

환경

내진·방적(IP65 상당) 사양

클린 사양

2차 전지 대응

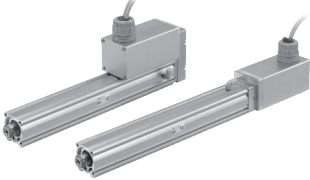
내진·방적(IP65 상당) 사양

P.607

스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

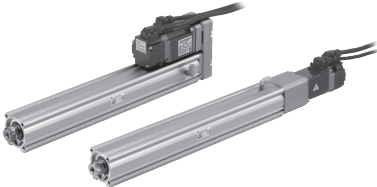
전동 액추에이터 / 로드 타입 LEY-X5 P.611



AC서보 모터

전동 액추에이터 / 로드 타입 LEY-X5 사이즈 25, 32

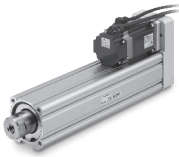
P.619,625



로드 타입 LEY Series 사이즈 63 P.343,351

내진·방적(IP65 상당) 사양

※옵션 선택



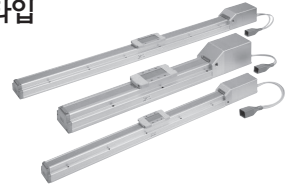
클린 사양

P.631

스텝 모터(서보 DC24V)

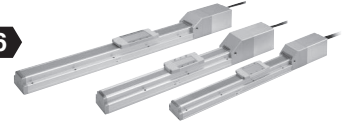
서보 모터(DC24V)

전동 액추에이터/슬라이더 타입
볼나사 구동
11-LEFS Series P.635



AC서보 모터

전동 액추에이터/슬라이더 타입
볼나사 구동
11-LEFS Series P.644,646



서포트 가이드/ 11-LEFG Series P.651



AC서보 모터

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입
볼 나사 구동 11-LEJS Series P.657,659



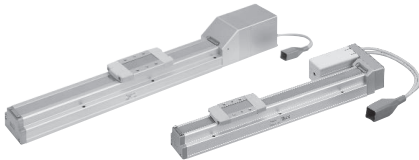
2차 전지 대응

P.664

스텝 모터(서보 DC24V)

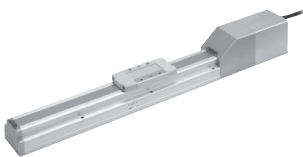
서보 모터(DC24V)

전동 액추에이터/슬라이더 타입
볼 나사 구동 25A-LEFS Series P.665



AC서보 모터

전동 액추에이터/슬라이더 타입
볼 나사 구동 25A-LEFS Series P.668,669



AC서보 모터

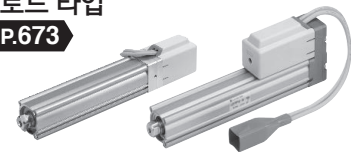
전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입
볼 나사 구동 25A-LEJS Series P.671,672



