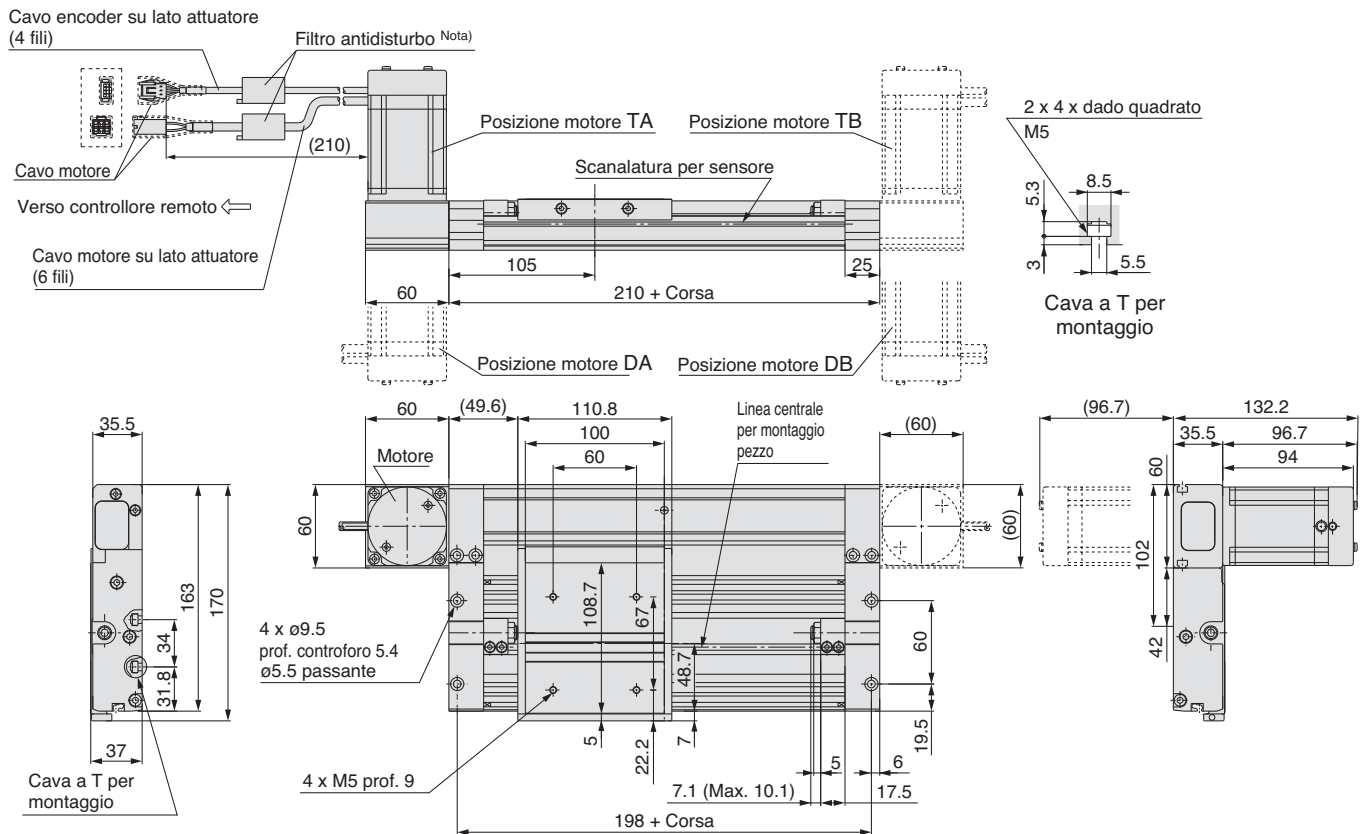
Dimensioni Modello a controllo remoto (attuatore)

E-MY2C Misura nominale  Corsa    M L Z -Q  
 Misura nominale: 16

\* Per le dimensioni del controllore remoto, consultare il catalogo.



Misura nominale: 25



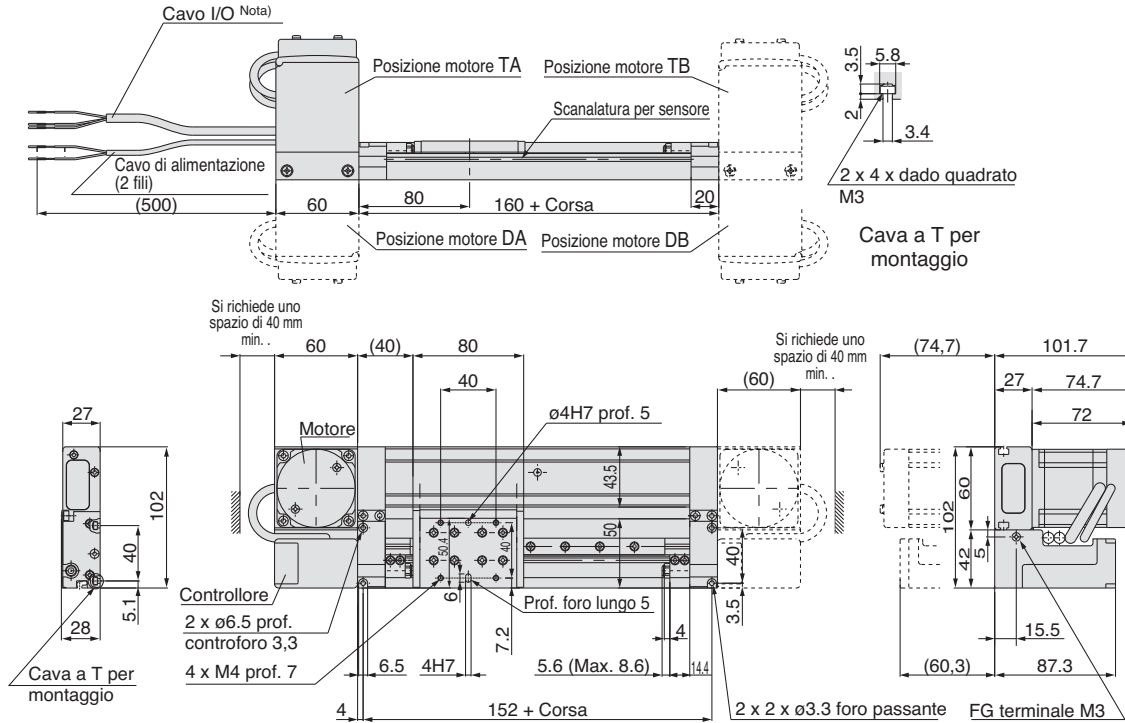
Nota) Nel caso del modello a norma CE, è fornito (ma non collegato) un filtro antidisturbo. Il cavo per i modelli a norma CE utilizza un'apposita schermatura. Se viene collegato un filtro antidisturbo a un prodotto privo di marcatura CE, il prodotto non sarà a norma CE.

Specifiche Attuatori

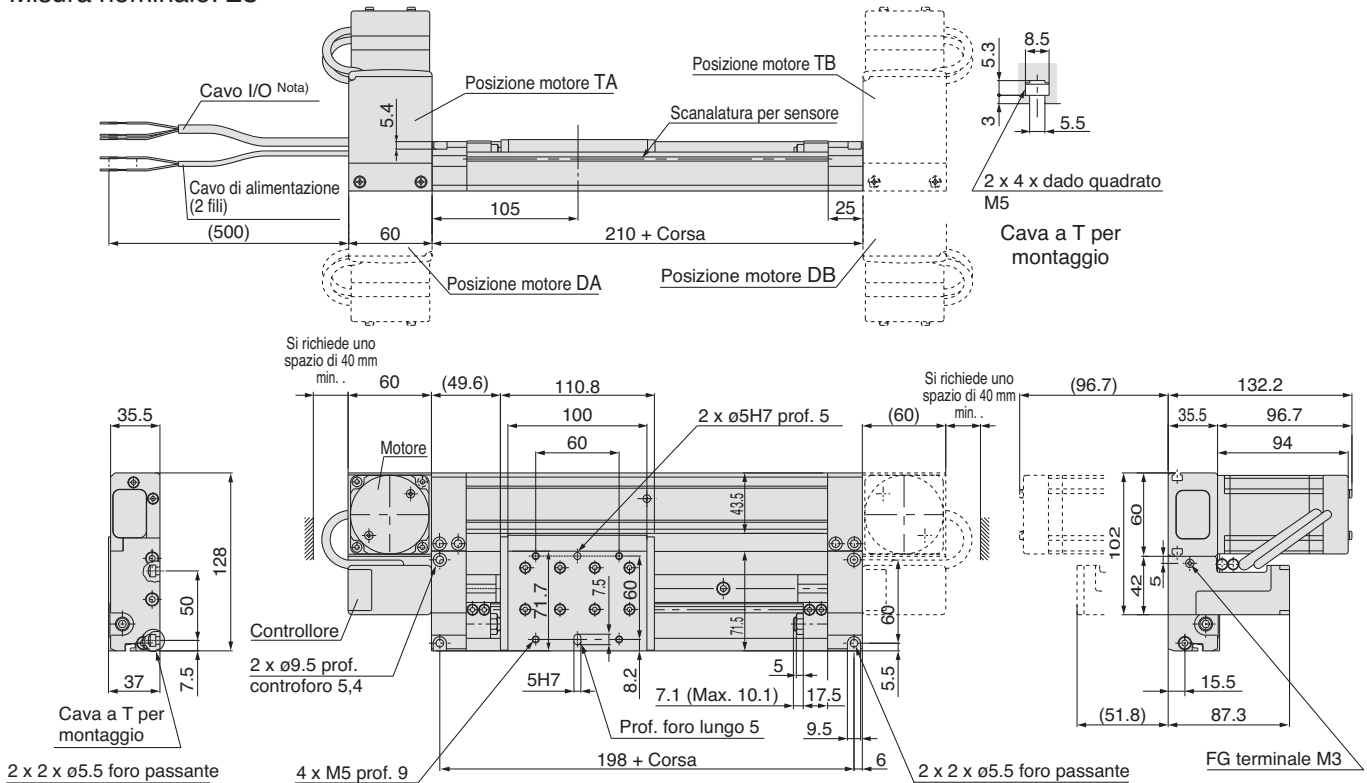
## Dimensioni Modello a controllo integrato

 E-MY2H Misura nominale  Corsa 

Misura nominale: 16



Misura nominale: 25



Nota) Per il modello con possibilità di arresto in 3 punti, il cavo I/O è a 9 fili, mentre per il modello con arresto in 5 punti, è a 11 fili.

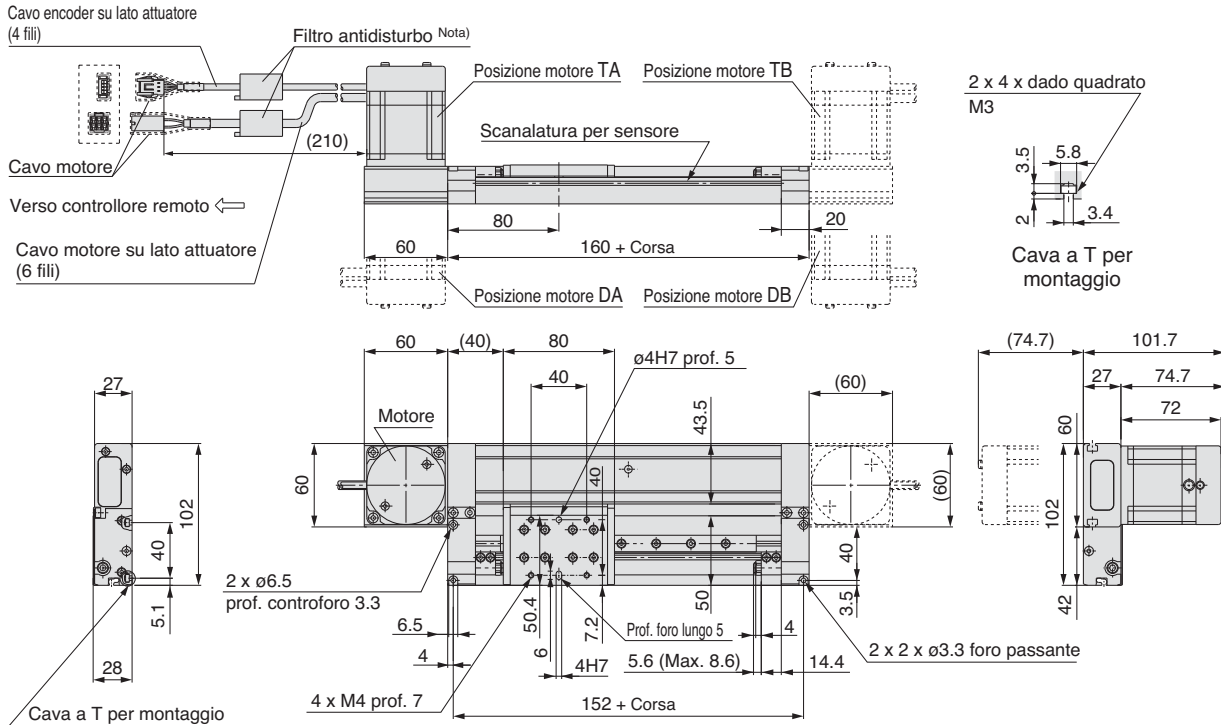


Dimensioni Modello a controllo remoto (attuatore)

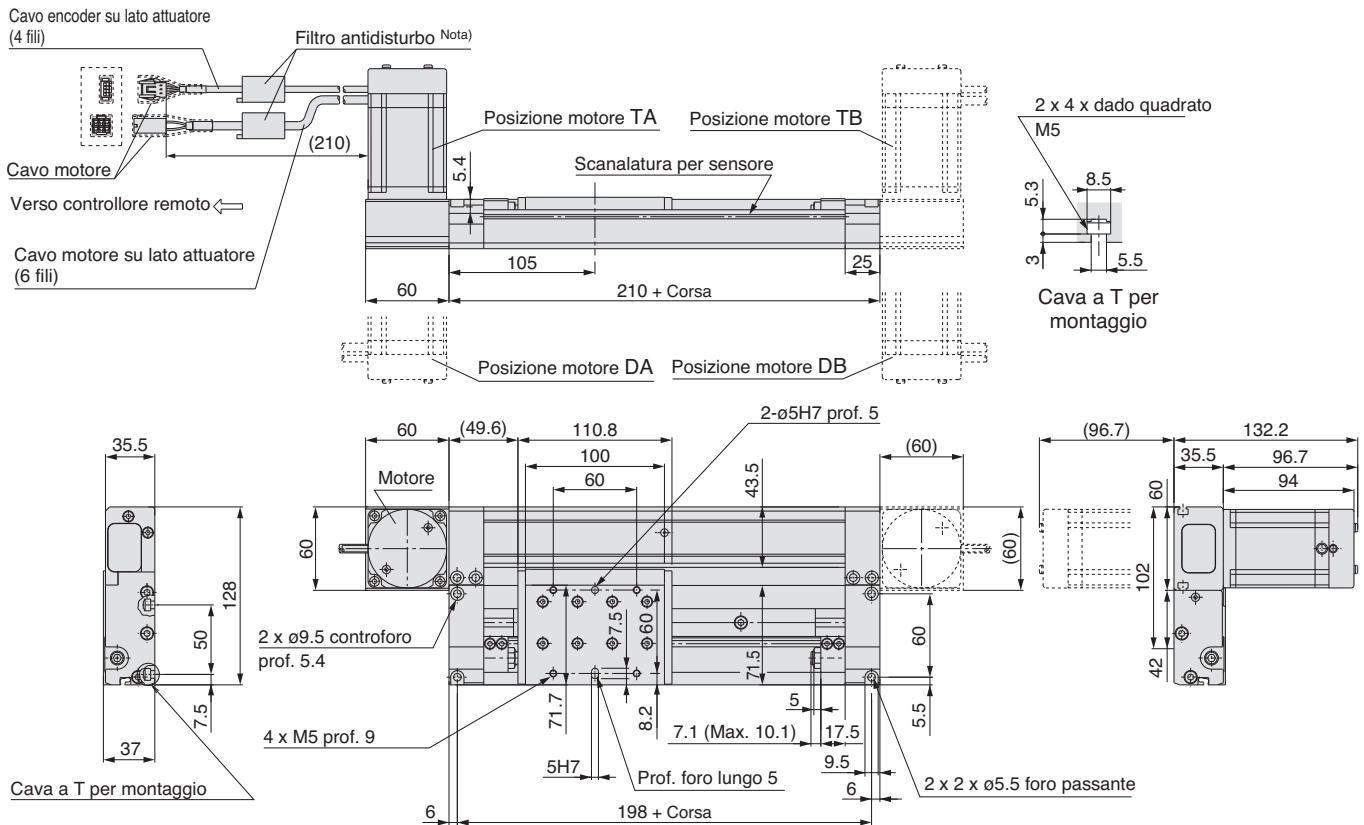
E-MY2H      -Q

Misura nominale: 16

\* Per le dimensioni del controllore remoto, consultare il catalogo.



Misura nominale: 25



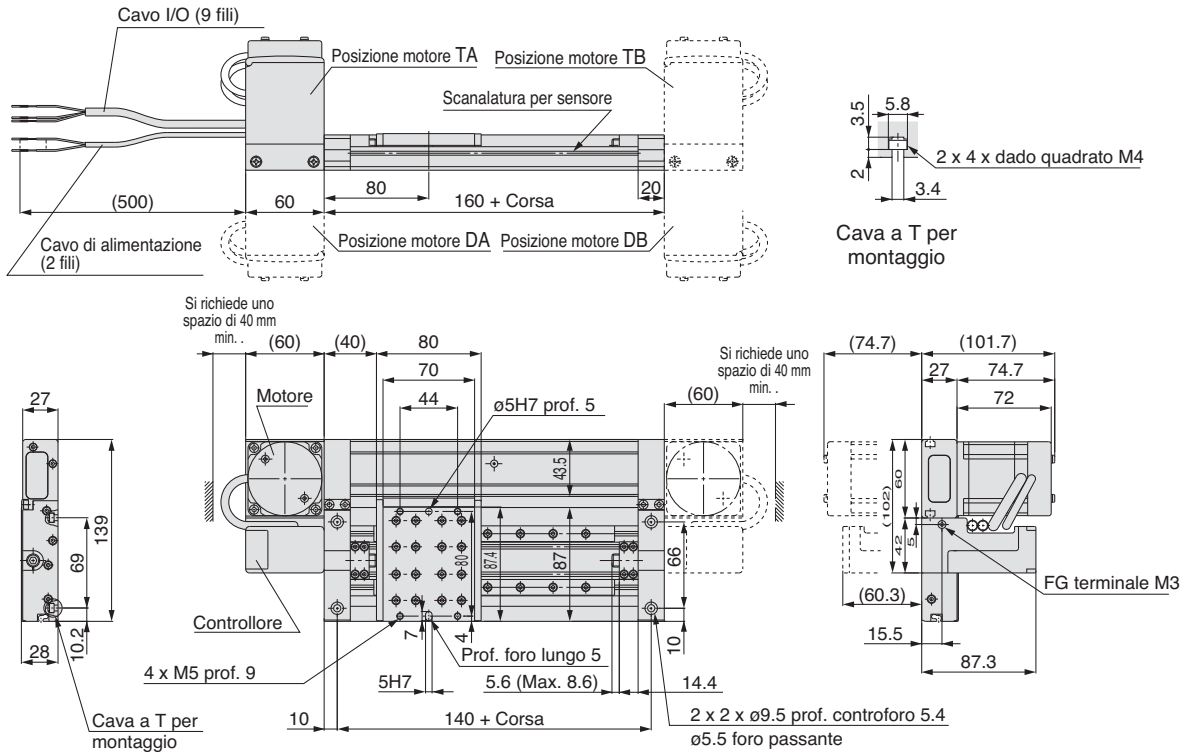
Nota) Nel caso del modello a norma CE, è fornito (ma non collegato) un filtro antidisturbo.  
 Il cavo per i modelli a norma CE utilizza un'apposita schermatura. Se viene collegato un filtro antidisturbo a un prodotto privo di marcatura CE, il prodotto non sarà a norma CE.

Specifiche Attuatori

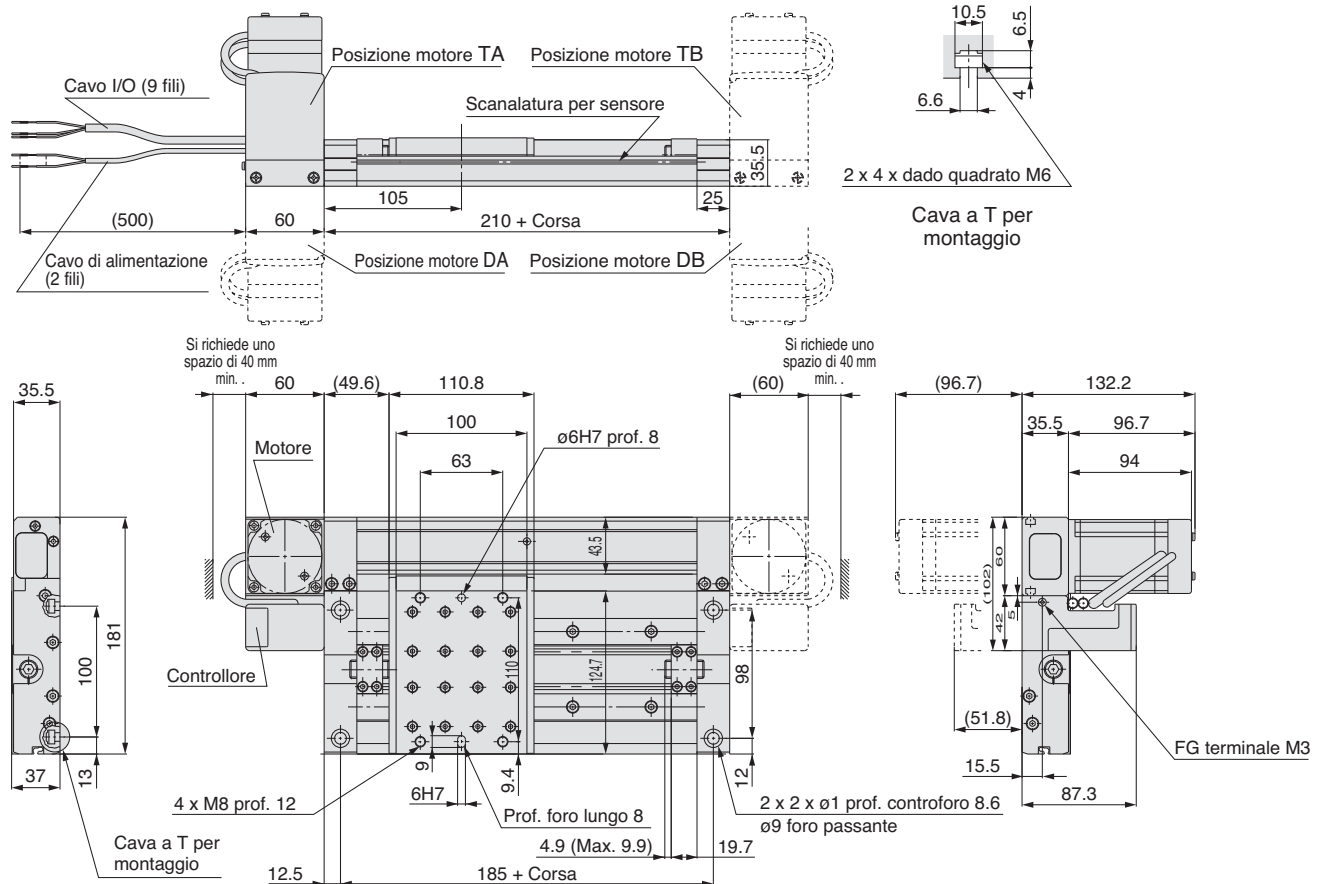
## Dimensioni Modello a controllo integrato

 E-MY2HT Misura nominale  Corsa 

Misura nominale: 16



Misura nominale: 25



Nota) Per il modello con possibilità di arresto in 3 punti, il cavo I/O è a 9 fili, mentre per il modello con arresto in 5 punti, è a 11 fili.