스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

전동 액추에이터 / 로드 타입
25A-LEY Series P.673



AC서보 모터

전동 액추에이터 / 로드 타입
25A-LEY Series P.677,679



LEFS
LEFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

LEY-X5

11-LEFS

11-LEJS

25A-

LEC

JXC

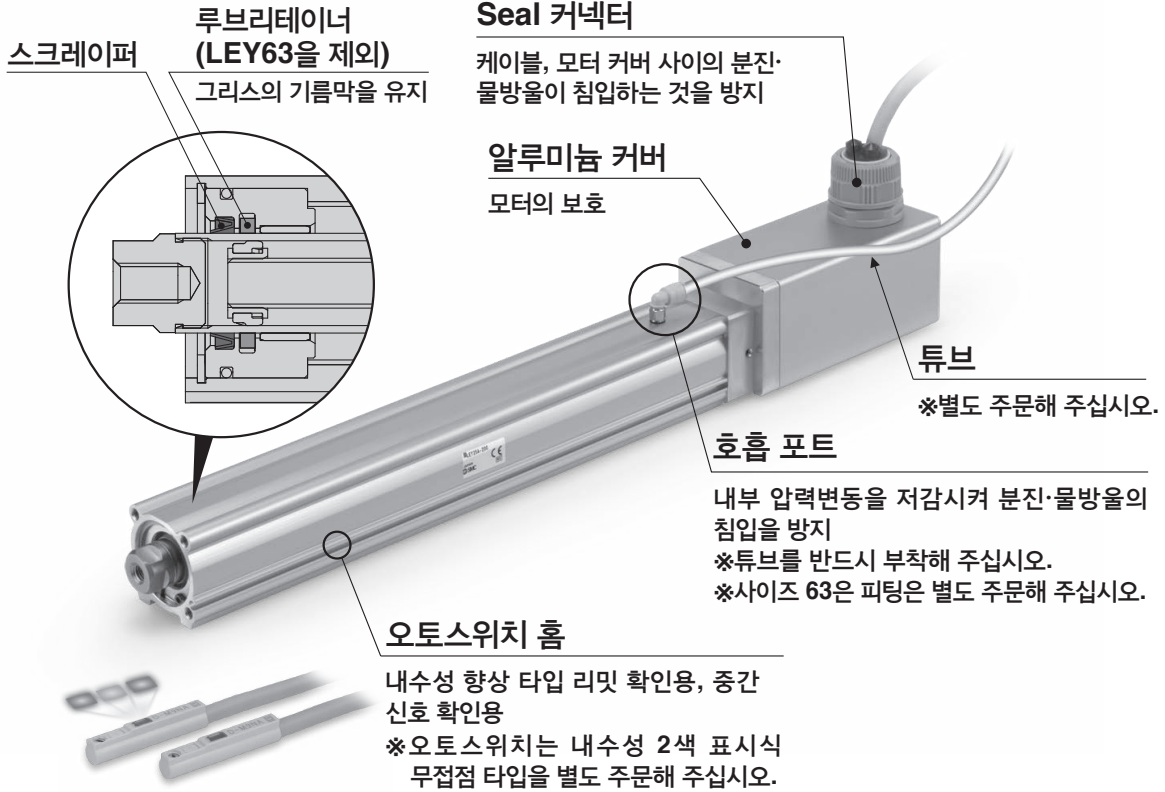
LECS
LECS-T

LECY

모터없음

LAT3

- 보호구조 : IP65 상당^{주)}
- 최대 스트로크 500mm*까지 대응 가능
*사이즈 32의 경우



주) 보호구조 : IP65는 고형 이물질의 침입에 대한 보호구조가 내진형이며, 물의 침입에 대한 보호구조는 방분류형입니다. 내진형이란 기기 내부에 분진의 침입이 없는 것을 의미합니다. 방분류형이란 모든 방향에서 물이 직접적으로 쏟아져도 유해한 영향을 받지 않는 것입니다. 물이 직접적으로 쏟아지는 것을 정해진 방법으로 3분간 분사하여 기기 내부에 정상적인 동작을 저해하는 침수가 없는 것을 의미합니다. 항상 물이 닿는 환경이나 물 이외의 액체가 비산하는 환경에서는 적절한 보호 대책을 마련하십시오. 특히, 절삭유, 절삭액 등의 기름이 비산하는 환경에서는 사용할 수 없습니다.

LEY-X5 (주문 제작품) 사이즈 25, 32

스텝 모터(서보 DC24V)

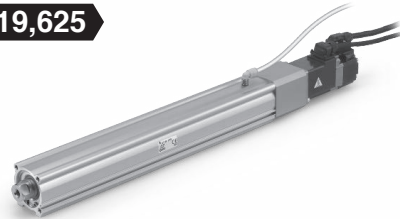
서보 모터(DC24V) 타입

P.611



AC서보 모터(100W/200W) 타입

P.619,625



LEY63 □□□-□P 사이즈 63

AC서보 모터(400W) 타입 P.343,351

*옵션 선택



기종선정방법



LEY-X5 Series ▶ P.611

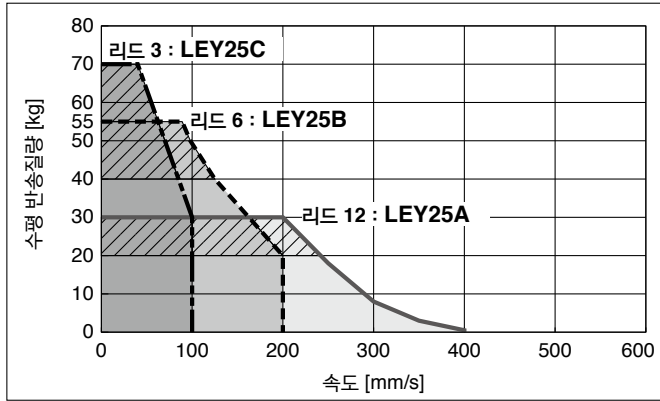
LECPA/JXC□₃ 및 LECA 6의 경우는 P.609를 확인해 주십시오.

속도-반송질량 그래프(기준) 스텝 모터(서보 DC24V) JXC□1 / LECP1의 경우

수평

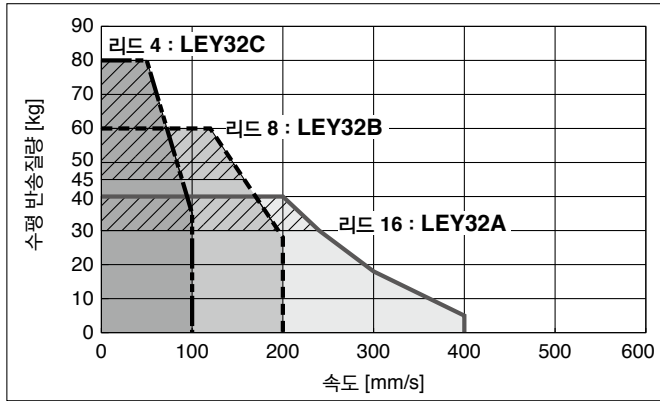
LEY25□-X5

▨부는 가감속도 2000mm/s²



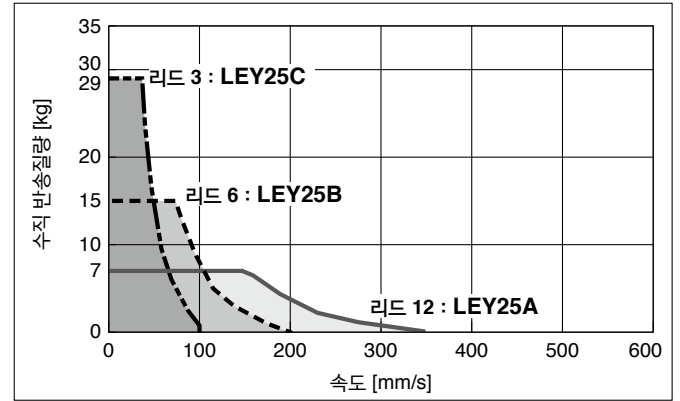
LEY32□-X5

▨부는 가감속도 2000mm/s²

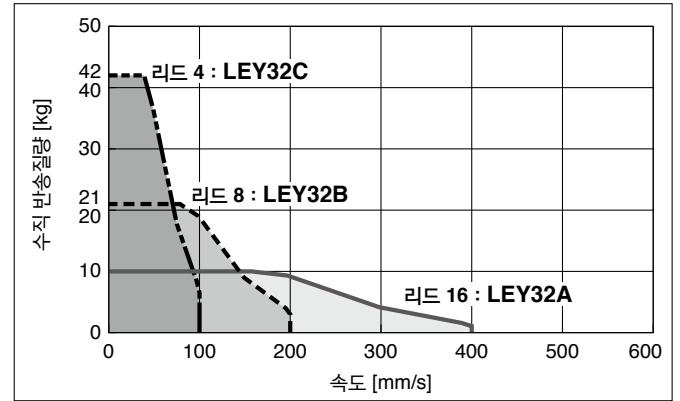


수직

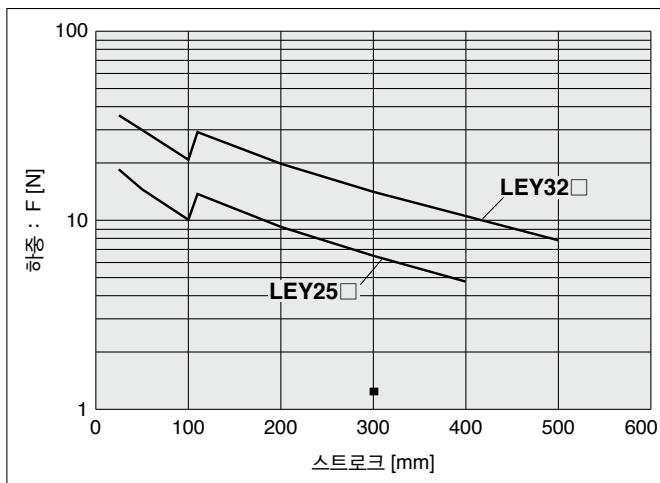
LEY25□-X5



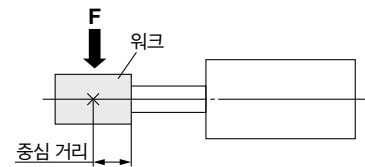
LEY32□-X5



허용 로드선단 횡하중 그래프 기준

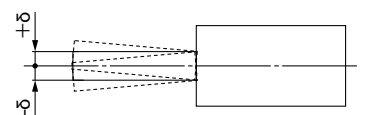


「스트로크」=「제품 스트로크」+「중심 거리」(돌출단 위치)



로드의 변위량 : δ(mm)

사이즈 \ 스트로크	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
25	±0.3	±0.4	±0.7	±0.7	±0.9	±1.1	±1.3	±1.5	±1.7	—	—
32	±0.3	±0.4	±0.7	±0.6	±0.8	±1.0	±1.1	±1.3	±1.5	±1.7	±1.8



- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- JXC□
- LECS□
- LECS□-T
- LECY□
- 모터 없음
- LAT3

LEY-X5 Series

스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

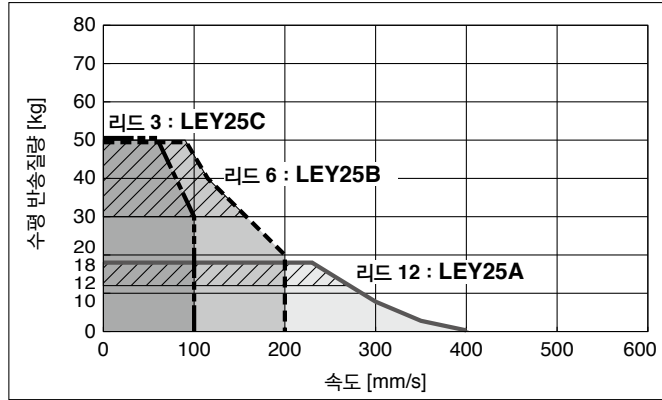
내진-방적(IP65 상당) 사양

JXC□1/LECP1의 경우는 P.608을,
LECA6의 경우는 하기를 확인해 주십시오.