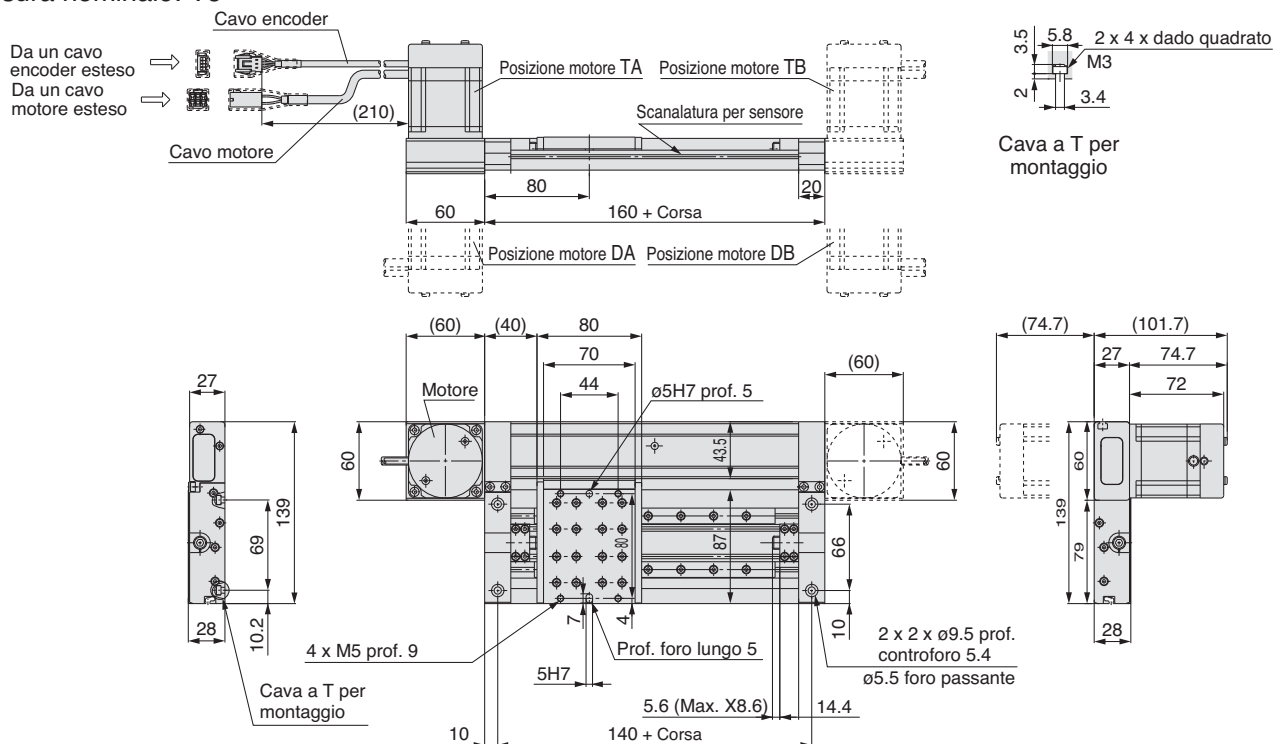
Per maggiori opzioni e informazioni sui prodotti, consultare il nostro catalogo o visitare il nostro sito.

Dimensioni Modello a controllo remoto (attuatore)

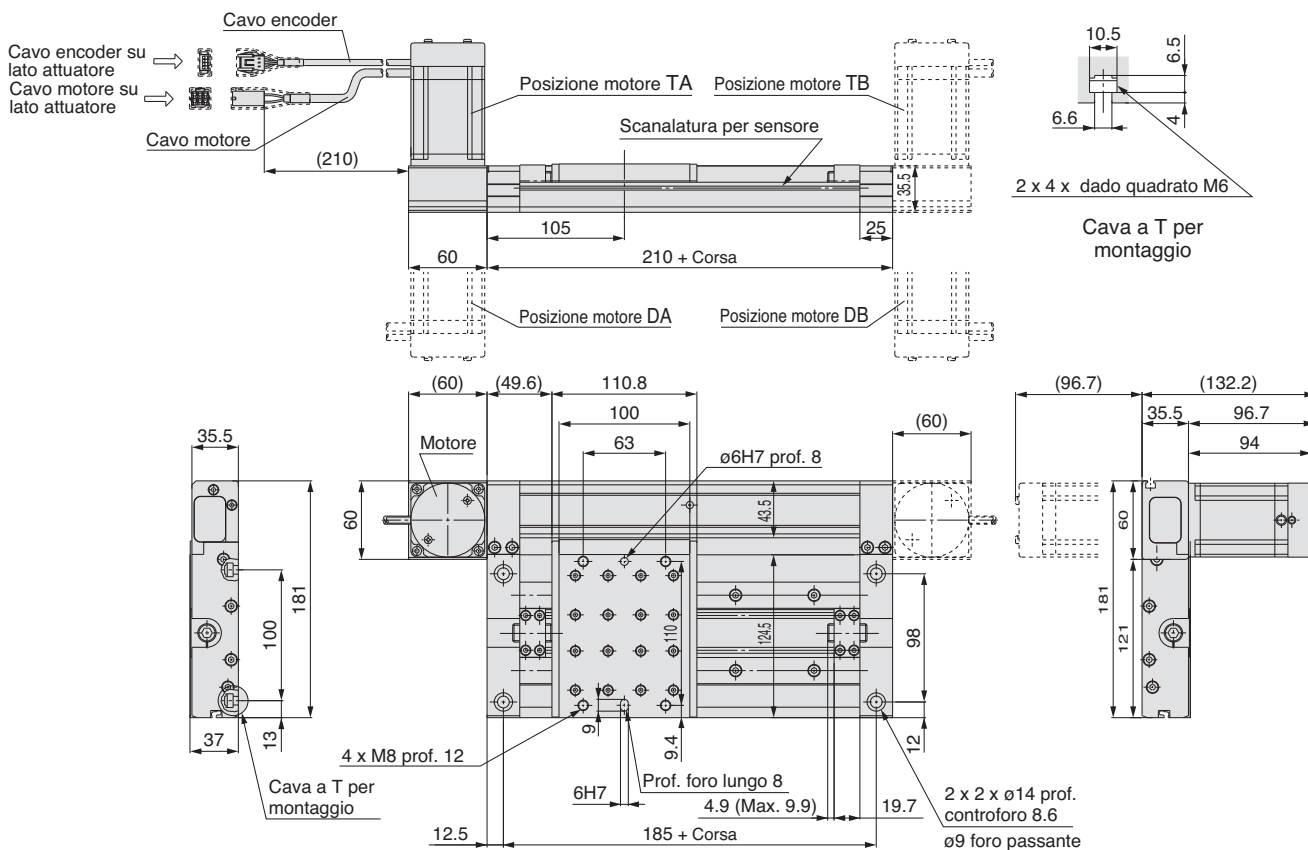
E-MY2HT Misura nominale  Corsa    M  
L - Q  
Z

\* Per le dimensioni del controllore remoto, consultare il catalogo.

Misura nominale: 16



Misura nominale: 25



Nota) Nel caso del modello a norma CE, è fornito (ma non collegato) un filtro antidisturbo. Il cavo per i modelli a norma CE utilizza un'apposita schermatura. Se viene collegato un filtro antidisturbo a un prodotto privo di marcatura CE, il prodotto non sarà a norma CE.

## Unità rotante elettrica Serie LER

∅10, ∅30, ∅50



### Caratteristiche

- Velocità, accelerazione e posizionamento regolabili.
- Facile da impostare, utilizzare e installare.
- È possibile selezionare la coppia di rotazione massima.
- Stelo cavo passate.

### Codici di ordinazione

LER    10 K -    -    - R 1 6P 1   

**Precisione unità**

—	Tipo base
H	Tipo ad alta precisione

**Taglia**

10
30
50

**Max. coppia di rotazione [N·m]**

Simbolo	Tipo	LER10	LER30	LER50
K	Coppia elevata	0.3	1.2	10
J	Base	0.2	0.8	6.6

**Angolo di rotazione [°]**

Simbolo	LER10	LER30	LER50
—	310	320	
2	Stopper esterno: 180		
3	Stopper esterno: 90		

**Ingresso cavo motore**

—	Base (ingresso su lato destro)
L	Ingresso su lato sinistro

**Montaggio controllore**

—	Montaggio con viti
D	Montaggio guida DIN

**Lunghezza cavo I/O**

—	Senza cavo
1	1.5 m
3	3 m
5	5 m

**Tipo di controllore**

—	Senza controllore
1N	Con controllore senza programmazione (NPN)
1P	Con controllore senza programmazione (PNP)
6N	Con controllore (NPN)
6P	Con controllore (PNP)

**Lunghezza cavo cilindro**

—	Senza cavo	8	8 m (Nota)
1	1.5 m	A	10 m (Nota)
3	3 m	B	15 m (Nota)
5	5 m	C	20 m (Nota)

Nota) Altre lunghezze si realizzano su richiesta.

**Tipo di cavo cilindro**

—	Senza cavo
S	Cavo standard
R	Cavo robotico (cavo flessibile)

### Prodotto raccomandato



I prodotti in stock possono essere soggetti a modifiche senza preavviso

Componenti in stock per consegna rapida

LER10K-3-R36P1	LER50K-3-R36P1	LER30K-R36P1
LER30K-3-R36P1	LER10K-R36P1	LER50K-R36P1



### Prodotti correlati

- Serie LEC - Controllore - pagina 1018
- Serie LECP1 - Controllore - pagina 1014
- Serie LEH - Pinze elettriche - pagina 999
- Serie LEJ - Cilindri senza stelo ad alta rigidità - pagina 914
- Serie LEF - Cilindri senza stelo - pagina 927
- Serie LEY - Cilindri con stelo - pagina 969
- Serie LES - Slitte elettriche - pagina 943



Per maggiori opzioni e informazioni sui prodotti, consultare il nostro catalogo o visitare il nostro sito.



Specifiche

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

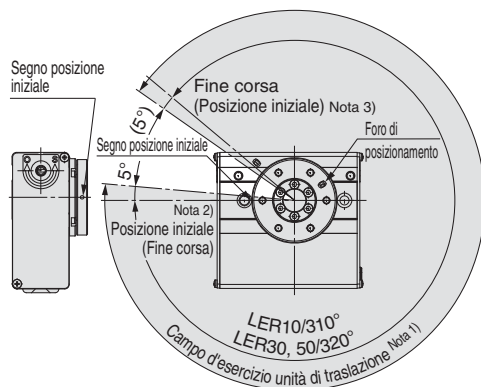
Modello		LER□10K	LER□10J	LER□30K	LER□30J	LER□50K	LER□50J	
Specifiche attuatore	Angolo di rotazione [°]	310			320			
	Max. coppia di rotazione [N·m]	0.3	0.2	1.2	0.8	10	6.6	
	Max. coppia di spinta [N·m] <small>Nota 1) 3)</small>	0.15	0.1	0.6	0.4	5	3.3	
	Max. momento di inerzia [kg·m <sup>2</sup> ] <small>Nota 2)</small>	0.0040	0.0018	0.027	0.012	0.10	0.04	
	Velocità angolare [°/sec] <small>Nota 2) 3)</small>	20 a 280	30 a 420	20 a 280	30 a 420	20 a 280	30 a 420	
	Velocità di spinta [°/sec]	20	30	20	30	20	30	
	Max. accelerazione/decelerazione angolare [°/sec <sup>2</sup> ] <small>Nota 2)</small>	3000						
	Gioco [°]	±0.5						
	Ripetibilità di posizionamento [°]	±0.05						
	Resistenza a urti/vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <small>Nota 4)</small>	150/30						
	Funzionamento	Speciale ingranaggio a vite senza fine + trasmissione a cinghia						
	Max. frequenza d'esercizio [c.p.m]	60						
	Campo temp. di esercizio [°C]	5 a 40						
	Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (senza condensazione)						
Peso [kg]	Tipo base	0.49		1.1		2.2		
	Tipo ad alta precisione	0.52		1.2		2.4		
Angolo di rotazione [°]	-2/bracci o (1 pz.)						180	
	-3/bracci o (2 pz.)						90	
Tipo con stopper esterno	Ripetibilità a fine corsa [°]/con stopper esterno	±0.01						
	Campo di impostazione stopper esterno [°]	±2						
	Peso [kg]	-2/braccio esterno (1 pz.)	Tipo base	0.55		1.2		2.5
		Tipo ad alta precisione	0.61		1.4		2.7	
	-3/braccio esterno (1 pz.)	Tipo base	0.57		1.2		2.6	
	Tipo ad alta precisione	0.63		1.4		2.8		
Specifiche elettriche	Taglia motore	□20		□28		□42		
	Tipo di motore	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)						
	Encoder	Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)						
	Alimentazione elettrica [V]	24 VDC ±10%						
	Assorbimento [W] <small>Nota 5)</small>	11		22		34		
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W] <small>Nota 6)</small>	7		12		13		
	Assorbimento max. momentaneo [W] <small>Nota 7)</small>	14		42		57		
Peso del controllore [kg]	0.15/montaggio con viti, 0.17/montaggio su guida DIN							

- Nota 1) La precisione della forza di spinta è LER10: ±30% (F.S.), LER30: ±25% (F.S.), LER50: ±20% (F.S.).
- Nota 2) L'accelerazione angolare, la decelerazione angolare e la velocità angolare potrebbero oscillare a causa delle variazioni del momento d'inerzia. Consultare a pagina 3 il grafico "Momento d'inerzia—Accelerazione/decelerazione angolare, coppia effettiva—velocità angolare" per la verifica.
- Nota 3) La velocità e la forza possono variare a seconda della lunghezza del cavo, del carico e delle condizioni di montaggio. Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10% per ogni 5 m (a 15 m: ridotto del 20%).
- Nota 4) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto della slitta sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).  
Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con il cilindro in stato iniziale).
- Nota 5) L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione.
- Nota 6) L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.
- Nota 7) L'assorbimento max. momentaneo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando il cilindro è in funzione. Questo valore può essere usato per selezionare l'alimentazione elettrica.

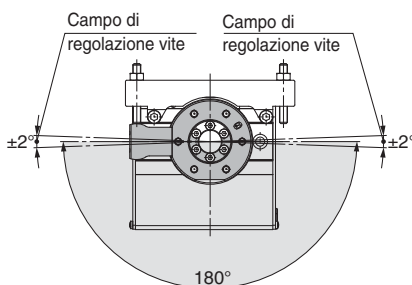
Controllori compatibili

Tipo	Tipo con inserimento punti di posizionamento	Tipo senza programmazione
Immagini		
Serie	LECP6	LECP1
Caratteristiche	Ingresso valore Controllore standard	Possibilità di configurare il funzionamento senza l'utilizzo di un PC o di un terminale portatile
Compatibile Motore	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	
Numero massimo di punti di posizionamento	64 punti	14 punti
Tensione d'alimentazione	24 VDC	
Pagina di riferimento	Pagina 1018	Pagina 1014

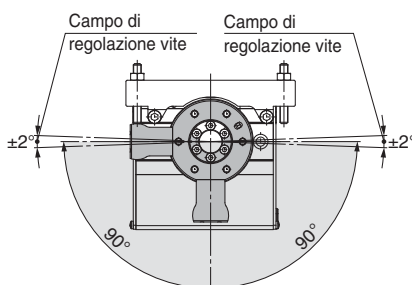
Campo di rotazione dell'unità



Stopper esterno: 180°



Stopper esterno: 90°

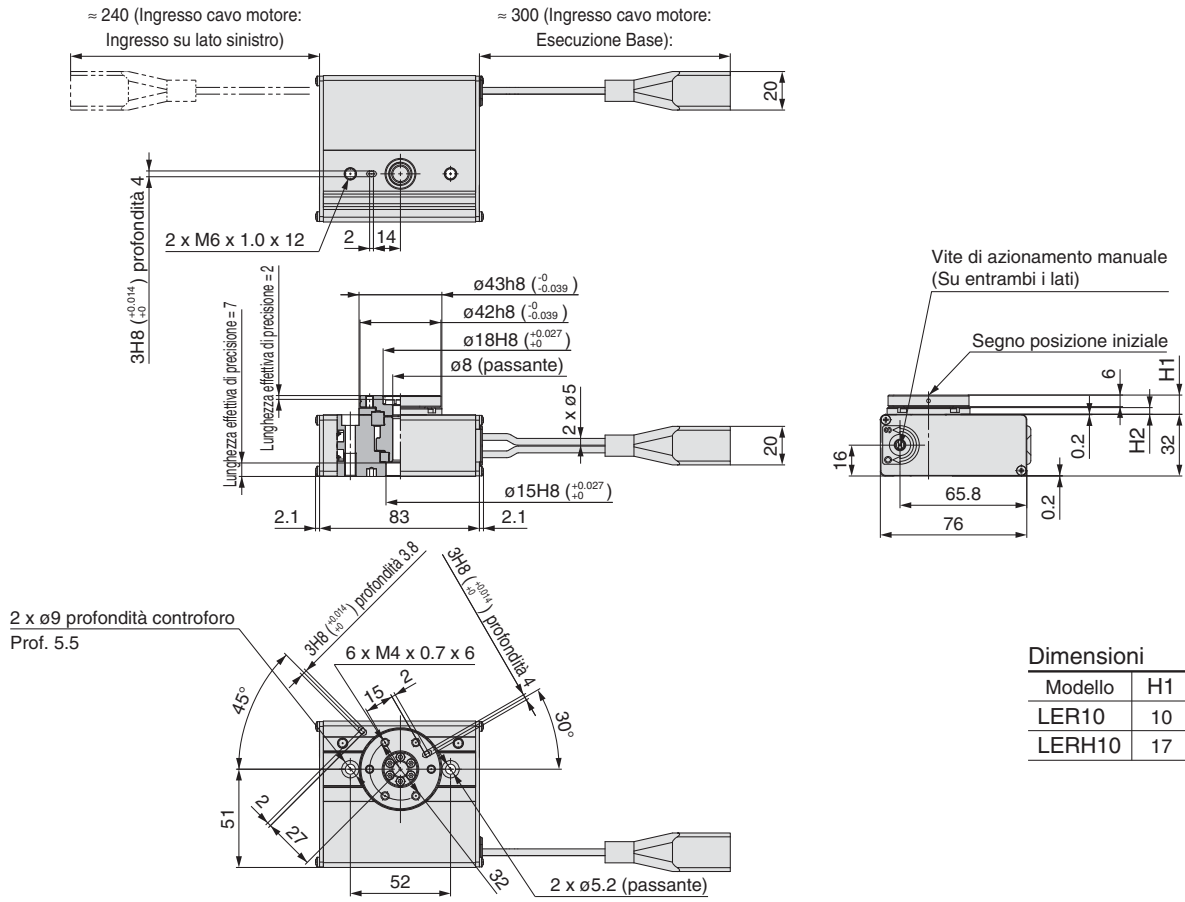


\* Le figure mostrano la posizione di asse 0 di ciascun cilindro.

- Nota 1) Limiti entro cui l'unità di traslazione può muoversi quando ritorna nella posizione di asse 0.  
Assicurarsi che il pezzo montato sull'unità non interferisca con i pezzi e le strutture circostanti.
- Nota 2) Posizione dopo il ritorno alla posizione di asse 0.
- Nota 3) Il numero tra parentesi indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0.