속도-반송질량 그래프(기준) 스텝 모터(서보 DC24V) LECPA/JXC□₃의 경우

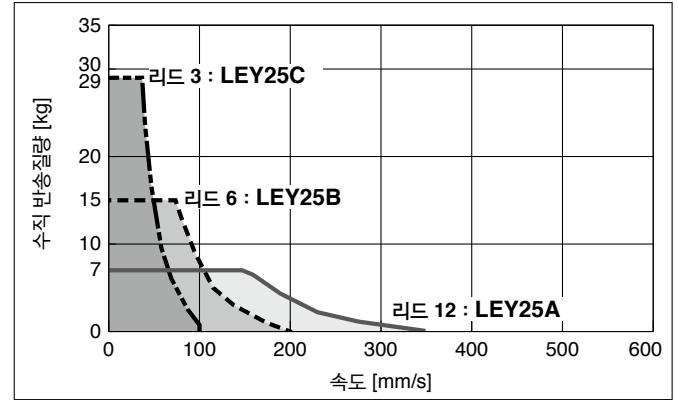
수평

LEY25□-X5 부는 가감속도 2000mm/s²

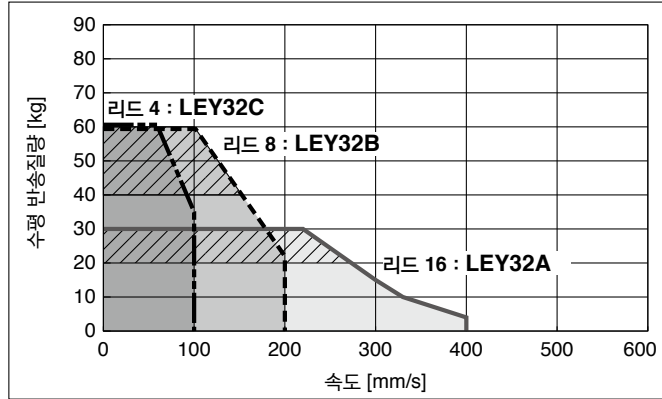


수직

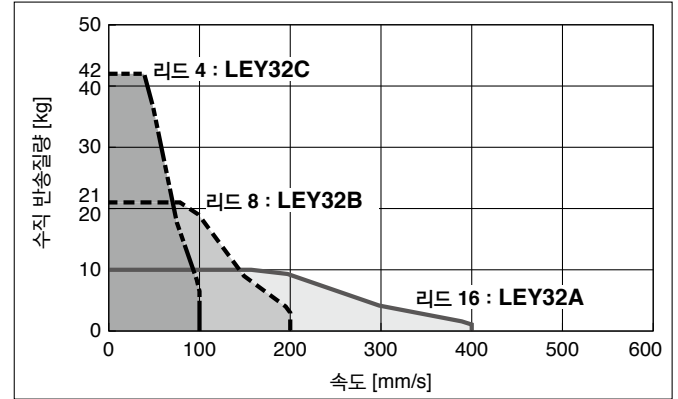
LEY25□-X5



LEY32□-X5 부는 가감속도 2000mm/s²



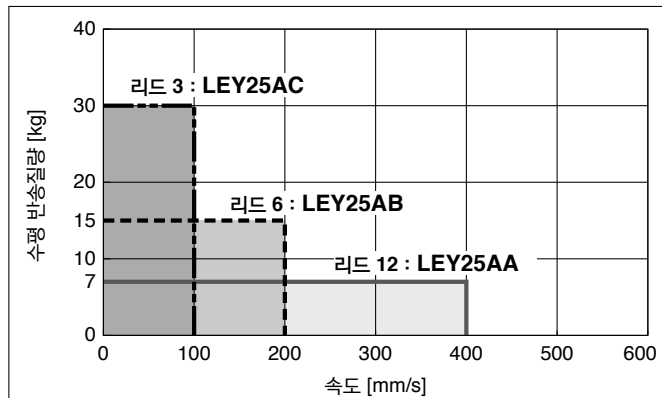
LEY32□-X5



서보 모터(DC24V) LECA6의 경우

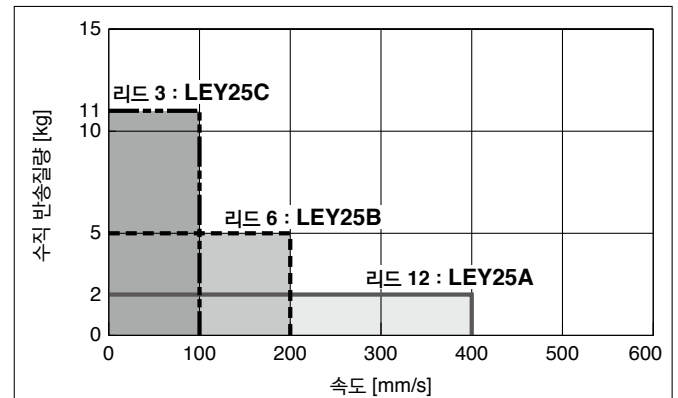
수평

LEY25□A-X5



수직

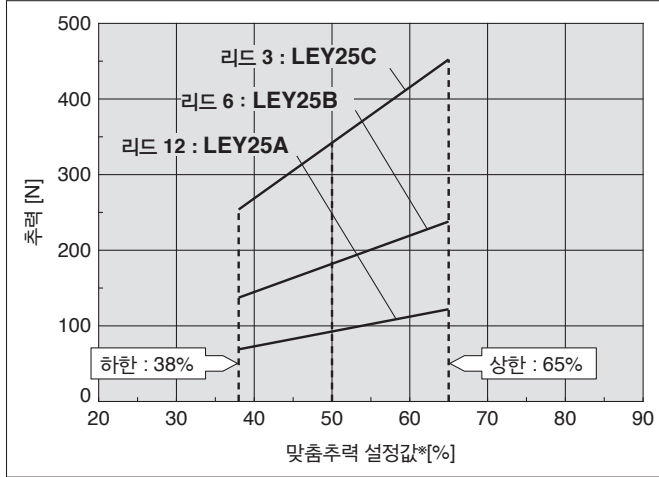
LEY25□A-X5



추력 환산 그래프

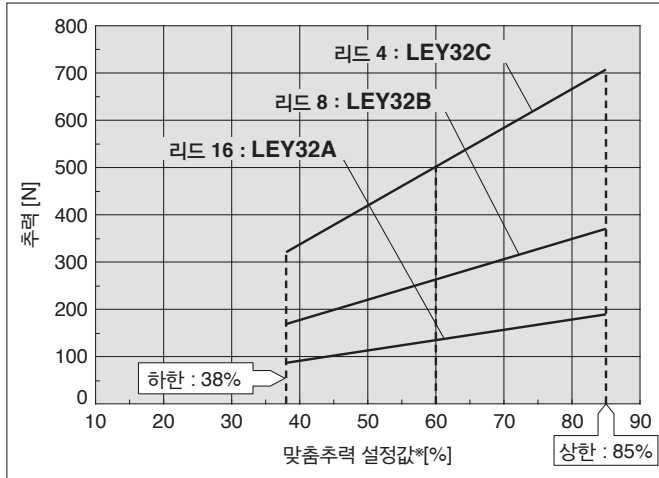
스텝 모터(서보 DC24V)

LEY25□-X5



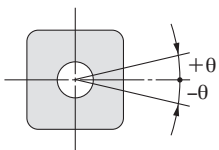
사용주위온도	맞춤추력 설정값* [%]	듀티비 [%]	연속맞춤시간 [분]
40°C 이하	65 이하	100	—

LEY32□-X5



사용주위온도	맞춤추력 설정값* [%]	듀티비 [%]	연속맞춤시간 [분]
25°C 이하	85 이하	100	—
40°C	65 이하	100	—
	85	50	15

로드 불회전정도

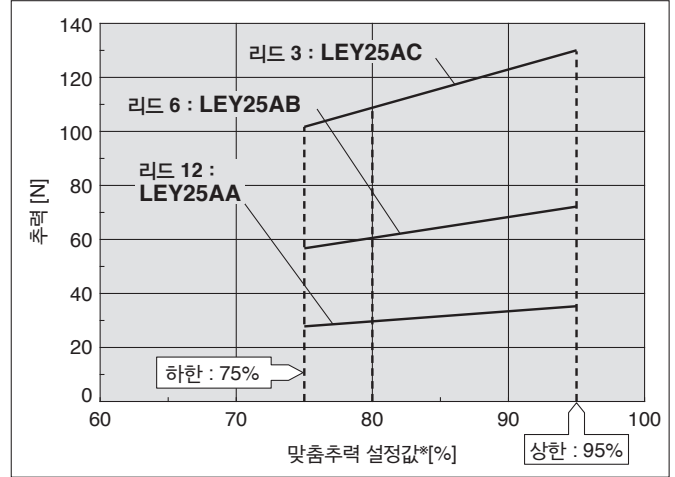


사이즈	불회전정도 θ
25	±0.8°
32	±0.7°

※피스톤 로드에서 회전 토크가 가해지는 사용은 삼가해 주십시오.
회전방지 가이드가 변형하여 오토스위치의 반응 이상, 내부 가이드의 흔들림, 접동 저항 증가 등의 원인이 됩니다.

서보 모터(DC24V)

LEY25□A-X5



사용주위온도	맞춤추력 설정값* [%]	듀티비 [%]	연속맞춤시간 [분]
40°C 이하	95 이하	100	—

<맞춤 속도에 대한 맞춤추력 및 실행값의 제한값> 무부하시

형식	리드	맞춤속도 [mm/s]	맞춤추력 (설정 입력값)	형식	리드	맞춤속도 [mm/s]	맞춤추력 (설정 입력값)
LEY25	A/B/C	21~35	50~65%	LEY25□A	A/B/C	21~35	80~95%
	A	24~30					
	B/C	21~30	60~85%				

“맞춤 속도”에 따라 “맞춤 추력”에 제한이 있습니다. “맞춤 추력”을 범위 밖의 낮은 추력으로 동작하면 맞춤 동작 완료 전(이동 동작 중)에 완료신호【INP】가 출력되는 경우가 있습니다.

“맞춤 속도”를 최저 속도 미만으로 할 경우, 사용상 문제가 없는지를 확인한 후 사용해 주십시오.

<수직 상승 반응의 맞춤운전 설정값>

수직 부하(상승)의 경우는 하기의【맞춤추력】(최대값)으로 설정하고, 가반질량 이하로 운전해 주십시오.

형식	LEY25□			LEY32□			LEY25□A		
리드	A	B	C	A	B	C	A	B	C
가반질량 [kg]	2.5	5	10	4.5	9	18	1.2	2.5	5
맞춤 추력	65%			85%			95%		

※컨트롤러의 설정값입니다.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEMY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- JXC□
- LECS□
- LECS□-T
- LECY□
- 모터없음
- LAT3