## Dimensioni

## LER□10□ (Angolo di rotazione: 310°)

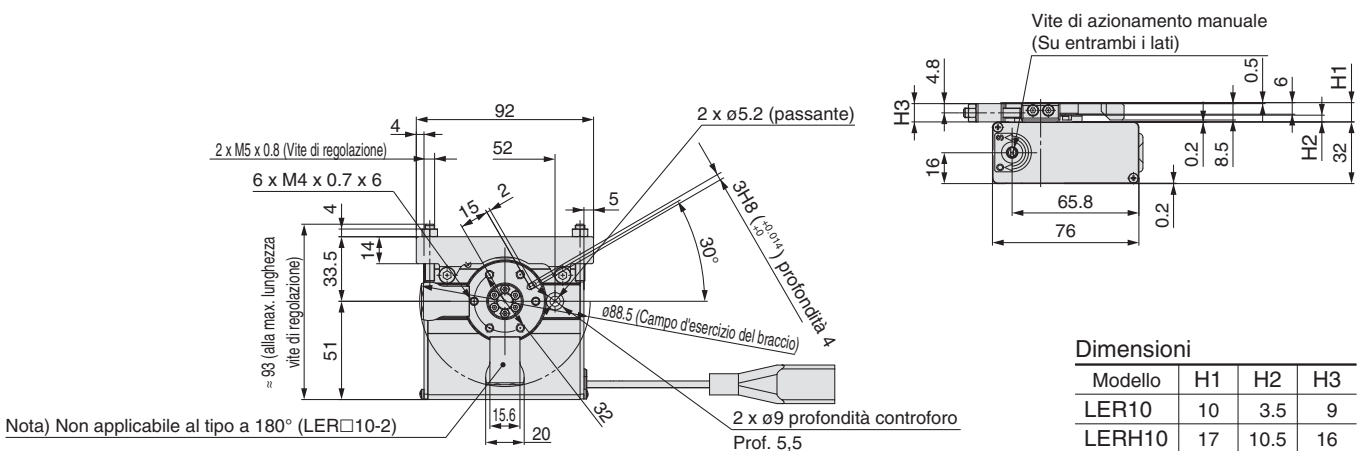


Dimensioni

Modello	H1	H2
LER10	10	3.5
LERH10	17	10.5

## LER□10-2 (Angolo di rotazione: 180°)

## LER□10-3 (Angolo di rotazione: 90°)



Dimensioni

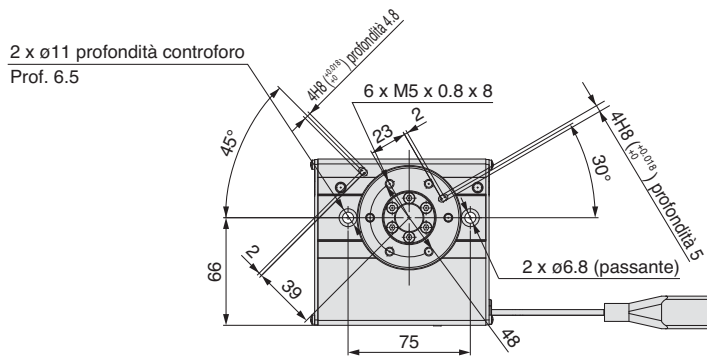
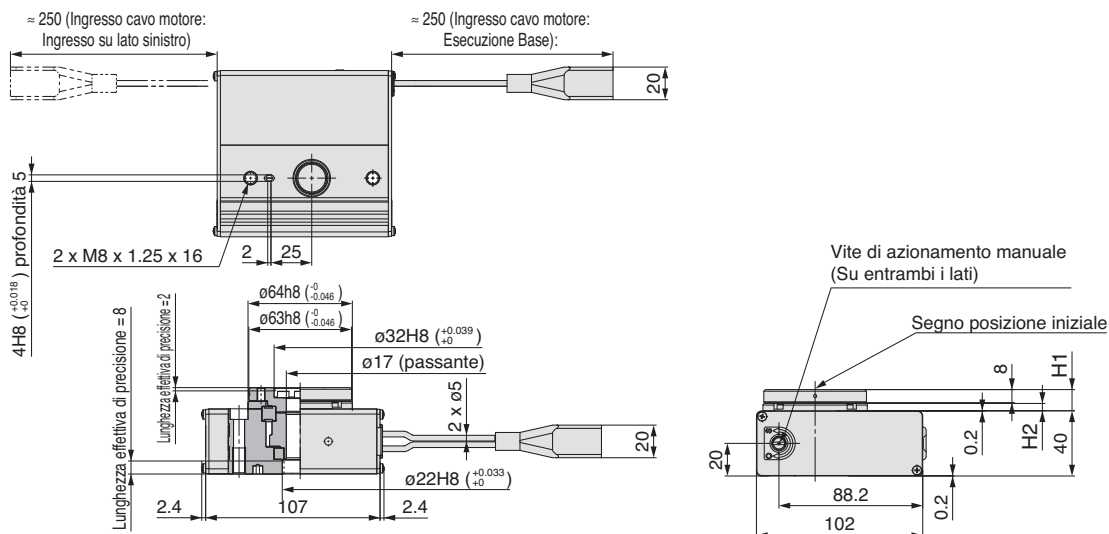
Modello	H1	H2	H3
LER10	10	3.5	9
LERH10	17	10.5	16

Nota) Non applicabile al tipo a 180° (LER□10-2)



Dimensioni

LER□30□ (Angolo di rotazione: 320°)

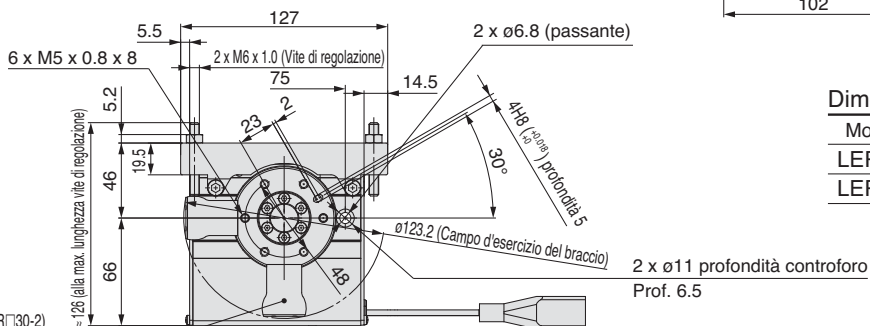
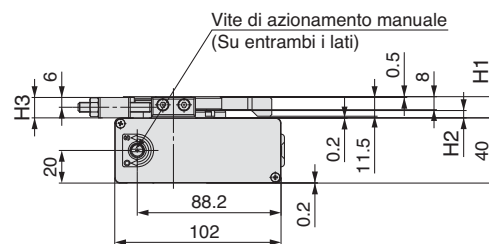


Dimensioni

Modello	H1	H2
LER30	13	4.5
LERH30	22	13.5

LER□30-2 (Angolo di rotazione: 180°)

LER□30-3 (Angolo di rotazione: 90°)



Dimensioni

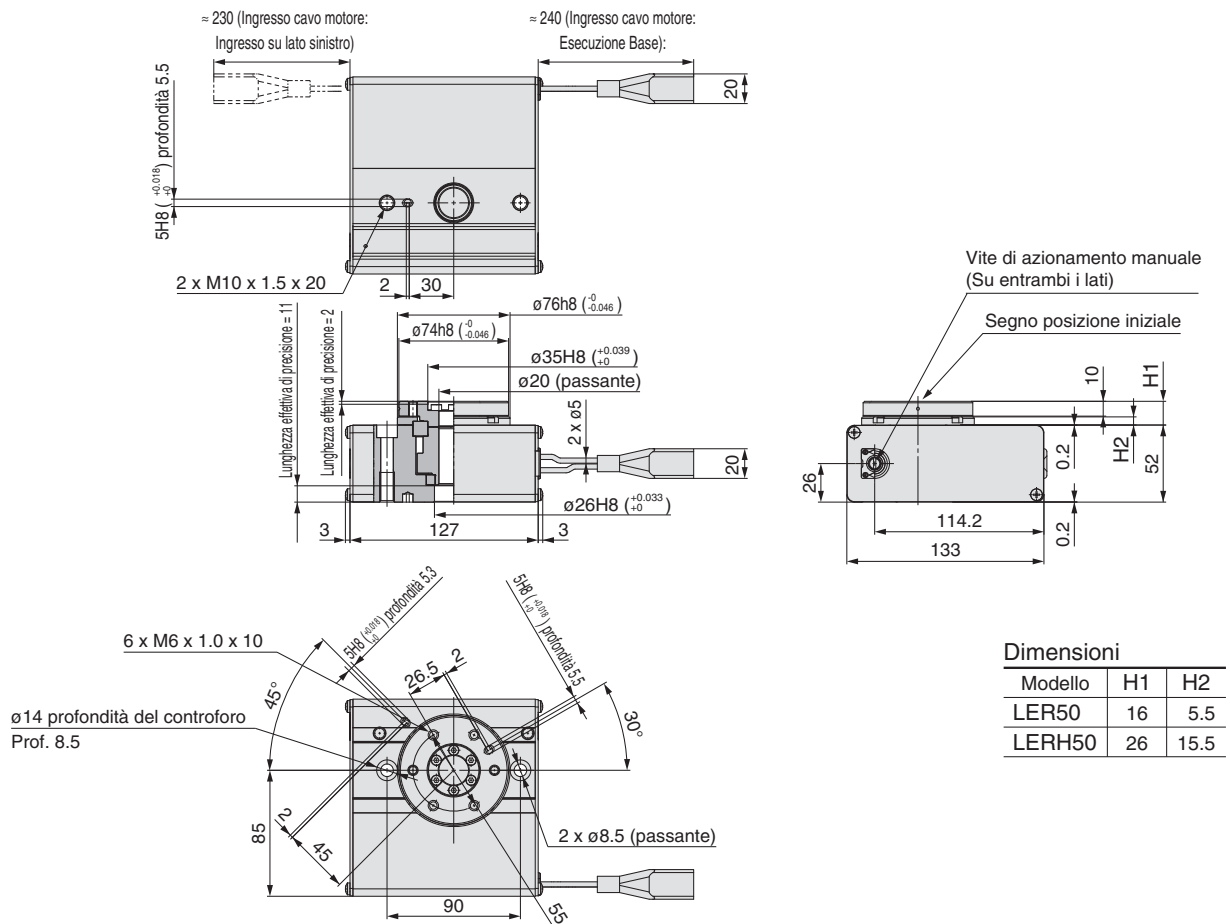
Modello	H1	H2	H3
LER30	13	4.5	12.5
LERH30	22	13.5	21.5

Nota) Non applicabile al tipo a 180° (LER□30-2)

Specifiche Attuatori

## Dimensioni

LER□50□ (Angolo di rotazione: 320°)

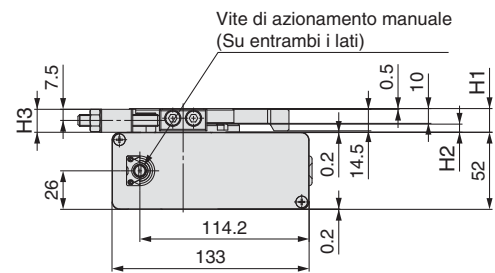


Dimensioni

Modello	H1	H2
LER50	16	5.5
LERH50	26	15.5

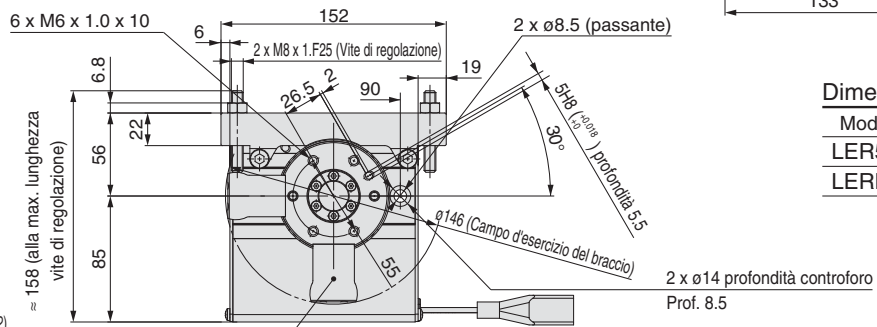
LER□50-2 (Angolo di rotazione: 180°)

LER□50-3 (Angolo di rotazione: 90°)



Dimensioni

Modello	H1	H2	H3
LER50	16	5.5	15.5
LERH50	26	15.5	25.5



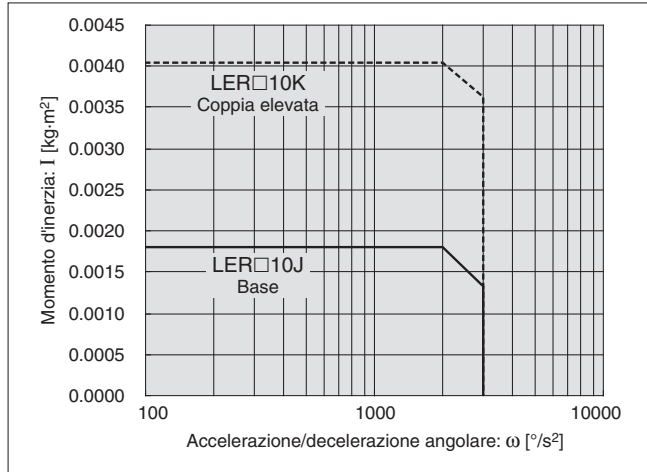
Nota) Non applicabile al tipo a 180° (LER□50-2)



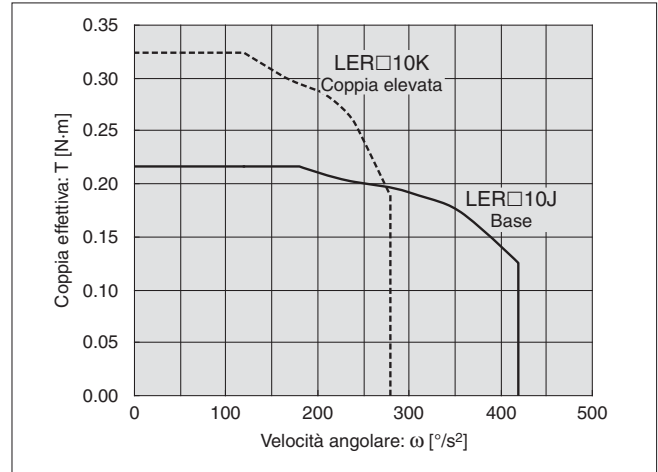
Selezione del modello

Momento d'inerzia—Accelerazione/decelerazione angolare Coppia ammissibile—Velocità angolare

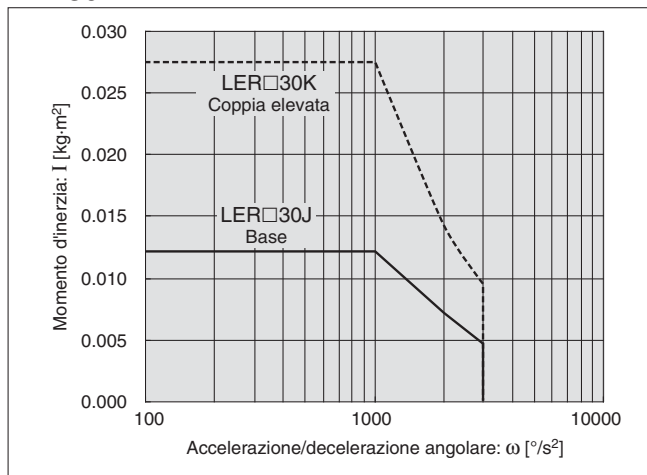
LER10



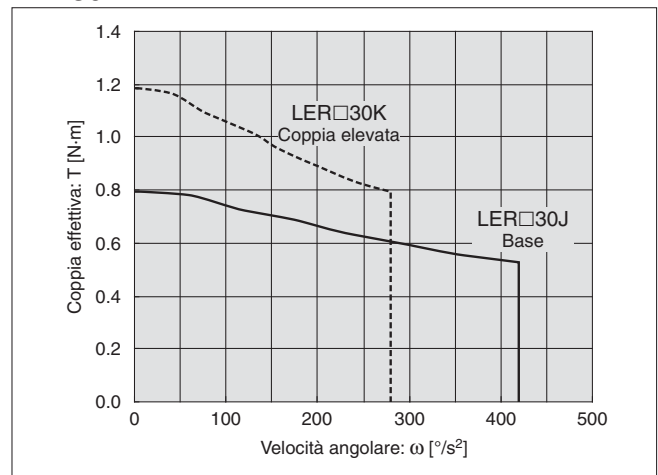
LER10



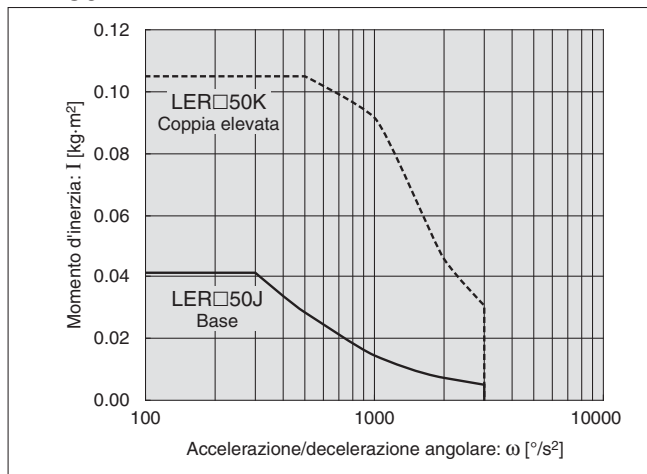
LER30



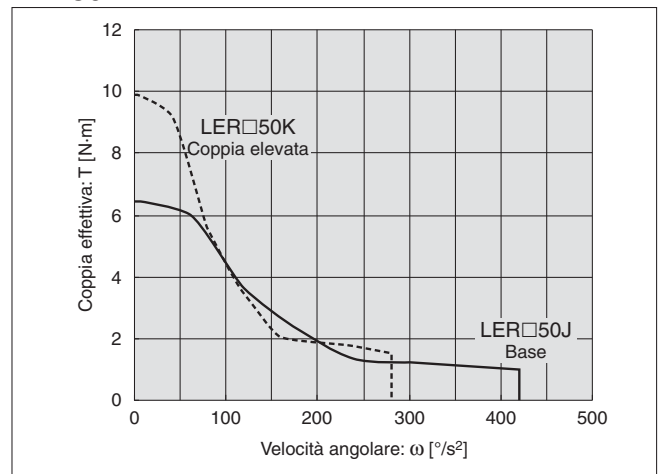
LER30



LER50



LER50



Specifiche Attuatori

## Pinze elettriche Serie LEH

Ø10, Ø16, Ø20, Ø25, Ø32, Ø40



### Caratteristiche

- Ampia gamma di prodotti e varianti.
- Forza, velocità e posizionamento regolabili.
- Prevenzione cadute (meccanismo di bloccaggio automatico)
- Protezione antipolvere a tenuta stagna disponibile per il modello LEHZ.

### Codici di ordinazione

Tipo a 2 dita	LEHZ	10		K	2	–	4
Tipo a 2 dita con protezione antipolvere	LEHZJ	10		K	2	–	4
Tipo a 3 dita	LEHS	10		K	3	–	4
Tipo a 2 dita/profilo ribassato	LEHF	10		K	2	–	16

Taglia corpo

	LEHZ	LEHZJ	LEHF	LEHS
10	●	●	●	●
16	●	●	–	–
20	●	●	●	●
25	●	●	–	–
32	●	–	●	●
40	●	–	●	●

Taglia motore

	Base	Passo
–	Base	K
L Nota)	Compatto	Base

Nota) Taglia corpo: solo 10, 16, 20, 25

	Corsa
2	Tipo a 2 dita
3	Tipo a 3 dita

Corsa/entrambi i lati [mm]	Taglia corpo			
	LEHZ	LEHZJ	LEHF	LEHS
4	10	10	–	10
6	16	16	–	20
8	–	–	–	32
10	20	20	–	–
12	–	–	–	40
14	25	25	–	–
16	–	–	10	–
22	32	–	–	–
24	–	–	20	–
30	40	–	–	–
32	–	–	32/10 (corsa lunga)	–
40	–	–	40	–
48	–	–	20 (corsa lunga)	–
64	–	–	32 (corsa lunga)	–
80	–	–	40 (corsa lunga)	–

#### Tipo con cuffia di protezione

–	Gomma al cloroprene (CR)
K	Gomma fluorurata (FKM)
S	Gomma al silicone (Si)

#### Tipi di dita

–	Base (Foro filettato in direzione di apertura/chiusura)
A	Montaggio con filettatura laterale
B	Foro passante in direzione di apertura/chiusura
C	Dita piatte

Nota) Vedi esempi nella pagina seguente.

	–	R	1	6P	1
	–	R	1	6P	1
	–	R	1	6P	1
	–	R	1	6P	1

Montaggio controllore

–	Montaggio con viti
D Nota)	Montaggio guida DIN

Nota) Guida DIN non compresa. Ordinarla a parte.

Lunghezza cavo I/O

–	Senza cavo
1	1.5 m
3	3 m
5	5 m

Tipo di controllore

–	Senza controllore
1N	Con controllore senza programmazione (NPN)
1P	Con controllore senza programmazione (PNP)
6N	Con controllore (NPN)
6P	Con controllore (PNP)

Lunghezza cavo cilindro

	Senza cavo		
–	Senza cavo	8	8 m Nota)
1	1.5 m	A	10 m Nota)
3	3 m	B	15 m Nota)
5	5 m	C	20 m Nota)

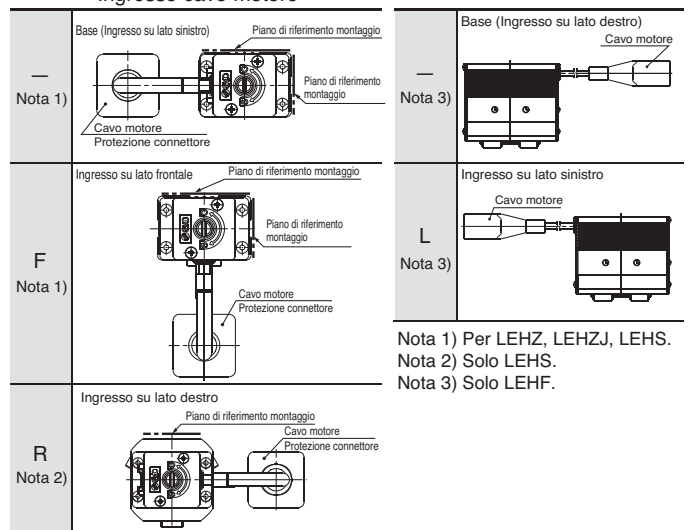
Nota) Altre lunghezze si realizzano su richiesta.

Tipo di cavo cilindro

–	Senza cavo
S	Cavo standard
R	Cavo robotico (cavo flessibile)

\* Usare un cavo standard in una parte fissa. Selezionare il cavo robotico quando si usa con la parte in movimento.

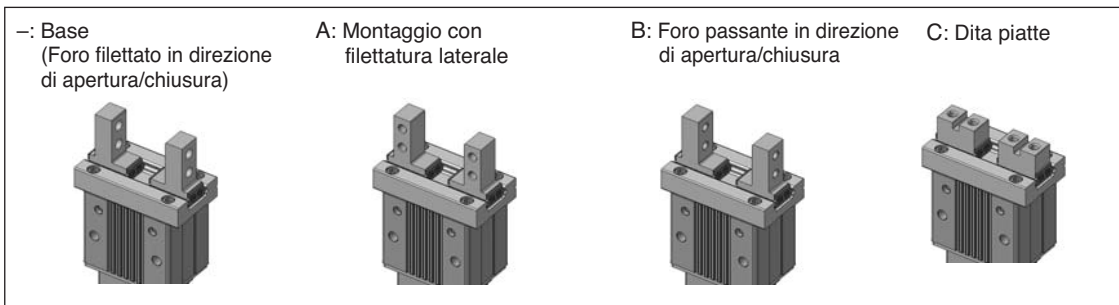
#### Ingresso cavo motore



Nota 1) Per LEHZ, LEHZJ, LEHS.  
Nota 2) Solo LEHS.  
Nota 3) Solo LEHF.



Opzioni dita



Prodotto raccomandato



I prodotti in stock possono essere soggetti a modifiche senza preavviso

Componenti in stock per consegna rapida



LEHZ10K2-4-R16P1	LEHZJ10K2-4-R36P1	LEHS10K3-4-R36P1	LEHF10K2-16-R16P1
LEHZ16K2-6-R16P1	LEHZJ16K2-6-R36P1	LEHS20K3-6-R36P1	LEHF20K2-24-R16P1
LEHZ20K2-10-R16P1	LEHZJ20K2-10-R36P1	LEHS32K3-8-R36P1	LEHF32K2-32-R16P1
LEHZ25K2-14-R16P1	LEHZJ25K2-14-R36P1	LEHS40K3-12-R36P1	LEHF40K2-40-R16P1
LEHZ32K2-22-R16P1	LEHZJ10LK2-4-R36P1	LEHS10LK3-4-R36P1	
LEHZ40K2-30-R16P1	LEHZJ16LK2-6-R36P1	LEHS20LK3-6-R36P1	



Prodotti correlati

- Serie LEC - Controllore - pagina 1018
- Serie LECP1 - Controllore - pagina 1014
- Serie LEJ - Cilindri senza stelo ad alta rigidità - pagina 914
- Serie LEF - Cilindri senza stelo - pagina 927
- Serie LES - Slitte elettriche - pagina 969
- Serie LEY - Cilindri con stelo - pagina 943
- Serie LER - Attuatori elettrici rotanti - pagina 993

Controllori compatibili

Tipo	Tipo con inserimento punti di posizionamento 	Tipo senza programmazione 
Serie	LECP6	LECP1
Caratteristiche	Ingresso valore, controllore standard	Possibilità di configurare il funzionamento senza l'utilizzo di un PC o di un terminale portatile
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	
Numero massimo di punti di posizionamento	64 punti	14 punti
Tensione d'alimentazione	24 VDC	
Pagina di riferimento	Pagina 1018	Pagina 1014

Specifiche		Serie LEHZ						Serie LEHZJ			
Modello		LEHZ10	LEHZ16	LEHZ20	LEHZ25	LEHZ32	LEHZ40	LEHZJ10	LEHZJ16	LEHZJ20	LEHZJ25
Corsa/entrambi i lati [mm]		4	6	10	14	22	30	4	6	10	14
Forza di presa [N] <small>Nota 1) 3)</small>	Base	6 a 14		16 a 40		52 a 130	84 a 210	6 a 14		16 a 40	
	Compatto	2 a 6	3 a 8	11 a 28		—	—	3 a 6	4 a 8	11 a 28	
Velocità di apertura e chiusura/ Velocità di spinta [mm/s] <small>Nota 2) 3)</small>		5 a 80/5 a 50		5 a 100/5 a 50		5 a 120/5 a 50		5 a 80/5 a 50		5 a 100/5 a 50	
Metodo di azionamento		Vite a scorrimento + camma a scorrimento						Vite a scorrimento + camma a scorrimento			
Tipo di guida dito		Guida lineare (senza circolazione)						Guida lineare (senza circolazione)			
Ripetibilità [mm] <small>Nota 4)</small>		±0.02						±0.02			
Precisione determinazione lunghezza ripetuta [mm] <small>Nota 5)</small>		±0.05						±0.05			
Gioco dito/ entrambi i lati [mm] <small>Nota 6)</small>		0.5 max.				1.0 max.		0.5 max.			
Resistenza agli urti/ Resistenza alle vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <small>Nota 7)</small>		150/30						150/30			
Max. frequenza d'esercizio [C.P.M]		60						60			
Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40						5 a 40			
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione né congelamento)						90 max. (senza condensazione né congelamento)			
Peso [g]	Base	165	220	430	585	1120	1760	170	230	440	610
	Compatto	135	190	365	520	—	—	140	200	375	545

		Serie LEHF				Serie LEHS			
Modello		LEHF10	LEHF20	LEHF32	LEHF40	LEHS10	LEHS20	LEHS32	LEHS40
Corsa/entrambi i lati [mm]	Base	16	24	32	40	4	6	8	12
	Corsa lunga	32	48	64	80				
Forza di presa [N] <small>Nota 1) 3)</small>	Base	3 a 7	11 a 28	48 a 120	72 a 180	2.2 a 5.5	9 a 22	36 a 90	52 a 130
	Corsa lunga					1.4 a 3.5	7 a 17	—	—
Velocità di apertura e chiusura/ Velocità di spinta [mm/s] <small>Nota 2) 3)</small>		5 a 80/5 a 20	5 a 100/5 a 30			5 a 70/ 5 a 50	5 a 80/ 5 a 50	5 a 100/ 5 a 50	5 a 120/ 5 a 50
Metodo di azionamento		Vite di scorrimento + flessione cinghia				Vite a scorrimento + camma a cuneo			
Tipo di guida dito		Guida lineare (senza circolazione)				—			
Ripetibilità [mm] <small>Nota 4)</small>		±0.05				±0.02			
Precisione determinazione lunghezza ripetuta [mm] <small>Nota 5)</small>		±0.05				±0.05			
Gioco dito/ entrambi i lati [mm] <small>Nota 6)</small>		1.0 max.				0.5 max.			
Resistenza agli urti/ Resistenza alle vibrazioni [m/s <sup>2</sup> ] <small>Nota 7)</small>		150/30				150/30			
Max. frequenza d'esercizio [C.P.M]		60				60			
Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40				5 a 40			
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione né congelamento)				90 max. (senza condensazione né congelamento)			
Peso [g]	Base	340	610	1625	1980	185	410	975	1265
	Corsa lunga	370	750	1970	2500	150	345	—	—

Nota 1) La forza di presa deve essere 10-20 volte il peso dell'oggetto da trasportare. La forza di posizionamento deve essere pari a 150% durante il rilascio del pezzo. La precisione della forza di presa deve essere pari a: ±30% (F.S.) per LEHS10 / LEHF10 / LEHZ10/16 ±30% (F.S.) per LEHZJ10/16  
±25% (F.S.) per LEHS20 / LEHF20 / LEHZ20/25 ±25% (F.S.) per LEHZJ20/25  
±20% (F.S.) per LEHS40 / LEHF32/40 / LEHZ32/40

Nota 2) La velocità di spinta va impostata entro i limiti durante il controllo e regolazione della forza di spinta (presa). In caso contrario, si potrebbe verificare un malfunzionamento.  
Nota 3) La velocità e la forza di spinta possono variare a seconda della lunghezza del cavo, del carico e delle condizioni di montaggio.

Se il cavo supera i 5 m, la velocità/forza di spinta si ridurrà del 10% per 5 m come massimo. (Se la lunghezza del cavo è 15 m: riduzione del 20% come massimo)  
Nota 4) Ripetibilità è la variazione della posizione di presa (posizione pezzo) quando l'operazione di presa viene eseguita ripetutamente con la stessa sequenza per lo stesso pezzo.

Nota 5) Precisione della determinazione della lunghezza ripetuta è la dispersione (valore sul monitor del controllore) quando il pezzo viene mantenuto ripetutamente nella stessa posizione.

Nota 6) Durante il controllo e regolazione della forza di spinta (presa) non si verificherà nessun fenomeno di gioco. Allungare la corsa per la quantità di gioco durante l'apertura.

Nota 7) Resistenza agli urti: non si sono verificati malfunzionamenti durante il test d'urto della pinza sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con la pinza in stato iniziale).

Resistenza alle vibrazioni: sottoposto ad un collaudo tra 45 e 2000 Hz non presenta malfunzionamenti. Il test è stato eseguito sia in direzione assiale che in direzione perpendicolare alla vite di trasmissione. (Il test è stato eseguito con la pinza in stato iniziale).

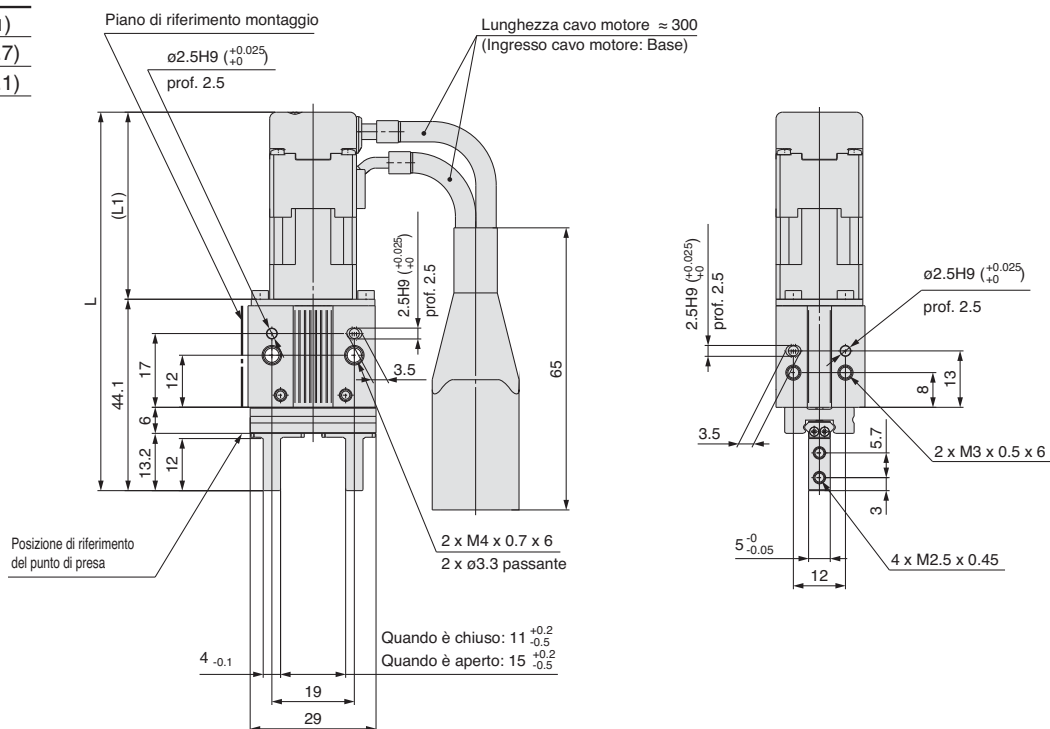




Dimensioni

LEHZ10(L)K2-4

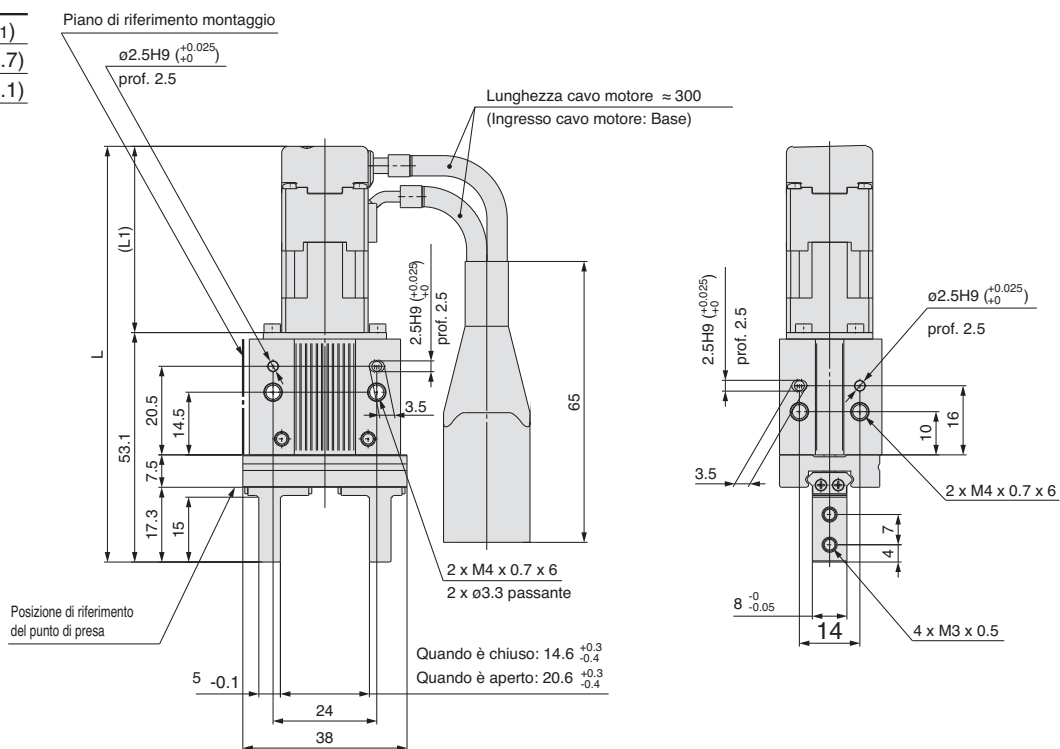
Modello	L	(L1)
LEHZ10K2-4□	103,8	(59.7)
LEHZ10LK2-4□	87,2	(43.1)



Dimensioni

LEHZ16(L)K2-6

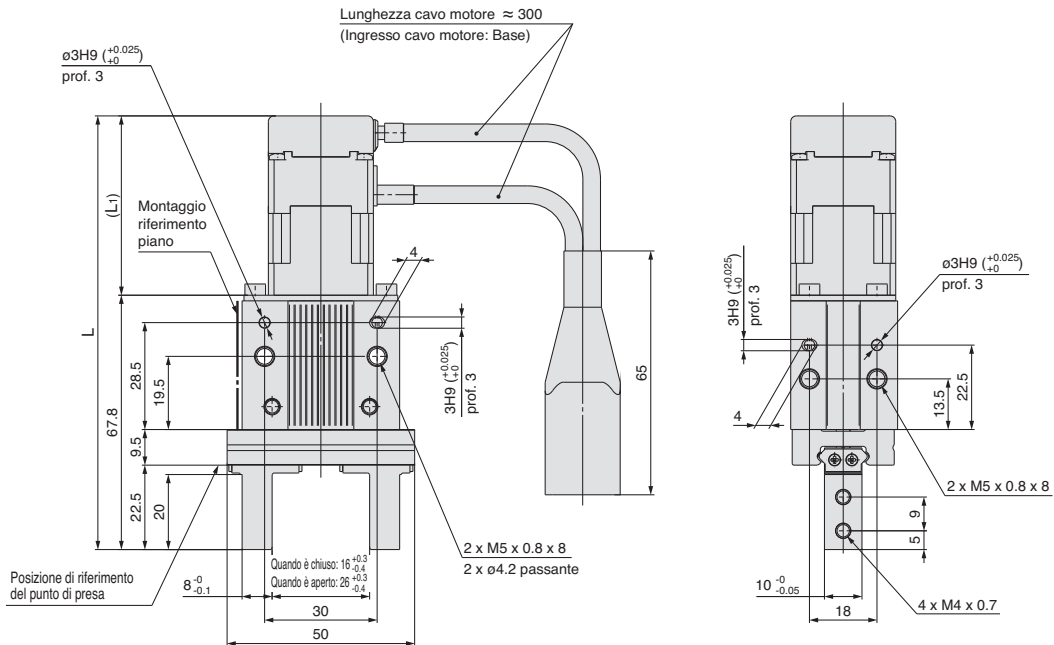
Modello	L	(L1)
LEHZ16K2-6□	112.8	(59.7)
LEHZ16LK2-6□	96.2	(43.1)



## Dimensioni

## LEHZ20(L)K2-10

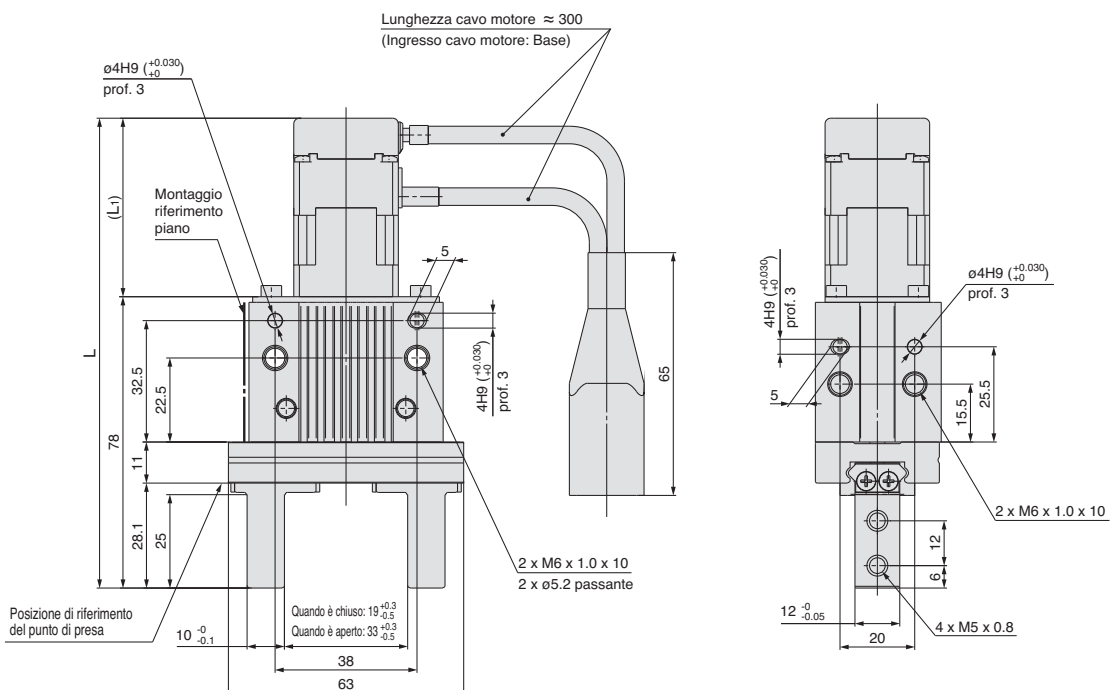
Modello	L	(L1)
LEHZ20K2-10□	129.6	(61.8)
LEHZ20LK2-10□	115.6	(47.8)



## Dimensioni

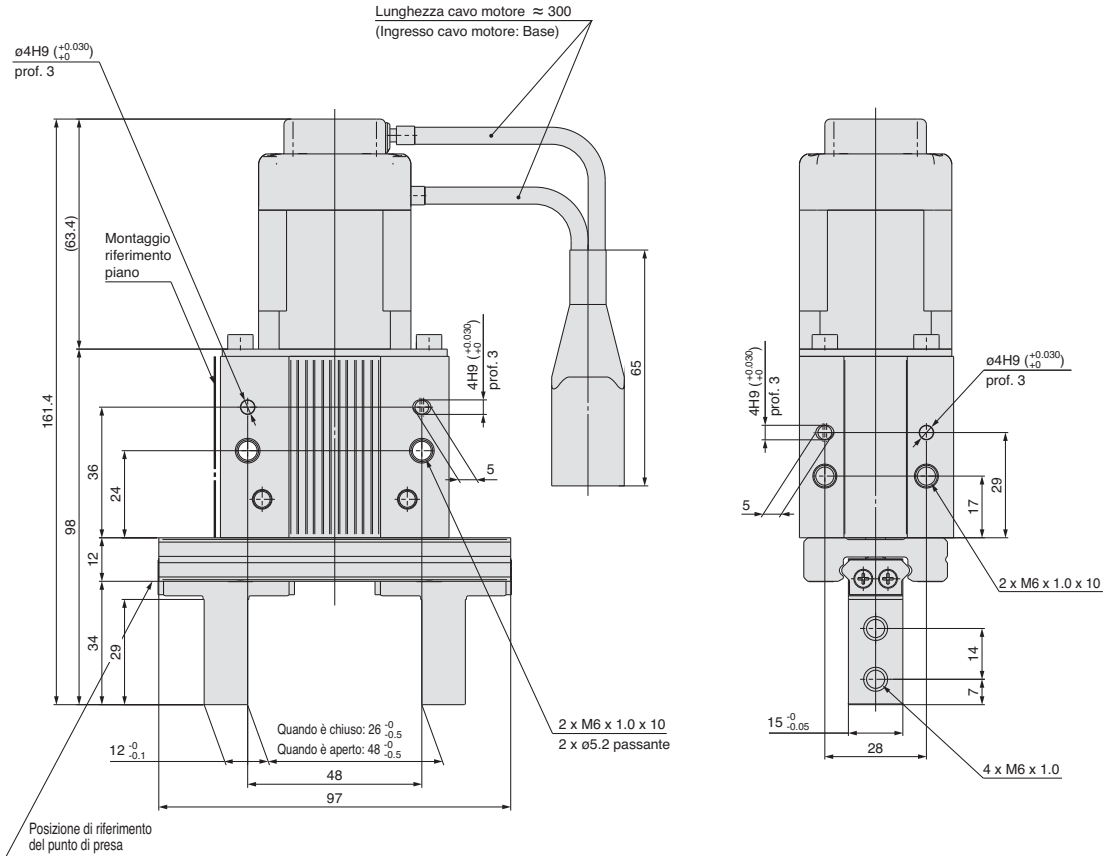
## LEHZ25(L)K2-14

Modello	L	(L1)
LEHZ25K2-14□	139.8	(61.8)
LEHZ25LK2-14□	125.8	(47.8)



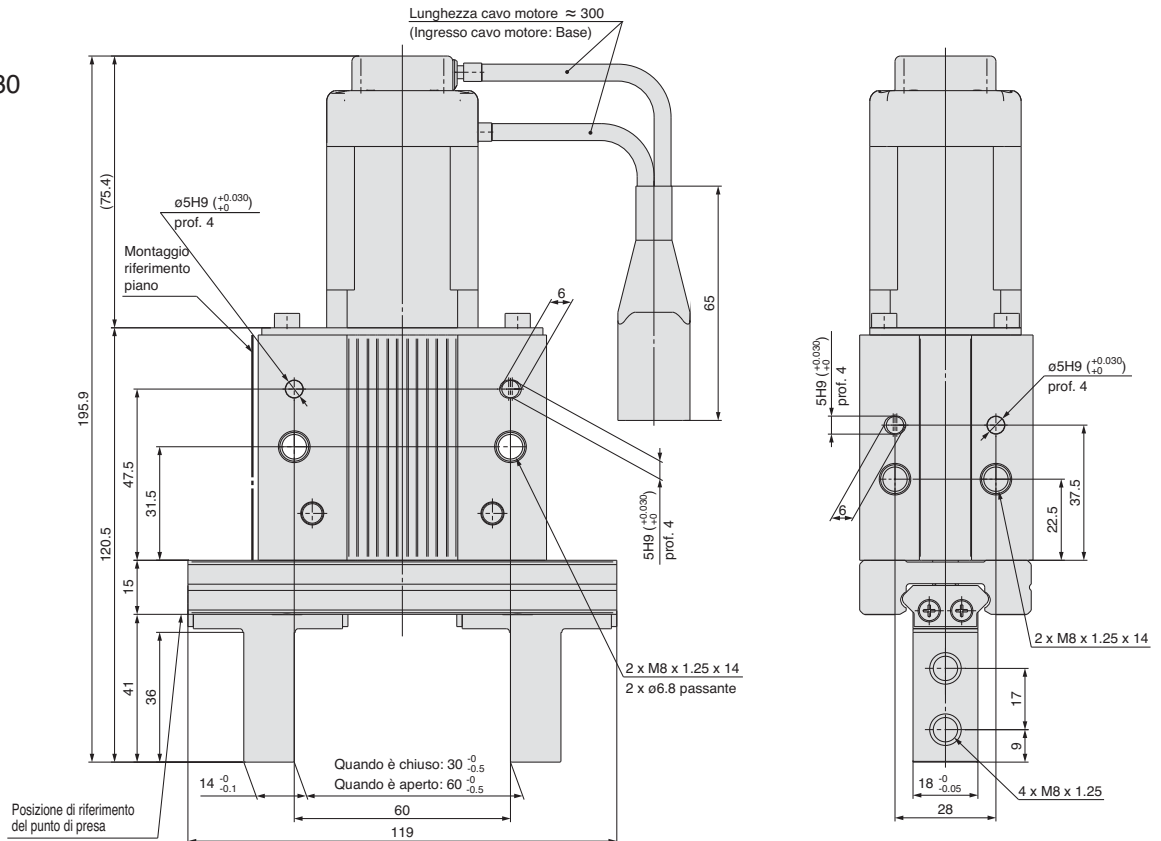
Dimensioni

LEHZ32K2-22



Dimensioni

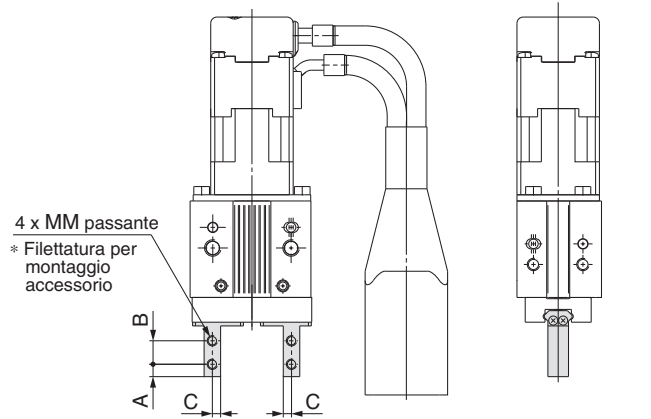
LEHZ40K2-30



Specifiche  
Pinze

## Opzioni dita

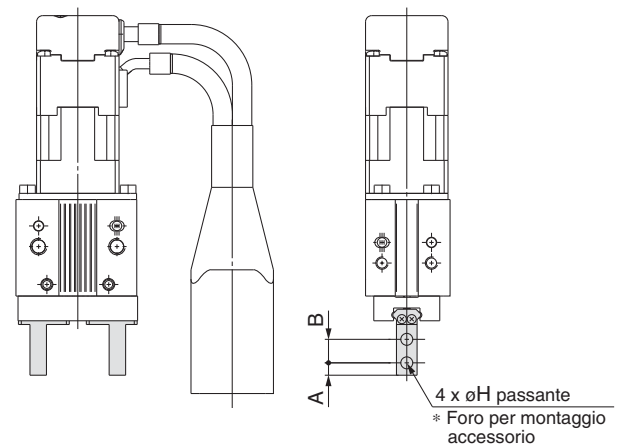
## Montaggio con fori filettati laterali (A)