전동 액추에이터/ 로드 타입

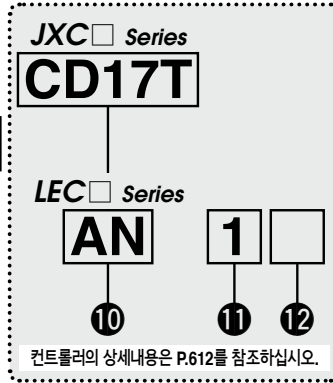
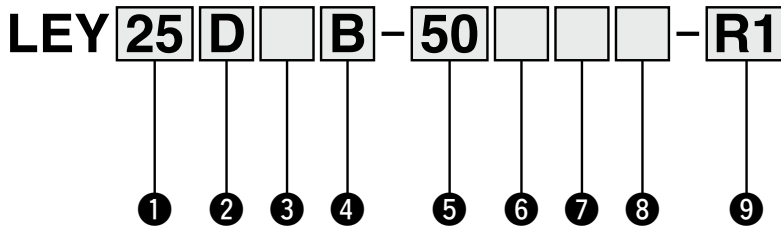
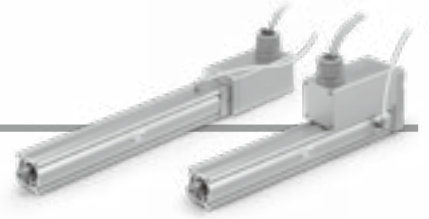
내진·방적(IP65 상당) 사양

LEY-X5(주문 제작품) Series LEY25·32



기종선정방법에 대해서는 P.608을 참조해 주십시오.

형식표시방법



- **X5**

주문제작품
내진·방적 사양

① 사이즈

25
32

② 모터 배치

무기호	위측 부착
D	스트레이트

③ 모터 종류

기호	모터 종류	사이즈		대응 컨트롤러/ 드라이버
		25	32	
무기호	스텝 모터 (서보 DC24V)	●	●	JXCE1 JXC91 JXCP1 JXCD1 JXCL1 JXCM1 JXC51 JXC61 LECP1 LECPA
A	서보 모터 (DC24V)	●	-	LECA6

④ 리드 [mm]

기호	LEY25	LEY32
A	12	16
B	6	8
C	3	4

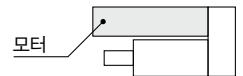
⑤ 스트로크 [mm]

30	30
?	?
500	500

*상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

⑥ 모터 옵션*2

무기호	없음
B	Lock 부착



⑦ 로드선단나사

무기호	로드선단 암나사
M	로드선단 수나사 (로드선단너트 1개 부속)

⑧ 설치지지형식*3

기호	종류	모터 배치	
		병렬 부착	스트레이트
무기호	단면 탭/ 몸체 밀면 탭 *4	●	●
L	푸트형	●	-
F	로드측 플랜지형*4	●*5	●
G	헤드측 플랜지형*4	●*6	-

⑨ 액추에이터 케이블 종류·길이

로봇 케이블				길이 [m]
R1	1.5	RA	10*7	
R3	3	RB	15*7	
R5	5	RC	20*7	
R8	8*7			

스트로크 대응표*1

형식	스트로크 (mm)	●표준										제작 가능 범위	
		30	50	100	150	200	250	300	350	400	450		500
LEY25		●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	15~400
LEY32		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20~500

*오트스위치에 대해서는 P.630을 참조해 주십시오.
*컨트롤러 품번 말미의 액추에이터 형식에 「-X5」는 붙이지 않습니다.
예) LEY25DB-100BM-R1CD17T-X5의 경우 「LEY25DB-100」

JXC Series (상세내용은 P.385 참조)

10 컨트롤러 유무

무기호	컨트롤러 없음
C□1□□	컨트롤러 부착

CD17T

인터페이스
(통신 프로토콜/입출력)

E	EtherCAT®	L	IO-Link
9	EtherNet/IP™	M	CC-Link Ver1.10
P	PROFINET	5	Parallel 입력(NPN)
D	DeviceNet™	6	Parallel 입력(PNP)

컨트롤러 장착방법

7	나사 설치형
8*13	DIN 레일 장착형

단축용



통신 플러그 커넥터 I/O 케이블*14

기호	종류	대상 인터페이스
무기호	부속품 없음	-
S	스트레이트형 통신플러그 커넥터	DeviceNet™
T	T분기형 통신플러그 커넥터	CC-Link Ver1.10
1	I/O 케이블(1.5m)	Parallel 입력(NPN) Parallel 입력(PNP)
3	I/O 케이블(3m)	
5	I/O 케이블(5m)	

LEC Series (詳細はP.385参照)

AN 1 □

10 컨트롤러/드라이버 종류*8

무기호	컨트롤러/드라이버 없음	
6N	LECA6	NPN
6P	(스텝 데이터 입력 타입)	PNP
1N	LECP1*9	NPN
1P	(무프로그래밍 타입)	PNP
AN	LECPA*9 *10	NPN
AP	(펄스 입력 타입)	PNP

11 I/O케이블 길이*11

무기호	케이블 없음
1	1.5m
3	3m*12
5	5m*12

12 컨트롤러/드라이버 설치방법

무기호	나사 설치형
D	DIN 레일 장착형*13



- *1 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.
- *2 50 스트로크 이하는 「모터 배치 : 병렬 부착」이고 「Lock 부착」을 선택한 경우, 모터가 몸체단에서 돌출되어 있습니다. 워크 등의 간섭을 확인한 후 선택해 주십시오.
- *3 설치지시금구는 동봉 출하(미조립)입니다.
- *4 수평 한쪽 지지로 「로드측 플랜지형」, 「헤드측 플랜지형」 및 「단면 탭」 설치할 때에는 이하의 스트로크 제한 내에서 사용해 주십시오.
• LEY25 : 200 이하 • LEY32 : 100 이하
- *5 LEY25/32는 스트로크 "50 이하"이면서 모터 옵션 "Lock 부착"의 경우 「로드측 플랜지형」은 대응할 수 없습니다.
- *6 LEY32의 헤드측 플랜지형은 대응할 수 없습니다.
- *7 주문생산(로봇 케이블만 대응)
- *8 컨트롤러/드라이버 상세 및 대응 모터에 대해서는 다음 페이지의 대응 컨트롤러/드라이버 표를 참조해 주십시오.
- *9 모터 종류 "스텝 데이터"만 대응.

- *10 펄스열 신호가 오픈 콜렉터일 때는 전류제한저항(LEC-PA-R-□) P.736을 별도 주문하여 주십시오.
- *11 컨트롤러/드라이버 종류에서 "컨트롤러/드라이버 없음"을 선택한 경우, I/O 케이블은 선택할 수 없습니다. I/O 케이블이 필요한 경우는 P.713(LECP6용), P.724(LECP1용), P.736(LECPA용)을 확인해 주십시오.
- *12 컨트롤러/드라이버 종류 "펄스 입력 타입"의 경우, 펄스 입력이 차동일 때만 사용 가능. 오픈 콜렉터일 때는 1.5m일 때만 사용 가능.
- *13 DIN 레일은 부착되지 않습니다. 별도 주문하여 주십시오.
- *14 DeviceNet™, CC-Link, Parallel 입력 이외의 경우는 「무기호」를 선택해 주십시오.
DeviceNet™, CC-Link는 「무기호」, 「S」, 「T」에서 선택해 주십시오.
Parallel 입력은 「무기호」, 「1」, 「3」, 「5」에서 선택해 주십시오.

주의

【CE 대응품에 대하여】

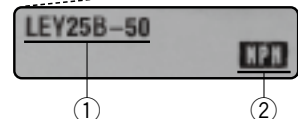
- EMC의 적합성 확인은 전동 액추에이터 LEY 시리즈와 컨트롤러 LEC/JXC 시리즈를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다.
EMC는 전동 액추에이터를 조합한 고객의 장치-제어반의 구성이나 기타 전기 기기와의 배치, 배선 관계에 따라 변화되므로, 고객의 장치에서 사용되는 설치 환경에서의 적합성은 확인할 수 없습니다. 따라서, 고객님의게서 최종적으로 기계-장치를 전체적으로 조합하여 EMC의 적합성을 확인해 주실 필요가 있습니다.
- 서보 모터(DC24V) 사양은 노이즈 필터 세트(LEC-NFA)를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다.
노이즈 필터 세트에 대해서는 P.713을 참조해 주십시오. 설치에 대해서는 LECA 취급설명서를 확인해 주십시오.

액추에이터와 컨트롤러는 세트입니다.

컨트롤러와 액추에이터의 조합이 올바른지 반드시 확인해 주십시오.

〈사용 전에 반드시 하기를 확인하여 주십시오.〉

- "액추에이터"와 "컨트롤러 기재 액추에이터 품번"의 일치
- Parallel 입출력 사양(NPN-PNP)



*사용에 관해서는 취급설명서를 참조해 주십시오.
취급설명서는 당사 홈페이지에서 다운로드 할 수 있습니다.
<https://www.smckorea.co.kr>

LEFS
LEFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

LEY-X5

11-LEFS

11-LEJS

25A-

LEC□

JXC□

LECS□
LECS□-T

LECY□

모터 없음

LAT3

LEY-X5 Series

스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

내진·방적(IP65 상당) 사양

대응 컨트롤러/드라이버표

종류	EtherCAT® 직접 입력 타입	EtherNet/IP™ 직접 입력 타입	PROFINET 직접 입력 타입	DeviceNet™ 직접 입력 타입	IO-Link 직접 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입
시리즈	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1
특징	EtherCAT® 직접 입력	EtherNet/IP™ 직접 입력	PROFINET 직접 입력	DeviceNet™ 직접 입력	IO-Link 직접 입력	CC-Link 직접 입력
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)					
최대 스텝 데이터 수	64점					
전원전압	DC24V					
참조 페이지	P.741					

종류	스텝 데이터 입력 타입	스텝 데이터 입력 타입	무프로그램 타입	펄스 입력 타입
시리즈	JXC51 JXC61	LECA6	LECP1	LECPA
특징	Parallel 입출력	수치(스텝 데이터) 입력 표준 컨트롤러	PC·타칭박스를 사용하지 않고 동작 (스텝 데이터) 설정	펄스열 신호로 동작
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)	서보 모터 (DC24V)	스텝 모터 (서보 DC24V)	
최대 스텝 데이터 수	64점		14점	—
전원전압	DC24V			
참조 페이지	P.706-1	P.707	P.719	P.731

사양

스텝 모터(서보 DC24V)