Unità: mm

Modello	A	B	C	MM
LEHZ10(L)K2-4A□	3	5.7	2	M2.5 x 0.45
LEHZ16(L)K2-6A□	4	7	2.5	M3 x 0.5
LEHZ20(L)K2-10A□	5	9	4	M4 x 0.7
LEHZ25(L)K2-14A□	6	12	5	M5 x 0.8
LEHZ32K2-22A□	7	14	6	M6 x 1
LEHZ40K2-30A□	9	17	7	M8 x 1.25

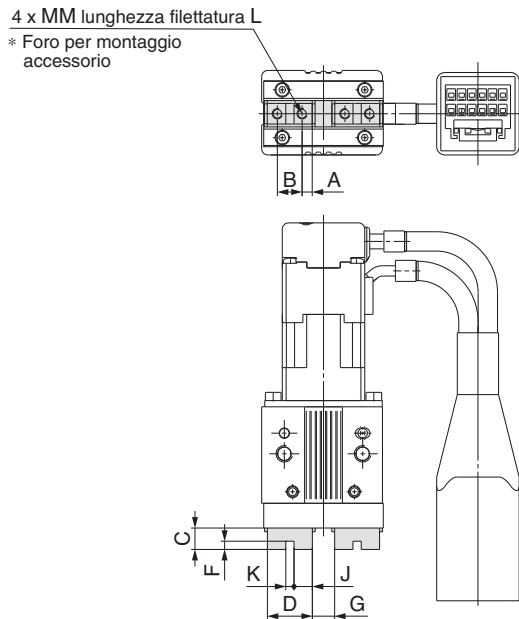
## Fori passanti in direzione di apertura/chiusura (B)



Unità: mm

Modello	A	B	H
LEHZ10(L)K2-4B□	3	5.7	2.9
LEHZ16(L)K2-6B□	4	7	3.4
LEHZ20(L)K2-10B□	5	9	4.5
LEHZ25(L)K2-14B□	6	12	5.5
LEHZ32K2-22B□	7	14	6.6
LEHZ40K2-30B□	9	17	9

## Dita piatte (C)



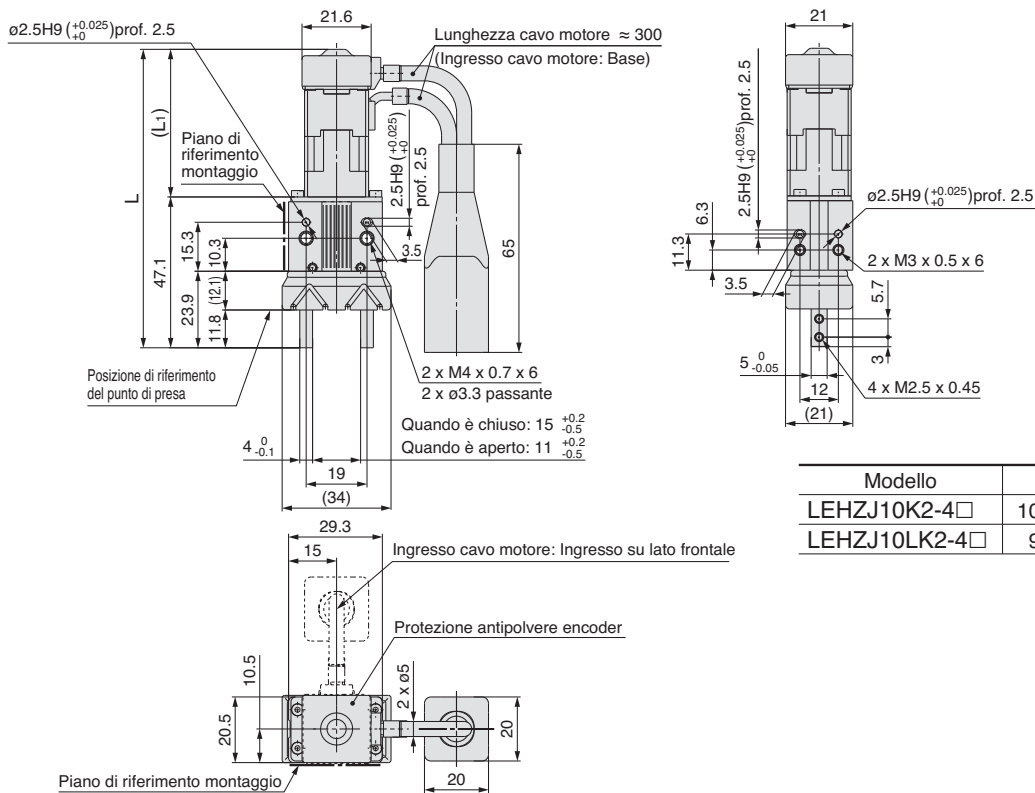
Unità: mm

Modello	A	B	C	D	F	G		J	K	MM	L	W	Peso [g]
						Quando è aperto	Quando è chiuso						
LEHZ10K2-4C□	2.45	6	5.2	10.9	2	5.4 <sup>-0.2</sup>	1.4 <sup>-0.2</sup>	4.45	2H9 <sup>+0.025</sup> <sub>+0</sub>	M2.5 x 0.45	5	5 <sup>-0.05</sup>	165
LEHZ10LK2-4C□						135							
LEHZ16K2-6C□	3.05	8	8.3	14.1	2.5	7.4 <sup>-0.2</sup>	1.4 <sup>-0.2</sup>	5.8	2.5H9 <sup>+0.025</sup> <sub>+0</sub>	M3 x 0.5	6	8 <sup>-0.05</sup>	220
LEHZ16LK2-6C□						190							
LEHZ20K2-10C□	3.95	10	10.5	17.9	3	11.6 <sup>-0.2</sup>	1.6 <sup>-0.2</sup>	7.45	3H9 <sup>+0.025</sup> <sub>+0</sub>	M4 x 0.7	8	10 <sup>-0.05</sup>	430
LEHZ20LK2-10C□						365							
LEHZ25K2-14C□	4.9	12	13.1	21.8	4	16 <sup>-0.2</sup>	2 <sup>-0.2</sup>	8.9	4H9 <sup>+0.030</sup> <sub>+0</sub>	M5 x 0.8	10	12 <sup>-0.05</sup>	575
LEHZ25LK2-14C□						510							
LEHZ32K2-22C□	7.3	20	18	34.6	5	25 <sup>-0.2</sup>	3 <sup>-0.2</sup>	14.8	5H9 <sup>+0.030</sup> <sub>+0</sub>	M6 x 1	12	15 <sup>-0.05</sup>	1145
LEHZ40K2-30C□						1820							

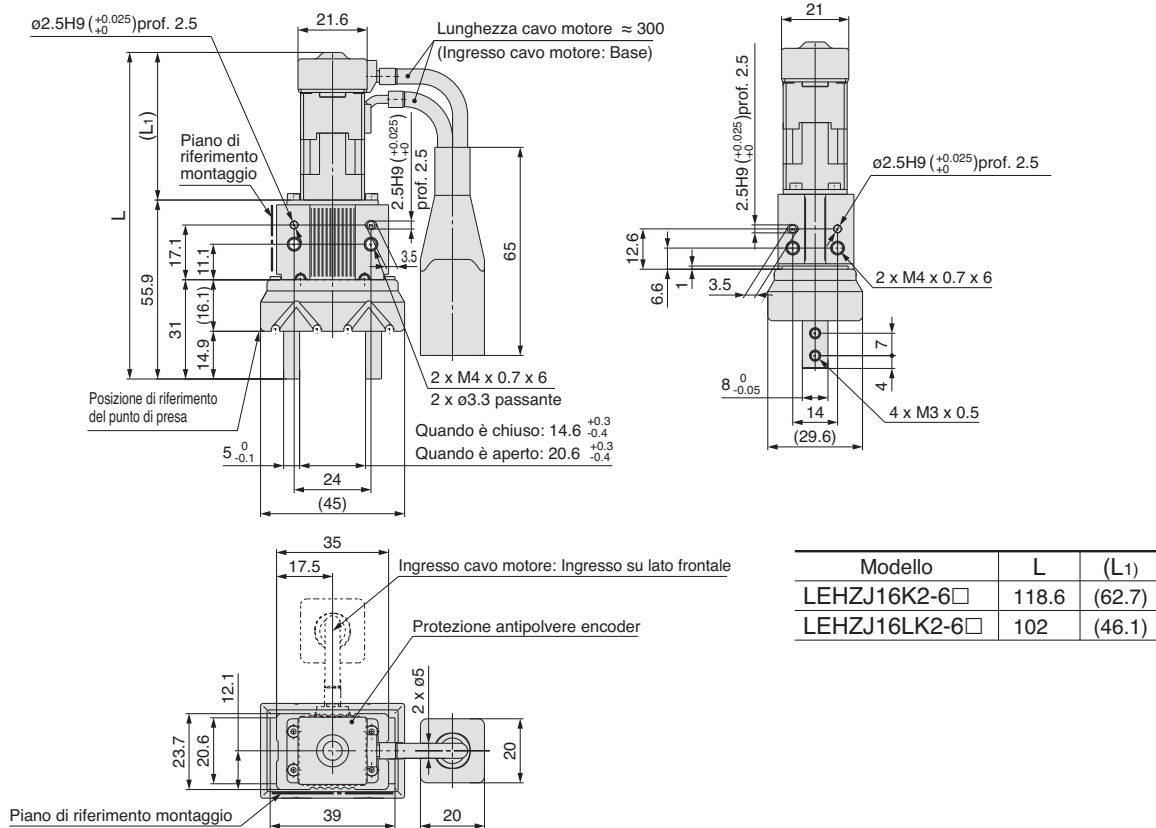


## Dimensioni

## LEHZJ10(L)K2-4



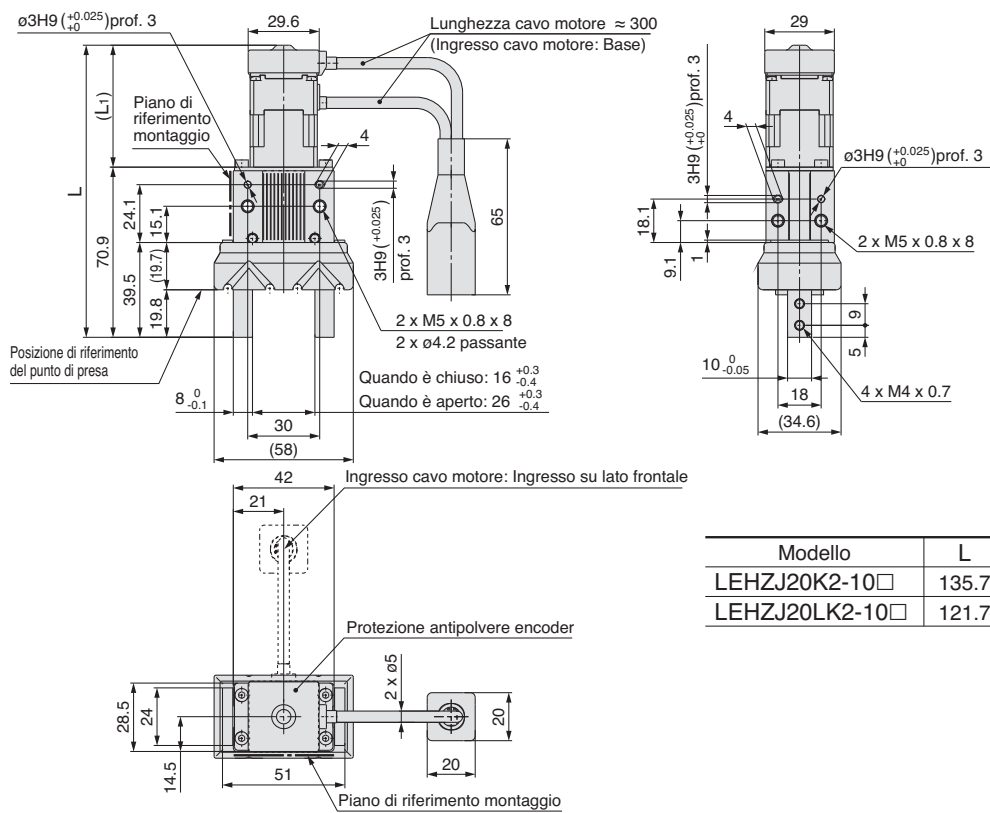
## LEHZJ16(L)K2-6



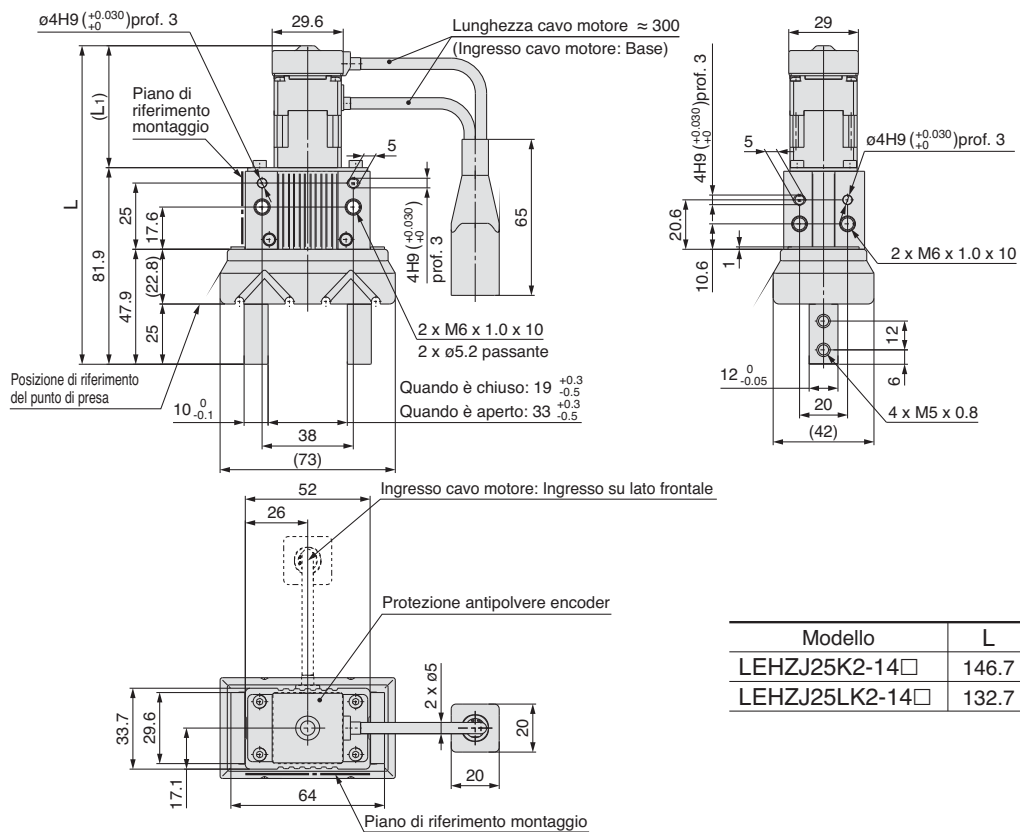
Specifiche Pinze

## Dimensioni

## LEHZJ20(L)K2-10

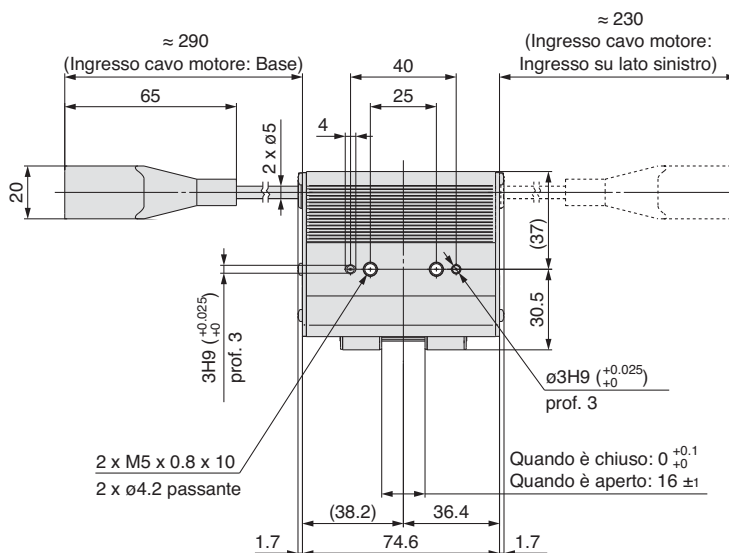
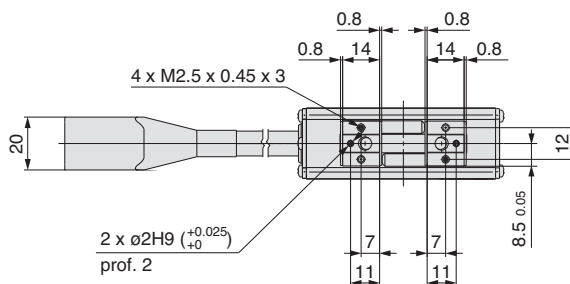


## LEHZJ25(L)K2-14



Dimensioni

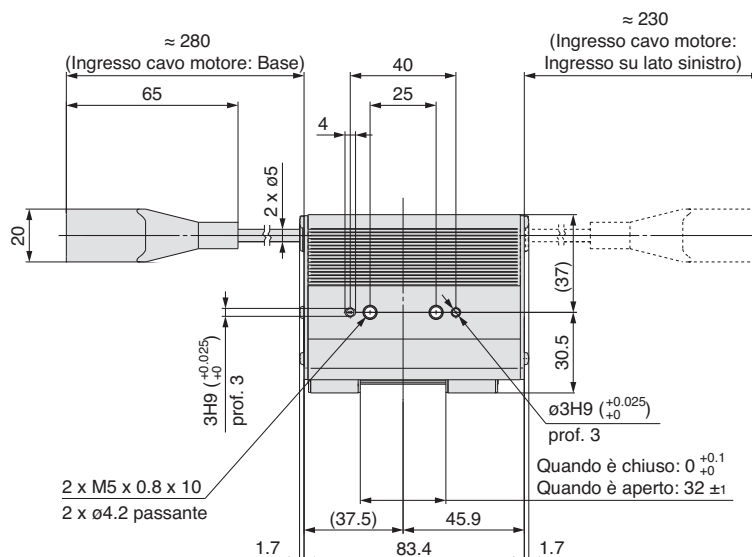
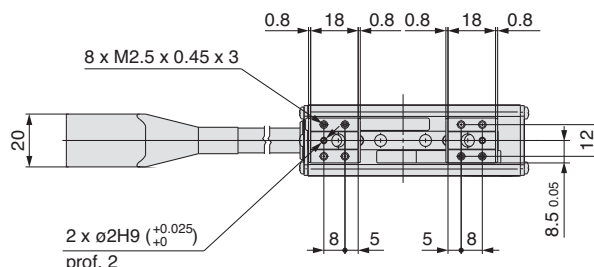
LEHF10K2-16/Base



Specifiche  
Pinze

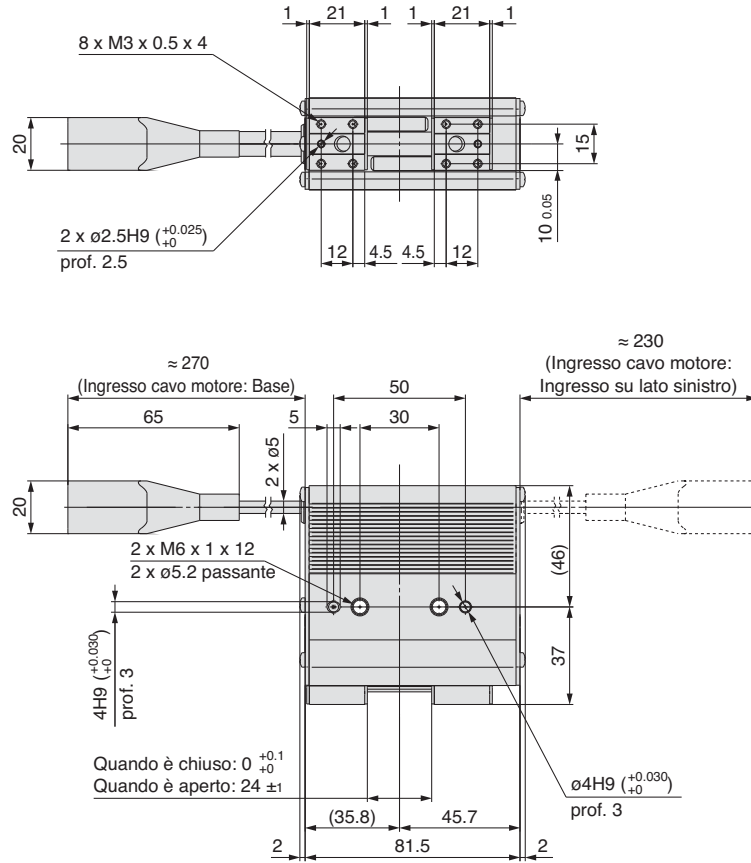
Dimensioni

LEHF10K2-32/Corsa lunga



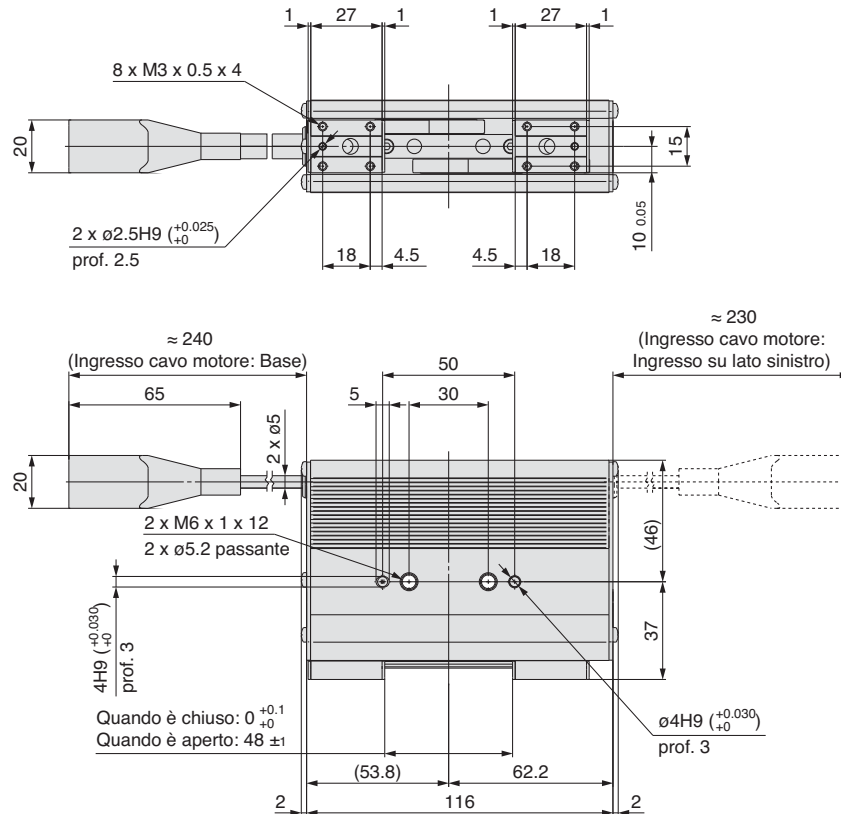
## Dimensioni

LEHF20K2-24/Base



## Dimensioni

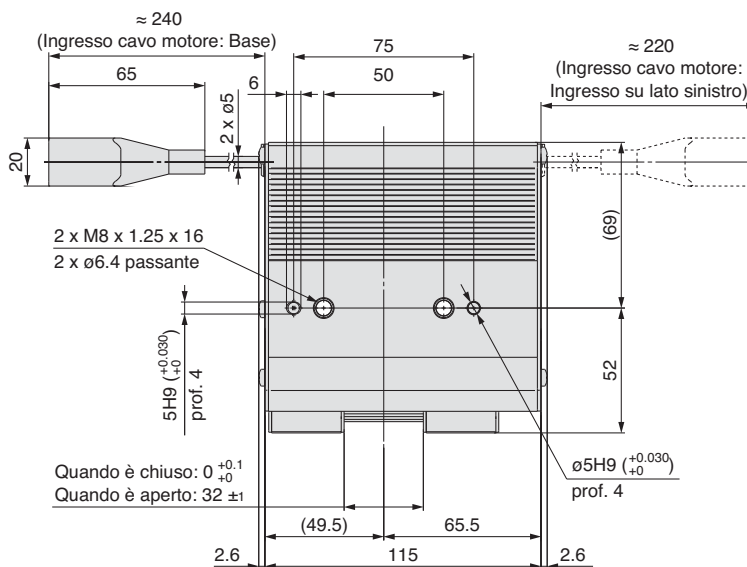
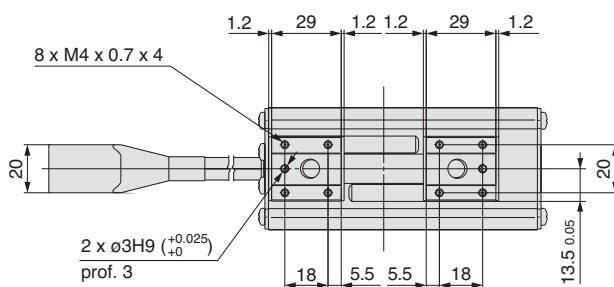
LEHF20K2-48/Corsa lunga





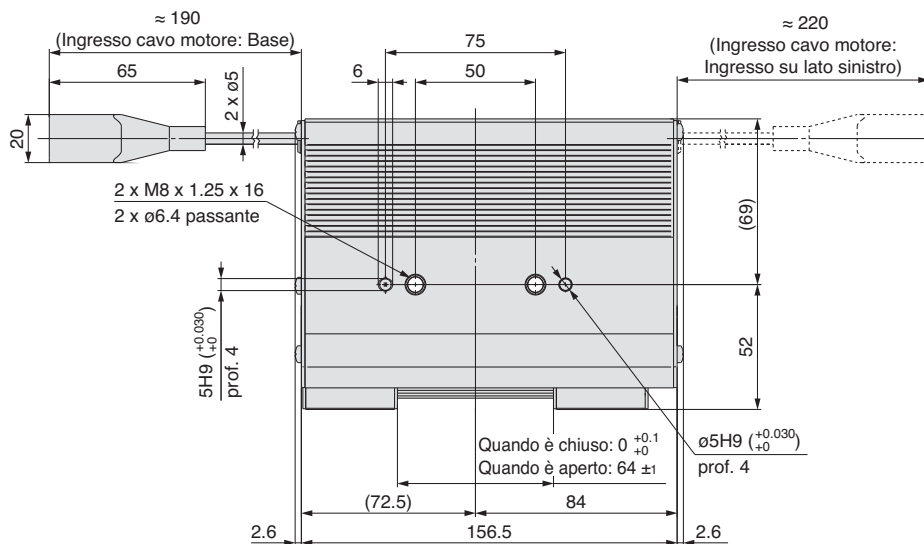
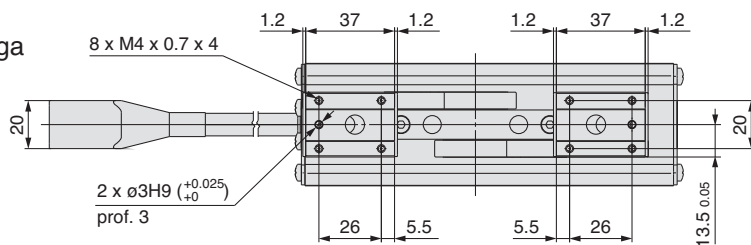
## Dimensioni

LEHF32K2-32/Base



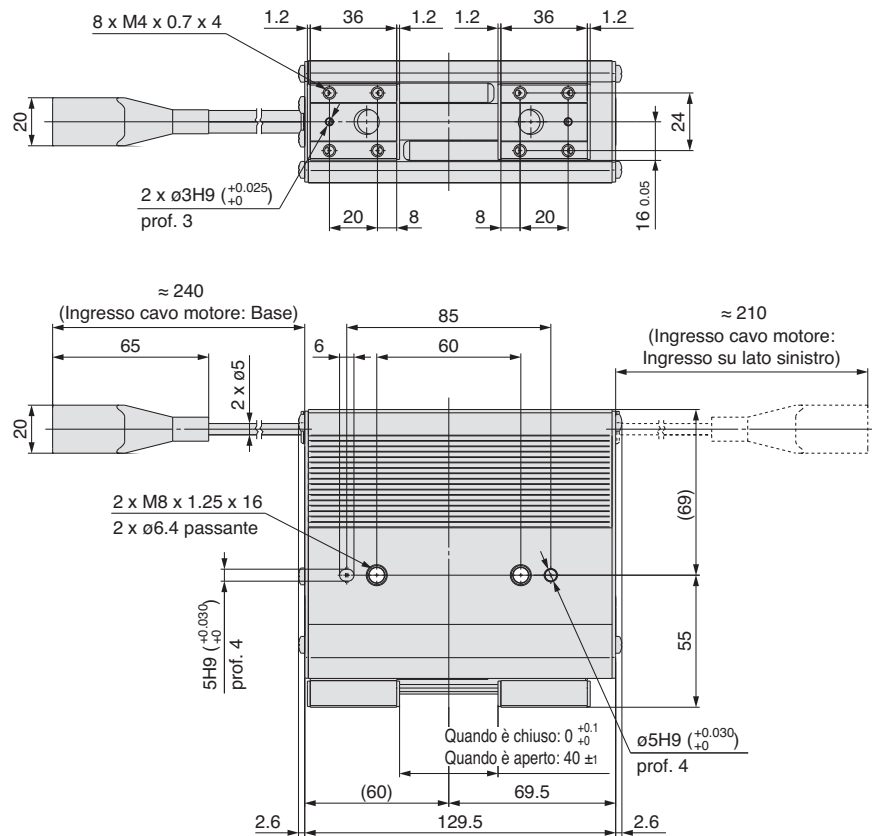
## Dimensioni

LEHF32K2-64/Corsa lunga



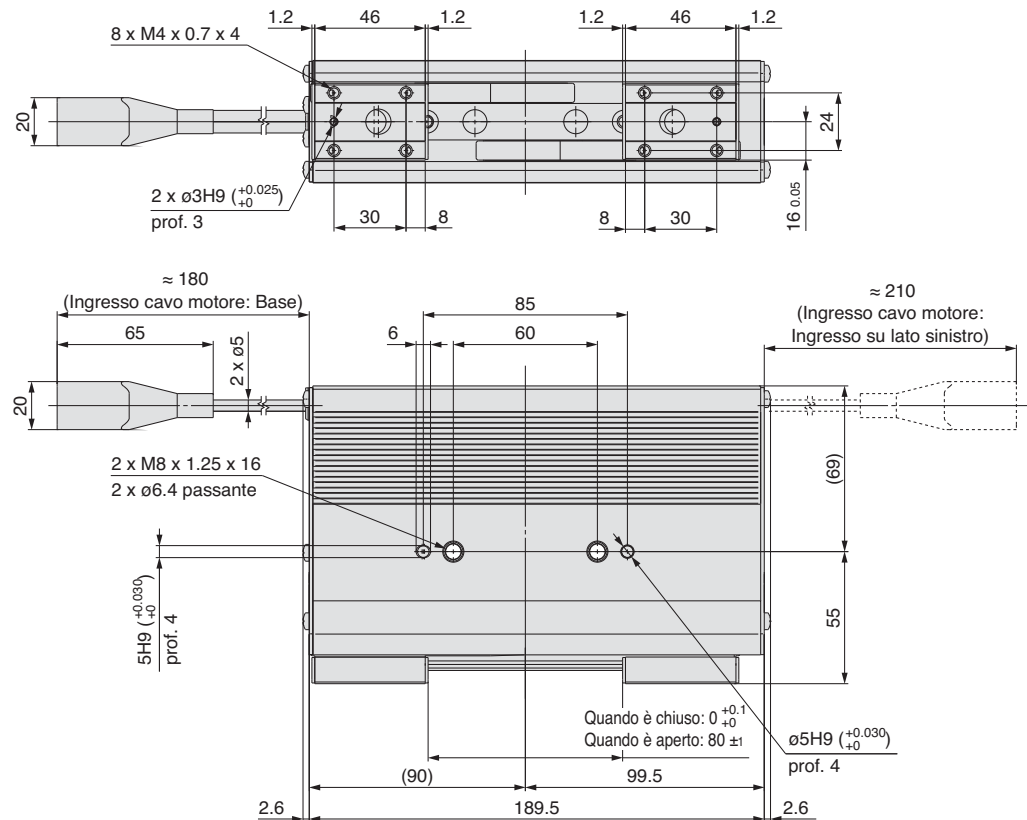
## Dimensioni

## LEHF40K2-40/Base



## Dimensioni

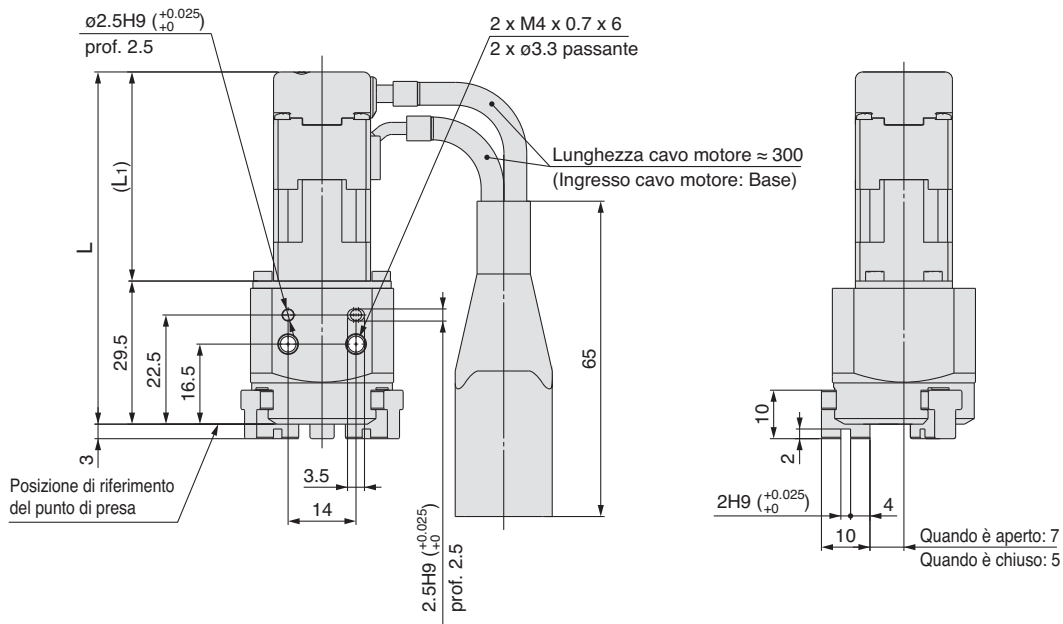
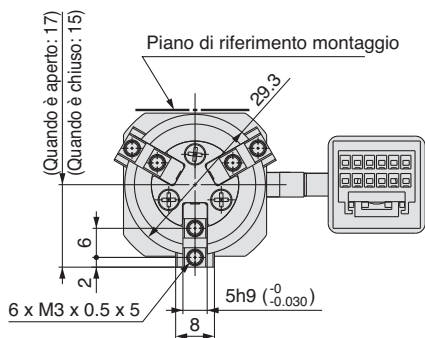
## LEHF40K2-80/Corsa lunga



Dimensioni

LEHS10(L)K3-4

Modello	L	(L1)
LEHS10K3-4	89.1	(59.6)
LEHS10LK3-4	72.6	(43.1)

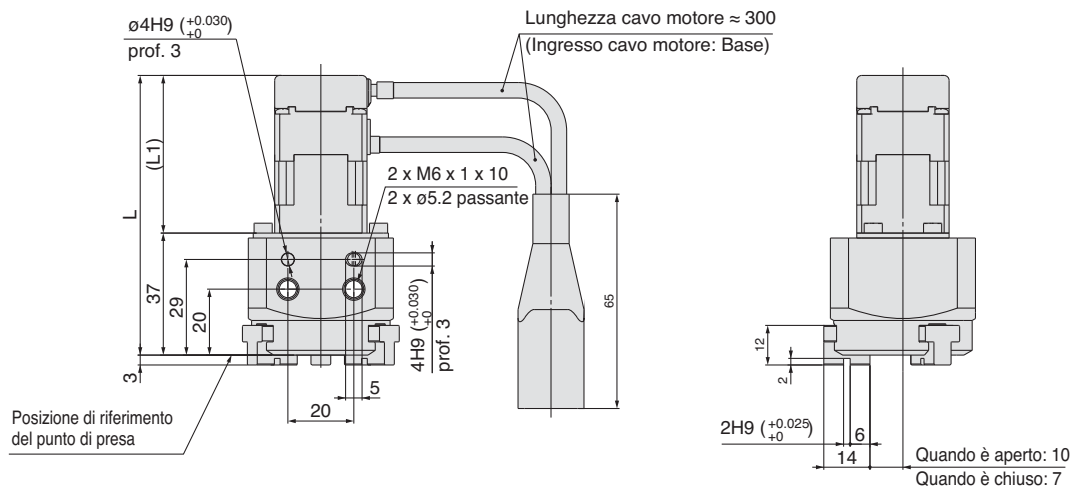
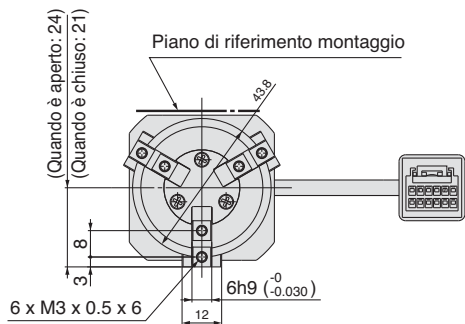


Specifiche Pinze

Dimensioni

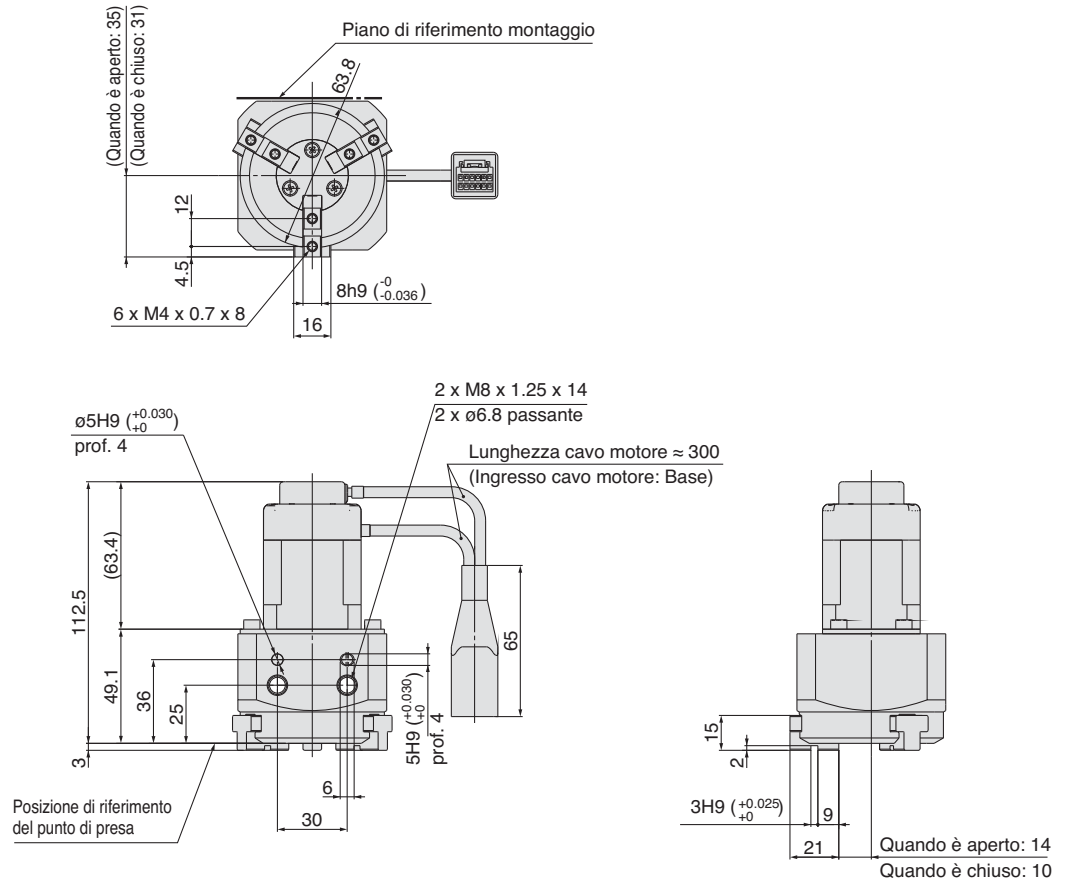
LEHS20(L)K3-6

Modello	L	(L1)
LEHS20K3-6	98.8	(61.8)
LEHS20LK3-6	84.8	(47.8)



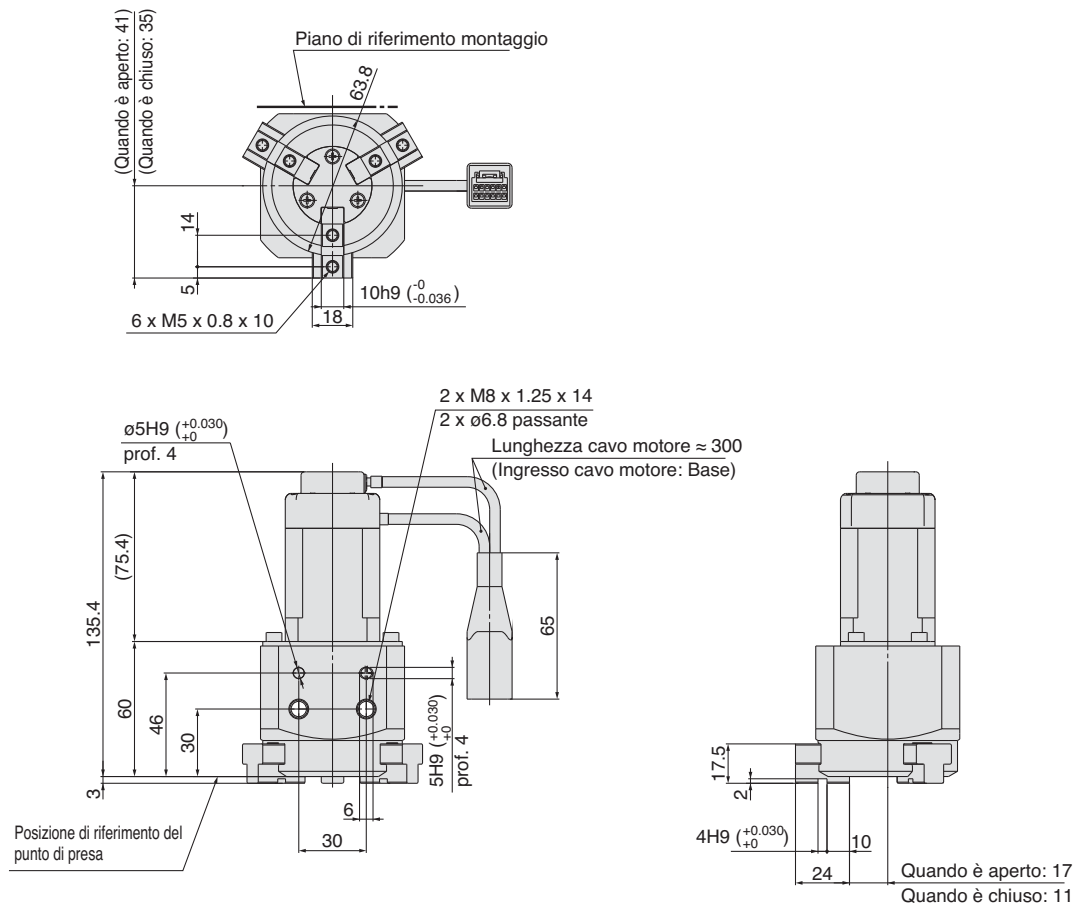
## Dimensioni

LEHS32K3-8



## Dimensioni

LEHS40K3-12



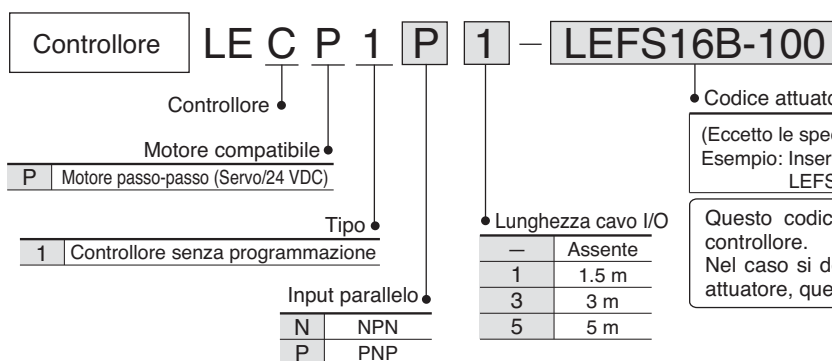
## Controllore senza programmazione Serie LECP1



### Caratteristiche

- Programmazione non richiesta.
- Il controllore è consegnato con i parametri dell'attuatore già impostati.
- La velocità e l'accelerazione possono essere regolate in 16 stadi.
- Punti di posizionamento: 14 punti.

### Codici di ordinazione



#### Codice attuatore

(Eccetto le specifiche del cavo e le opzioni dell'attuatore)  
Esempio: Inserire [LECP1N1-LEFS16B-100] per  
LEFS16B-100-R31P1

Questo codice si riferisce solo all'ordinazione di un controllore.  
Nel caso si desiderasse ordinare il controllore con un attuatore, questo codice non è necessario.

### Prodotto raccomandato



#### Prodotti correlati

- Serie LEH** - Pinze elettriche - pagina 999
- Serie LEF** - Cilindri senza stelo - pagina 927
- Serie LES** - Slitte elettriche - pagina 969
- Serie LEY** - Cilindri con stelo - pagina 943
- Serie LER** - Unità elettrica rotante - pagina 993

### Specifiche di base

Elemento	LECP1
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)
Alimentazione elettrica <sup>Nota 1)</sup>	Tensione di alimentazione: 24 VDC $\pm 10\%$ Assorbimento max.: 3A (picco 5A) <sup>Nota 2)</sup> [Compresa potenza azionamento motore, potenza controllo, arresto, rilascio bloccaggio]
Ingresso parallelo	6 ingressi (isolamento fotoaccoppiatore)
Uscita parallela	6 uscite (isolamento fotoaccoppiatore)
Punti d'arresto	14 punti (numero posizione da 1 a 14(E))
Encoder compatibile	Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)
Memoria	EEPROM
LED	LED (verde/rosso) uno di ciascuno
Display LED a 7 segmenti <sup>Nota 3)</sup>	Display a 1 cifra, 7 segmenti (rosso) Le cifre sono espresse in esadecimale (da "10" a "15" in numero decimale sono espresse come "A" a "F")
Meccanismo freno	Terminale di rilascio freno forzato <sup>Nota 4)</sup>
Lunghezza cavo [m]	Cavo I/O: 5 max. Cavo attuatore: 20 max.
Sistema di raffreddamento	Raffreddamento naturale ad aria
Campo temperatura d'esercizio [°C]	0 a 40 (Senza congelamento)
Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (Senza condensa)
Campo temperatura di stoccaggio [°C]	-10 a 60 (Senza congelamento)
Campo umidità di stoccaggio [%UR]	90 max. (Senza condensa)
Resistenza d'isolamento [MΩ]	Tra sede e terminale SG 50 (500 VDC)
Peso [g]	130

Nota 1) Non utilizzare un alimentatore con funzione di prevenzione "inrush current" per alimentare il controllore.

Nota 2) L'assorbimento varia a seconda del modello di attuatore. Per ulteriori dettagli, consultare il manuale del relativo attuatore.

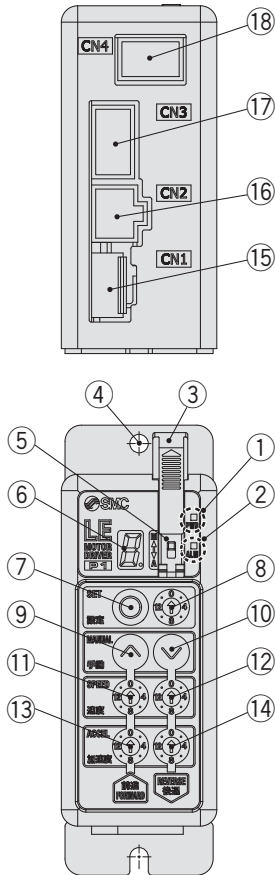
Nota 3) "10" a "15" in numero decimale sono visualizzati come segue nel LED a 7 segmenti.



Visualizzazione decimale	10	11	12	13	14	15
Visualizzazione esadecimale	A	b	c	d	E	F

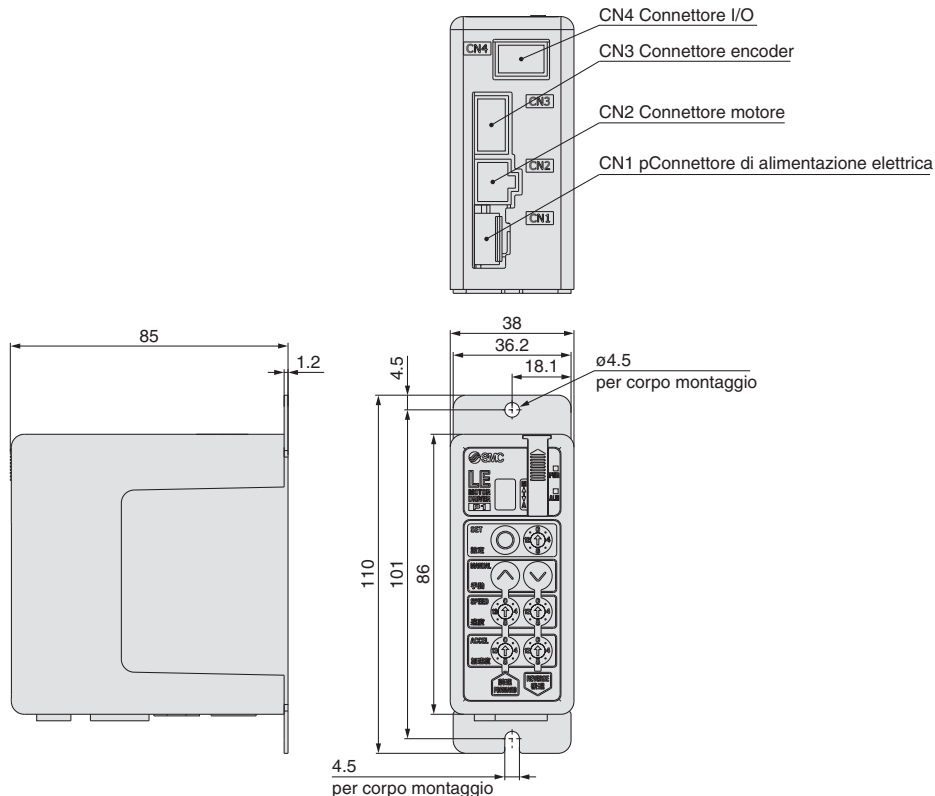
Nota 4) Applicabile al meccanismo con freno senza magnetizzazione.

## Dettagli del controllore



N.	Display	Descrizione	Dettagli
①	PWR	LED alimentazione	Alimentazione elettrica ON/servo ON :Verde si accende Alimentazione elettrica ON/servo OFF :Verde intermittente
②	ALM	LED allarme	Con allarme Rosso si accende Impostazione parametri : Rosso intermittente
③	—	Copertura	Modifica e protezione del modo SW (chiudere il coperchio dopo la modifica di SW)
④	—	FG	Telaio (serrare la vite con il dado per il montaggio del controllore. Collegare il cavo di terra).
⑤	—	Interruttore modo	Cambiare il modo tra manuale e automatico.
⑥	—	LED a 7 segmenti	Posizione d'arresto, il valore impostato da ⑧ e i dati dell'allarme vengono visualizzati.
⑦	SET	Tasto di impostazione	Decidere le impostazioni o il funzionamento del drive in modo manuale.
⑧	—	Selettore della posizione	Assegnare la posizione al drive (da 1 a 14) e la posizione di origine (15).
⑨	MANUAL	Tasto manuale avanti	Eseguire il movimento manuale e comando a impulsi avanti
⑩		Tasto manuale indietro	Eseguire il movimento manuale e comando a impulsi indietro.
⑪	SPEED	Interruttore velocità avanti	Sono disponibili 16 velocità avanti.
⑫		Interruttore velocità indietro	Sono disponibili 16 velocità indietro.
⑬	ACCEL	Interruttore accelerazione avanti	Sono disponibili 16 passi di accelerazione avanti.
⑭		Interruttore accelerazione indietro	Sono disponibili 16 passi di accelerazione indietro
⑮	CN1	Connettore di alimentazione elettrica	Collegare il cavo di alimentazione.
⑯	CN2	Connettore motore	Collegare il connettore del motore.
⑰	CN3	Connettore encoder	Collegare il connettore dell'encoder.
⑱	CN4	Connettore I/O	Collegare il cavo I/O.

## Dimensioni

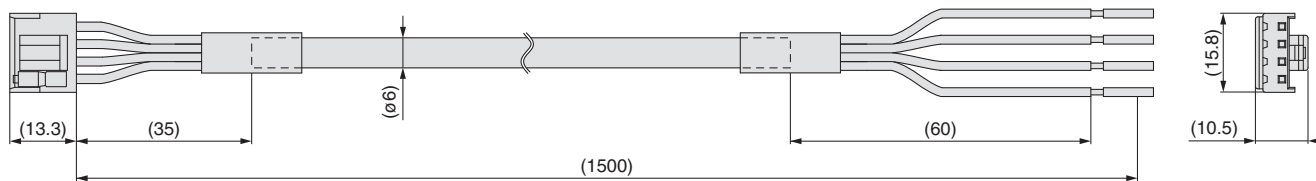


Accessori

Opzioni

[Cavo di alimentazione]

LEC – CK1 – 1



Nome terminale	Colore coperchio	Funzione
0V	Blu	Alimentazione comune (-)
M24V	Bianco	Alimentazione elettrica motore (+)
C24V	Marrone	Alimentazione elettrica controllo (+)
BK RLS	Nero	Rilascio freno (+)

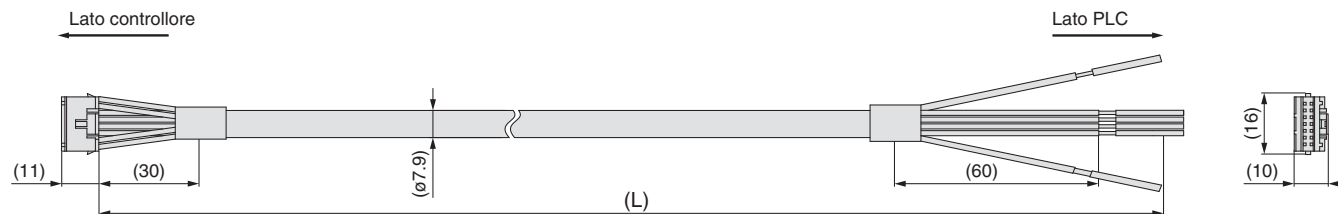
\* Misura conduttore: AWG20

[Cavo I/O]

LEC – CK4 –

Lunghezza cavo (L)[m]

1	1.5
3	3
5	5



Numero pin	Colore isolamento	Indicazione	Colore punto	Funzione
1	Marrone chiaro	■	Nero	COM +
2	Marrone chiaro	■	Rosso	COM -
3	Giallo	■	Nero	OUT0
4	Giallo	■	Rosso	OUT1
5	Verde chiaro	■	Nero	OUT2
6	Verde chiaro	■	Rosso	OUT3
7	Grigio	■	Nero	BUSY
8	Grigio	■	Rosso	ALARM
9	Bianco	■	Nero	IN0
10	Bianco	■	Rosso	IN1
11	Marrone chiaro	■ ■	Nero	IN2
12	Marrone chiaro	■ ■	Rosso	IN3
13	Giallo	■ ■	Nero	RESET
14	Giallo	■ ■	Rosso	STOP

\* Misura conduttore: AWG26

\* Il segnale I/O parallelo è valido in modo automatico. Durante la funzione prova in modo normale, solo l'uscita è valida.

## Accessori

Opzioni: Cavo attuatore

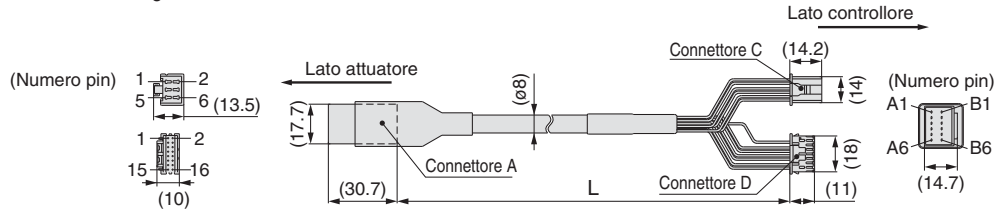
[Cavo robotico per motore passo-passo (servo/24 VDC), cavo standard]

LE – CP – 1 – □

 LE-CP- $\frac{1}{5}$ /Lunghezza cavo: 1.5 m, 3 m, 5 m

Lunghezza cavo (L)[m]	
1	1.5
3	3
5	5

Tipo di cavo	
—	Cavo robotico (Cavo flessibile)
S	Cavo standard



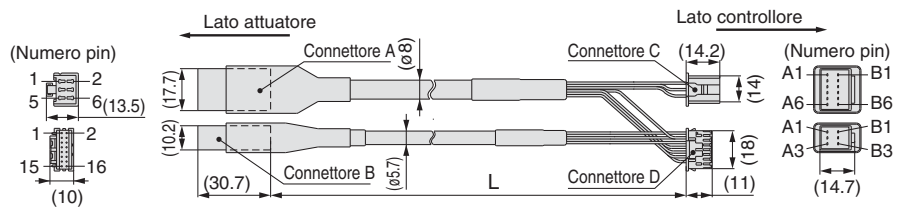
[Cavo robotico con freno e sensore per motore passo-passo (servo/24 VDC), cavo standard]

LE – CP – 1 – B – □

 LE-CP- $\frac{1}{5}$ /Lunghezza cavo: 1.5 m, 3 m, 5 m

Lunghezza cavo (L)[m]	
1	1.5
3	3
5	5

Tipo di cavo	
—	Cavo robotico (Cavo flessibile)
S	Cavo standard



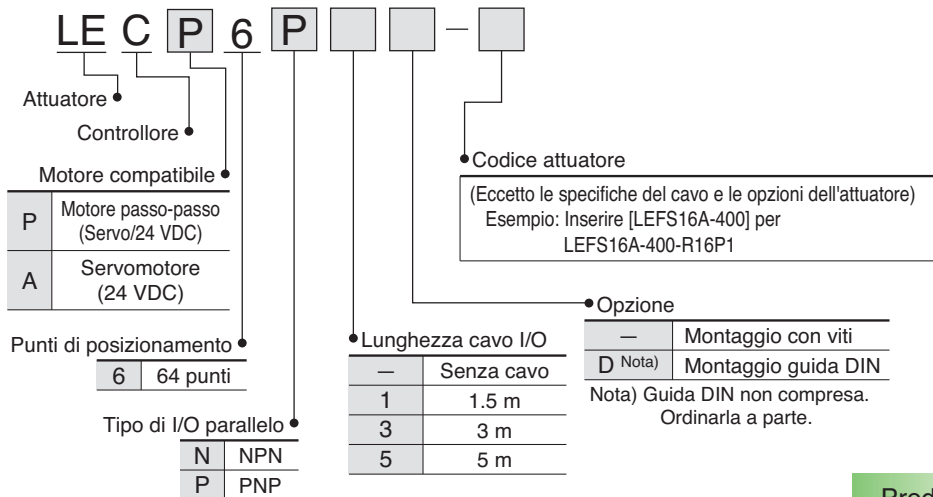


## Controllore motore passo-passo Serie LECP6 (Servo/24 VDC) Seri LECA6 (24 VDC)



Serie LECP6 Serie LECA6

### Codici di ordinazione



\* Se si è selezionato il modello con controllore (-P6□□) al momento di ordinare la serie LE, non c'è bisogno di ordinare questo controllore. Il controllore è fornito come unità singola (ricambio). Verificare che il controllore e il cilindro siano compatibili.

### Prodotto raccomandato



#### Programmazione e prodotti correlati

- Kit impostazione controllore - LEC - W2
- Terminale di programmazione - LEC - T1 - 3EG□

- Serie LEH - Pinze elettriche - pagina 999
- Serie LEF - Cilindri senza stelo - pagina 927
- Serie LES - Slitte elettriche - pagina 969
- Serie LEY - Cilindri con stelo - pagina 943
- Serie LER - Unità elettrica rotante - pagina 993

### Specifiche di base

Elemento	LECP6	LECA6
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	Servomotore (24 VDC)
Alimentazione elettrica <sup>Nota 1)</sup>	Tensione di alimentazione: 24 VDC 10% Assorbimento: 3 A (picco 5 A) <sup>Nota 2)</sup> [Compresa potenza azionamento motore, potenza controllo, arresto, rilascio freno]	Tensione di alimentazione: 24 VDC 10% Assorbimento: 3 A (picco 10 A) <sup>Nota 2)</sup> [Compresa potenza azionamento motore, potenza controllo, arresto, rilascio freno]
Ingresso parallelo	11 ingressi (isolamento fotoaccoppiatore)	
Uscita parallela	13 uscite (isolamento fotoaccoppiatore)	
Encoder compatibile	Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)	Fase A/B/Z incrementale (800 impulsi/giro)
Comunicazione seriale	RS485 (conforme con protocollo Modbus)	
Memoria	EEPROM	
LED	LED (verde/rosso) uno di ciascuno	
Meccanismo freno	Terminale di rilascio freno forzato <sup>Nota 3)</sup>	
Lunghezza cavo [m]	Cavo I/O: 5 max. Cavo attuatore: 20 max.	
Sistema di raffreddamento	Raffreddamento naturale ad aria	
Campo temperatura d'esercizio [°C]	0 a 40 (Senza congelamento)	
Campo umidità d'esercizio [%UR]	90 max. (Senza condensa)	
Campo temperatura di stoccaggio [°C]	-10 a 60 (Senza congelamento)	
Campo umidità di stoccaggio [%UR]	90 max. (Senza condensa)	
Resistenza d'isolamento [M]	Tra corpo e terminale SG 50 (500 VDC)	
Peso [g]	150 (montaggio vite) 170 (montaggio su guida DIN)	

Nota 1) Non utilizzare un alimentatore con funzione di prevenzione "inrush current" per alimentare il controllore.

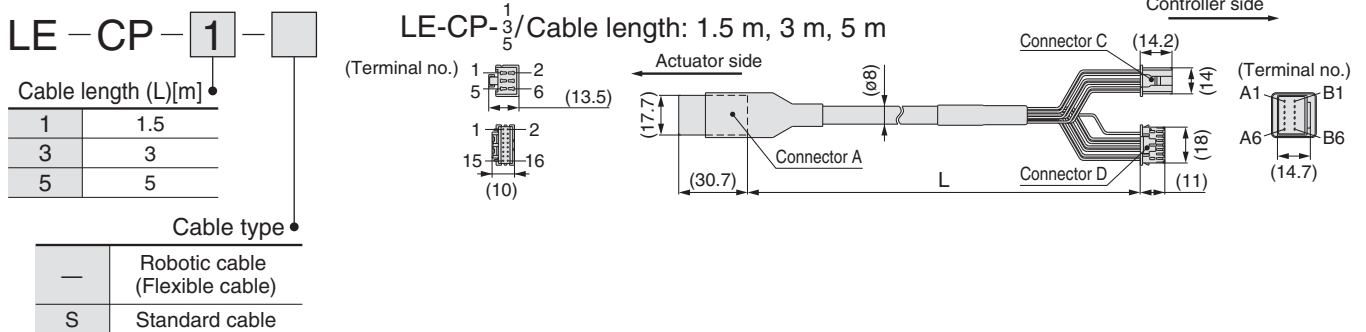
Nota 2) L'assorbimento varia a seconda del modello di attuatore. Per maggiori informazioni, consultare le specifiche dell'attuatore.

Nota 3) Applicabile al meccanismo con freno senza magnetizzazione.

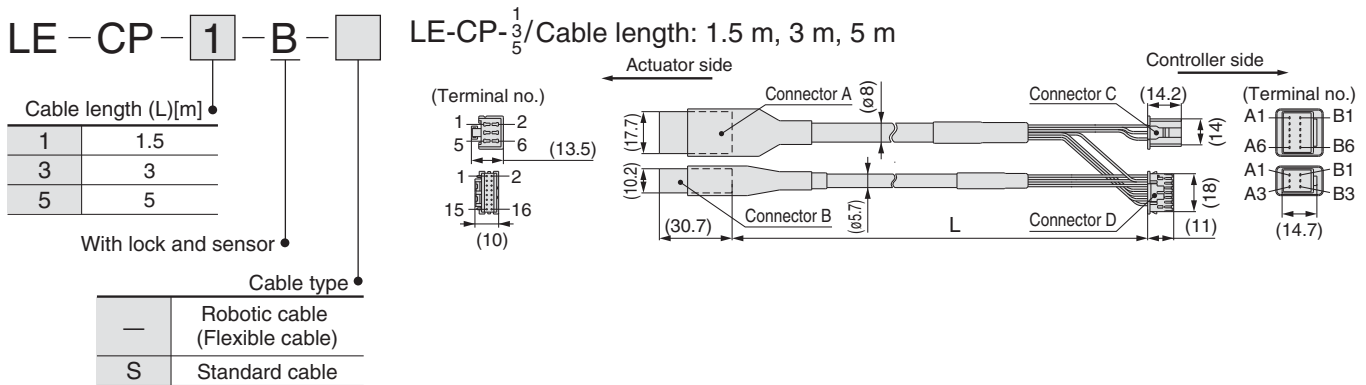
## Accessori

Options: Actuator Cable

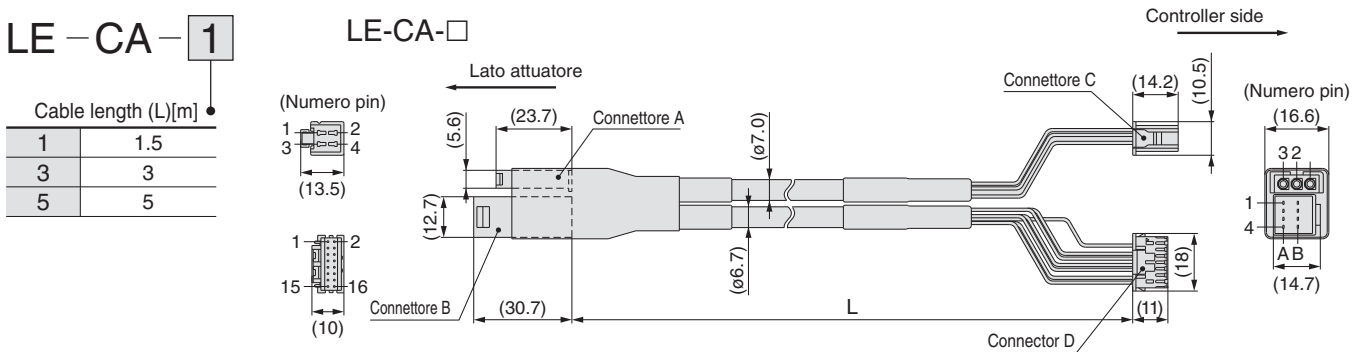
[Robotic cable for step motor (Servo/24 VDC), standard cable]



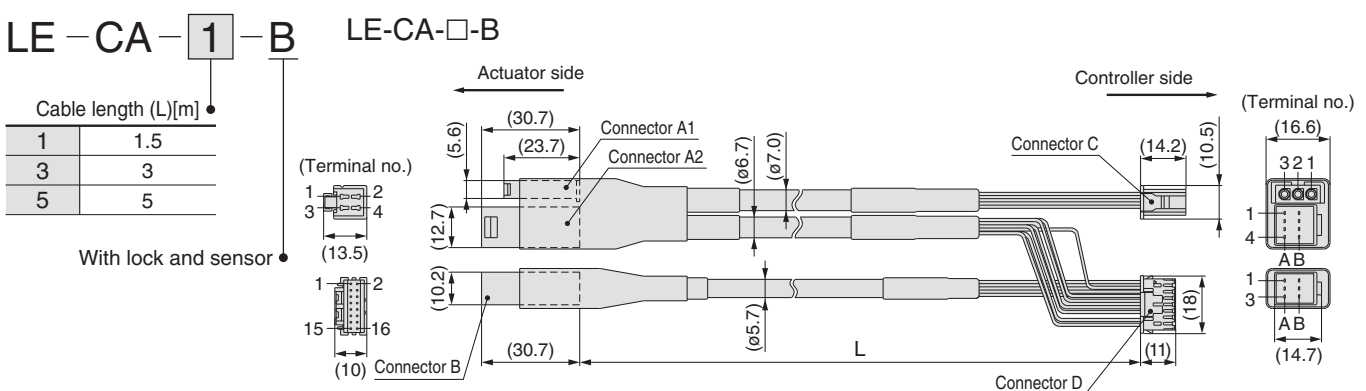
[Robotic cable with lock and sensor for step motor (Servo/24 VDC), standard cable]



[Robot cable for servo motor (24 VDC)]



[Robot cable with lock and sensor for servo motor (24 VDC)]

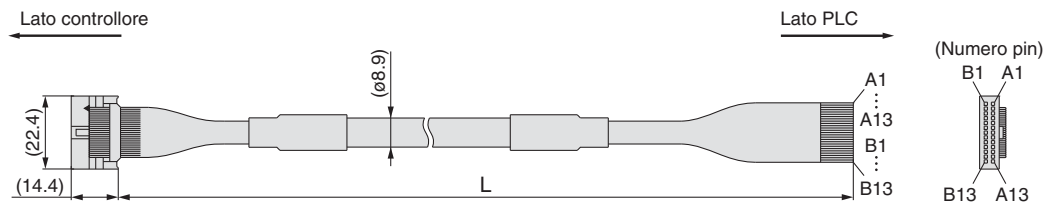


Accessori

Opzione: Cavo I/O

LEC – CN5 – 1

Lunghezza cavo (L) [m]	
1	1.5
3	3
5	5



\* Misura conduttore: AWG28

N. pin connettore	Colore isolamento	Indicazione	Colore punto
A1	Marrone chiaro	■	Nero
A2	Marrone chiaro	■	Rosso
A3	Giallo	■	Nero
A4	Giallo	■	Rosso
A5	Verde chiaro	■	Nero
A6	Verde chiaro	■	Rosso
A7	Grigio	■	Nero
A8	Grigio	■	Rosso
A9	Bianco	■	Nero
A10	Bianco	■	Rosso
A11	Marrone chiaro	■ ■	Nero
A12	Marrone chiaro	■ ■	Rosso
A13	Giallo	■ ■	Nero

N. pin connettore	Colore isolamento	Indicazione	Colore punto
B1	Giallo	■ ■	Rosso
B2	Verde chiaro	■ ■	Nero
B3	Verde chiaro	■ ■	Rosso
B4	Grigio	■ ■	Nero
B5	Grigio	■ ■	Rosso
B6	Bianco	■ ■	Nero
B7	Bianco	■ ■	Rosso
B8	Marrone chiaro	■ ■ ■	Nero
B9	Marrone chiaro	■ ■ ■	Rosso
B10	Giallo	■ ■ ■	Nero
B11	Giallo	■ ■ ■	Rosso
B12	Verde chiaro	■ ■ ■	Nero
B13	Verde chiaro	■ ■ ■	Rosso
—	Schermo		

Terminale di programmazione/LEC-T1

Codici di ordinazione



LEC – T1 – 3 E G

Terminale di programmazione

Lunghezza cavo  
3 3 m

Lingua  
E Inglese

Interruttore di abilitazione

—	Assente
S	Dotato di interruttore di abilitazione

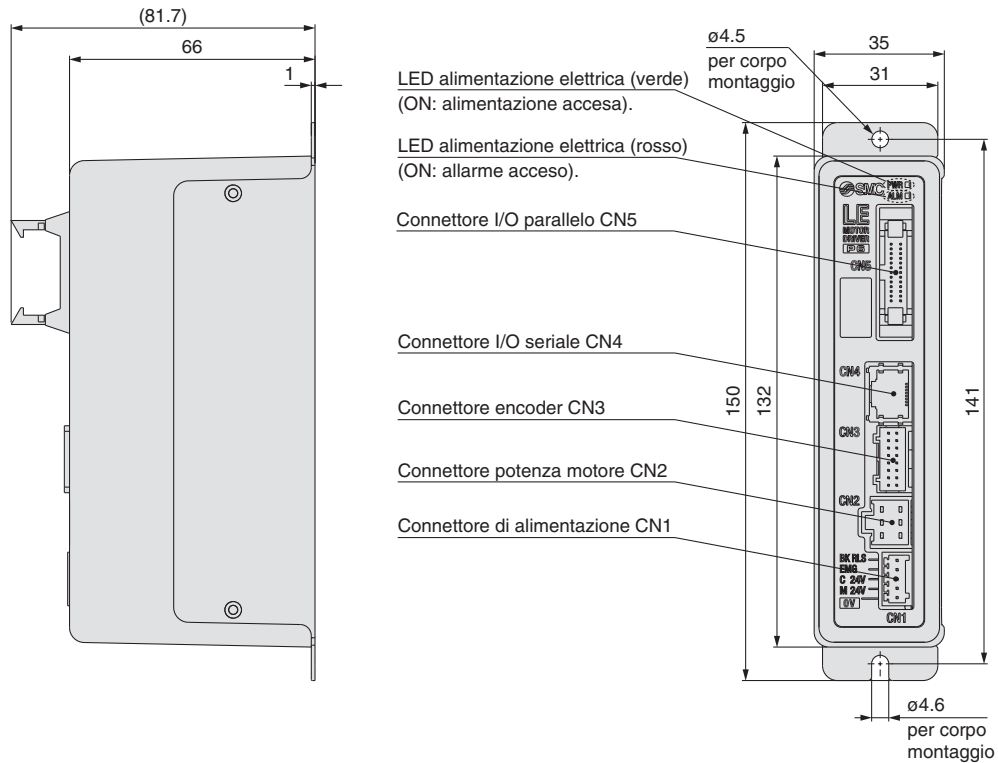
\* Interruttore interbloccato per funzione prova movimento manuale

Pulsante di emergenza

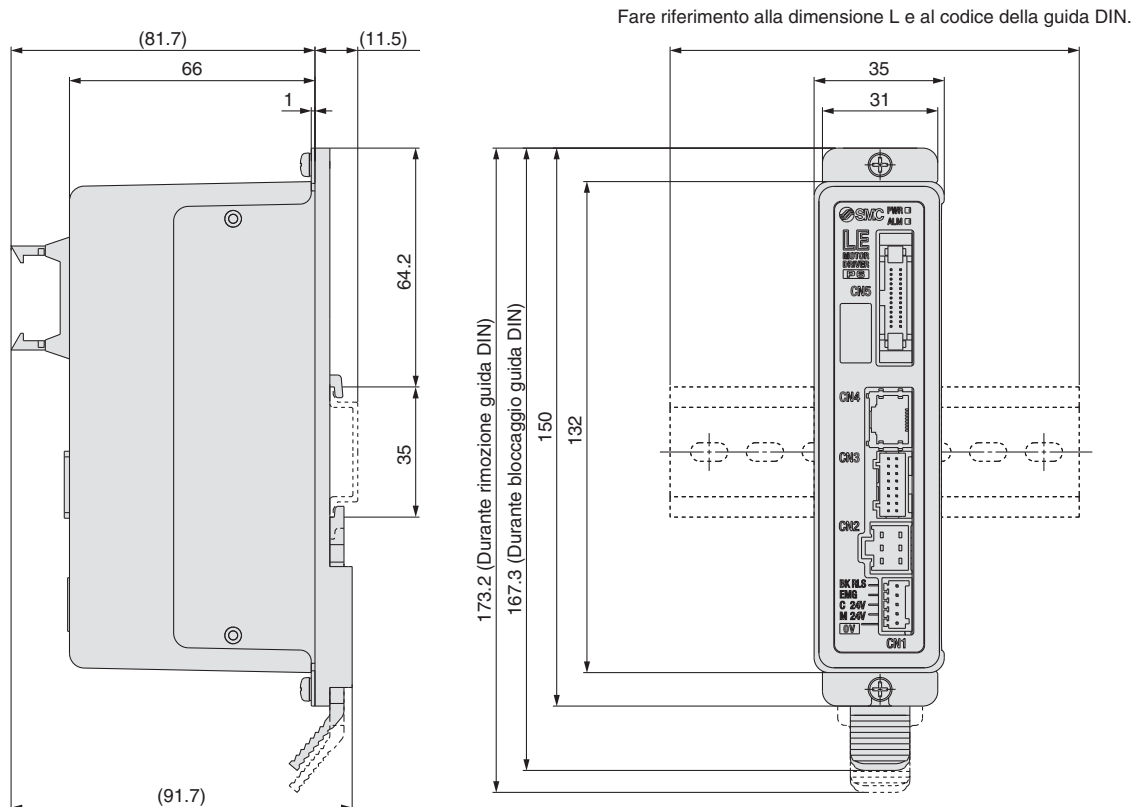
G Dotato di interruttore di arresto

Dimensioni

a) Montaggio con viti (LEC□6□□□□)



b) Montaggio su guida DIN (LEC□6□□□□D□)



## Controllore Servomotore AC (Tipo con ingresso a impulsi) Serie LECSA/LECSB

### Codici di ordinazione

LECS A 1 - S1

Tipo di controllore

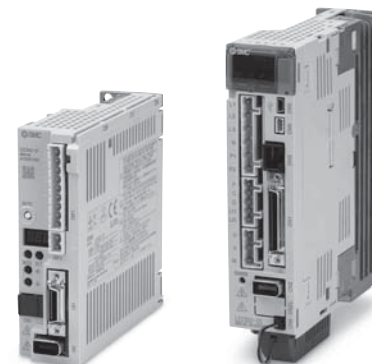
A	Tipo con ingresso a impulsi (Per encoder incrementale)
B	Tipo con ingresso a impulsi (Per assoluto encoder)

Tipo di motore

Simbolo	Tipo	Capacità	Encoder
S1	Servomotore AC (S2)	100 W	Incrementale
S3	Servomotore AC (S3)	200 W	
S4	Servomotore AC (S4)	400 W	
S5	Servomotore AC (S6)	100 W	Assoluto
S7	Servomotore AC (S7)	200 W	
S8	Servomotore AC (S8)	400 W	

Tensione d'alimentazione

1	100 a 120 VAC, 50/60 Hz
2	200 a 230 VCA, 50/60 Hz



Modello incrementale  
Serie LECSA

Modello assoluto  
Serie LECSB

### Elenco codici

Selezionare il tipo di controllore e motore compatibile tra le combinazioni indicate nella tabella sotto.

Codice controllore	Tipo di controllore	Tipo di motore	Tensione d'alimentazione
LECSA1-S1	Tipo con ingresso a impulsi (Per encoder incrementale)	Servomotore AC (S2)	100 a 120 VAC 50/60 Hz
LECSA1-S3		Servomotore AC (S3)	
LECSA2-S1		Servomotore AC (S2)	
LECSA2-S3	Tipo con ingresso a impulsi (Per encoder assoluto)	Servomotore AC (S3)	200 a 230 VAC 50/60 Hz
LECSA2-S4		Servomotore AC (S4)	
LECSB1-S5	Tipo con ingresso a impulsi (Per encoder assoluto)	Servomotore AC (S6)	100 a 120 VAC 50/60 Hz
LECSB1-S7		Servomotore AC (S7)	
LECSB2-S5		Servomotore AC (S6)	
LECSB2-S7	Servomotore AC (S7)		
LECSB2-S8	Servomotore AC (S8)		

### Prodotto raccomandato



#### Programmazione e prodotti correlati

• MR Configurator (software di configurazione versione giapponese) - Per ulteriori informazioni, contattare SMC.

**Serie LEJ** - Cilindri senza stelo ad alta rigidità - pagina 914

**Serie LEF** - Cilindri senza stelo - pagina 927

**Serie LEY** - Cilindri con stelo - pagina 943

### Specifiche

Modello		LECSA1-S1	LECSA1-S3	LECSA2-S1	LECSA2-S3	LECSA2-S4
Capacità motore compatibile [W]		100	200	100	200	400
Encoder compatibile		Encoder incrementale a 17 bit (Definizione: 131072 impulsi/giro)				
Alimentazione elettrica principale	Tensione potenza [V]	Monofase 100 a 120 VAC (50/60 Hz)		Monofase 200 a 230 VAC (50/60 Hz)		
	Campo tensione ammissibile [V]	Monofase 85 a 132 VAC		Monofase 170 a 253 VAC		
	Tensione nominale [A]	3.0	5.0	1.5	2.4	4.5
Alimentazione elettrica controllo	Tensione d'alimentazione controllo [V]	24 VDC				
	Campo di tensione ammissibile per alimentazione elettrica controllo [V]	21.6 a 26.4 VDC				
	Tensione nominale [A]	0.5				
Ingresso parallelo		6 ingressi				
Uscita parallela		4 uscite				
Max. frequenza impulsi d'ingresso [pps]		1 M (in caso di ricevitore differenziale), 200 k (in caso di collettore aperto)				
Funzione	Campo di impostazione larghezza completamento posiz. [impulsi]	0 a ±65535 (unità di comando a impulsi)				
	Errore eccessivo	±3 rotazioni				
	Limite coppia	Impostazione parametri				
	Comunicazione	Comunicazione USB				
Campo temperatura d'esercizio [°C]		0 a 40 (senza congelamento)				
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)				
Campo temperatura di stoccaggio [°C]		-20 a 65 (senza congelamento)				
Campo umidità di stoccaggio [%UR]		90 max. (senza condensazione)				
Resistenza d'isolamento [MΩ]		Tra involucri e SG: 10 (500 VDC)				
Peso [g]		600				700

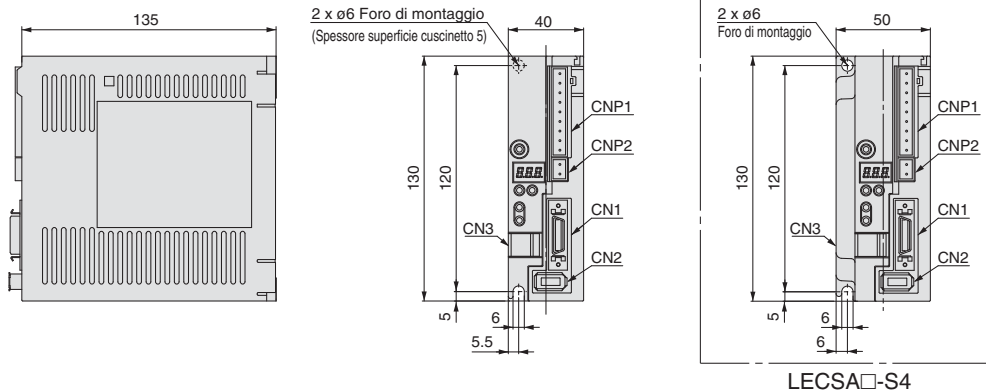
## Specifiche

Modello		LECSB1-S5	LECSB1-S7	LECSB2-S5	LECSB2-S7	LECSB2-S8
Capacità motore compatibile [W]		100	200	100	200	400
Encoder compatibile		Encoder assoluto a 18 bit (Definizione: 262144 impulsi/giro)				
Alimentazione elettrica principale	Tensione potenza [V]	Monofase 100 a 120 VAC (50/60 Hz)		Trifase 200 a 230 VAC (50/60 Hz) Monofase 200 a 230 VAC (50/60 Hz)		
	Campo tensione ammissibile [V]	Monofase 85 a 132 VAC		Trifase 170 a 253 VAC Monofase 170 a 253 VAC		
	Tensione nominale [A]	3.0	5.0	0.9	1.5	2.6
Alimentazione elettrica controllo	Tensione d'alimentazione controllo [V]	Monofase 100 a 120 VAC (50/60 Hz)		Monofase 200 a 230 VAC (50/60 Hz)		
	Campo di tensione ammissibile per aliment. elettrica controllo [V]	Monofase 85 a 132 VAC		Monofase 170 a 253 VAC		
	Tensione nominale [A]	0.4		0.2		
Ingresso parallelo		10 ingressi				
Uscita parallela		6 uscite				
Max. frequenza impulsi d'ingresso [pps]		1 M (in caso di ricevitore differenziale), 200 k (in caso di collettore aperto)				
Funzione	Campo di impostazione larghezza completamento posiz. [impulsi]	0 a ±10000 (unità di comando a impulsi)				
	Errore eccessivo	±3 rotazioni				
	Limite coppia	Configurazione parametro o configurazione ingresso analogico esterno (0 a 10 VDC)				
	Comunicazione	Comunicazione USB, comunicazione RS422*1				
Campo temperatura d'esercizio [°C]		0 a 40 (senza congelamento)				
Campo umidità d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)				
Campo temperatura di stoccaggio [°C]		-20 a 65 (senza congelamento)				
Campo umidità di stoccaggio [%UR]		90 max. (senza condensazione)				
Resistenza d'isolamento [MΩ]		Tra involucro e SG: 10 (500 VDC)				
Peso [g]		800				1000

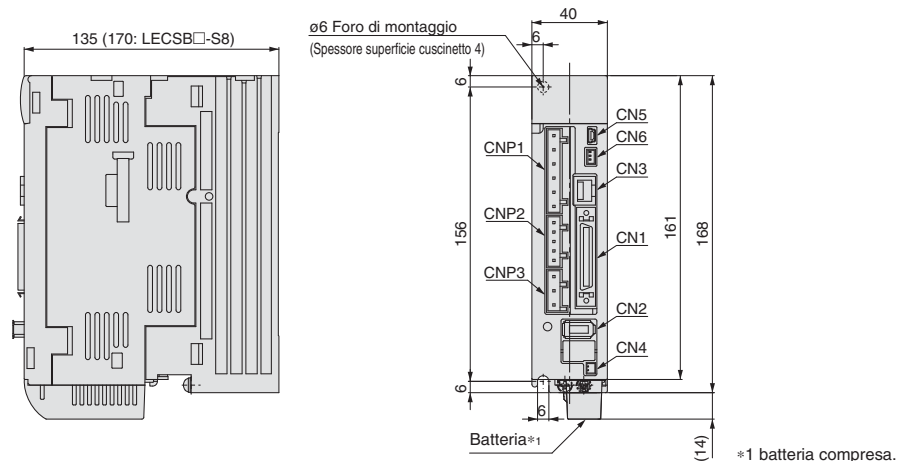
\*1 Non è possibile eseguire la comunicazione USB e la comunicazione RS422 contemporaneamente.

## Dimensioni

## LECSA □

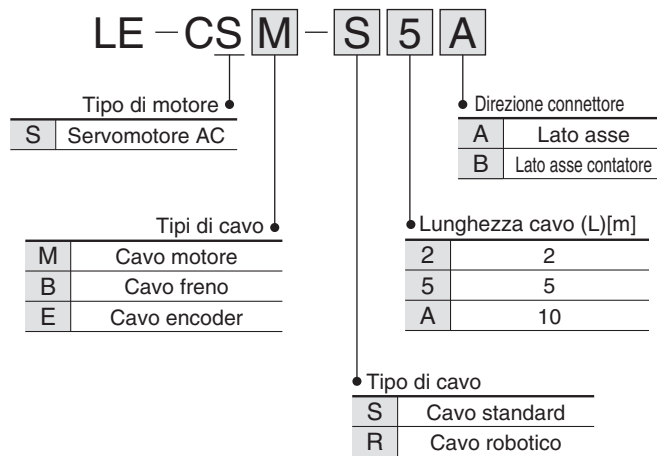


## LECSB □

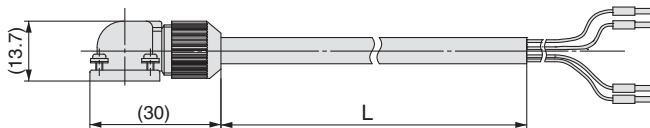


## Opzioni

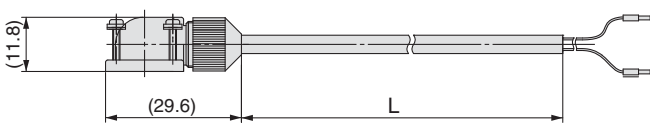
Cavo motore, cavo freno, cavo encoder



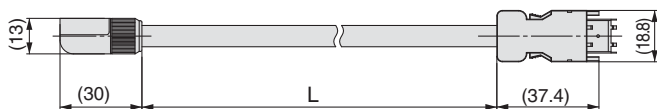
LE-CSM-□□: Cavo motore



LE-CSB-□□: Cavo freno



LE-CSE-□□: Cavo encoder



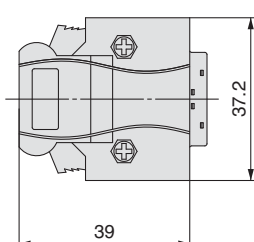
Connettore I/O

LE - C SNA

Tipo di controllore

SNA	Connettore I/O (LECSA□)
SNB	Connettore I/O (LECSB□)

LE-CSNA



LE-CSNB