형식		LEY25□-X5			LEY32□-X5				
가반질량 주1) [kg]	수평	JXC□1 LECP1 의 경우	(3000[mm/s ²])	20	40	60	30	45	60
			(2000[mm/s ²])	30	60	70	40	60	80
	수직 주14)	LECPA JXC□ ₂ ₃ 의 경우	(3000[mm/s ²])	12	30	30	20	40	40
			(2000[mm/s ²])	18	50	50	30	60	60
맞춤추력 [N] 주2) 주3) 주4)		63~122			126~238	232~452	80~189	156~370	296~707
속도 [mm/s] 주4)		18~400			9~200	5~100	24~400	12~200	6~100
최대 가감속도 [mm/s ²]		3,000							
맞춤속도 [mm/s] 주5)		35 이하			30 이하				
반복위치 결정정도 [mm]		±0.02							
로스트 모션 [mm] 주6)		0.1 이하							
나사 리드[mm]		12	6	3	16	8	4		
내충격/내진동 [m/s ²] 주7)		50/20							
구동방식		볼나사+벨트(LEY□) 볼나사(LEY□D)							
가이드 방식		미끄럼 부시(피스톤 로드부)							
보호구조 주8)		IP65 상당							
사용온도범위 [°C]		5~40							
사용습도범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)							
전기 사양	모터 사이즈	□42			□56.4				
	모터 종류	스텝 모터(서보 DC24V)							
	엔코더	인크리멘탈 A/B상(800펄스/회전)							
	정격전압 [V]	DC24±10%							
	소비전력 [W] 주9)	40			50				
	운전 대기전력 [W] 주10)	15			48				
순간 최대전력 [W] 주11)	48			104					
Lock 사양	형식 주12)	무여자 작동형							
	유지력 [N]	78	157	294	108	216	421		
	소비전력 [W] 주13)	5			5				
정격전압 [V]		DC24±10%							

- 주1) 수평 : 반송질량의 최대값입니다.(외부에 가이드가 필요 [가이드 마찰계수 : 0.1 이하]). 실제 반송질량 및 반송속도는 외부의 가이드 조건에 따라 다릅니다. 또한, 반송질량에 의해 속도가 변동합니다. P.608, 609의 기중선정방법에서 확인해 주십시오.
수직 : 반송질량에 의해 속도가 변동합니다. P.608, 609의 「기중선정방법」에서 확인해 주십시오.
또한, ()안의 값은 가감속도입니다. 3000 [mm/s²] 이하로 설정해 주십시오.
- 주2) 맞춤추력의 정도는 ±20%(F.S.)입니다.
- 주3) 추력 설정값은 LEY25□ : 38%~65%, LEY32□ : 38%~85%입니다. 맞춤추력의 설정범위는 듀티비 및 맞춤속도에 따라 다릅니다. P.610의 「기중선정방법」에서 확인해 주십시오.
- 주4) 케이블 길이·부하·설치조건 등에 따라, 속도·추력이 변화하는 경우가 있습니다. 케이블 길이 5m를 넘는 경우는 속도·추력은 5m마다 최대 10% 저하됩니다.(15m의 경우 : 최대 20% 감소)
- 주5) 맞춤운전을 할 때의 허용 속도입니다. 위크를 반송하여 맞춤을 할 때에는 「수직 가반질량」 이하로 운전해 주십시오.
- 주6) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
- 주7) 내충격·낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
내진동...45~2000Hz 1범위내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
- 주8) 절삭유 등의 기름이 비산하는 환경 및 항상 물이 닿는 환경에서는 사용할 수 없습니다. 적절한 방호대책을 마련하십시오. 보호구조의 상세내용은 P.415 「보호구조에 대해서」를 참조해 주십시오.
- 주9) 소비전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주10) 운전 대기전력이란 컨트롤러도 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다. 맞춤운전 시는 제외
- 주11) 순간 최대전력이란 컨트롤러 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다. 전원 용량 선정 시에 사용해 주십시오.
- 주12) Lock 부착만 해당.
- 주13) 「Lock 부착」을 선택한 경우는 소비전력을 가산해 주십시오.
- 주14) 물이 닿는 환경에서 수직 설치, 뒷방향으로 사용하는 경우는 제품의 구조상 로드 패키지가 물에 닿으므로 로드 커버에 물이 닿지 않는 방호대책을 마련해 주십시오.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- JXC□
- LECS□
- LECS□T
- LECY□
- 모터 없음
- LAT3

LEY-X5 Series

스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

내진-방직(IP65 상당) 사양

사양

서보 모터(DC24V)

형식		LEY25□A-X5						
연 추 에 이 터 사 양	기반질량 ^{주1)} [kg]	수평	(3000[mm/s ²])			7	15	30
		수직 ^{주13)}	(3000[mm/s ²])			2	5	11
	맞춤추력 [N] ^{주2) 주3)}					18~35	37~72	66~130
	속도 [mm/s]					2~400	1~200	1~100
	최대 가감속도 [mm/s ²]					3,000		
	맞춤속도 [mm/s] ^{주4)}					35 이하		
	반복위치 결정정도 [mm]					±0.02		
	로스트 모션 [mm] ^{주5)}					0.1 이하		
	나사 리드[mm]		12		6		3	
	내충격/내진동 [m/s ²] ^{주6)}					50 / 20		
	구동방식					볼나사 + 벨트(LEY□) 볼나사(LEY□D)		
	가이드 방식					미끄럼 부시(피스톤 로드부)		
보호구조 ^{주7)}					IP65 상당			
사용온도범위 [°C]					5~40			
사용습도범위 [%RH]					90 이하(결로 없어야 함)			
전 기 사 양	모터 사이즈					□42		
	모터 종류					서보 모터(DC24V)		
	엔코더					인크리멘탈 A / B(800펄스/회전) / Z상		
	정격전압 [V]					DC24±10%		
	소비전력 [W] ^{주8)}					86		
	운전 대기전력 [W] ^{주9)}					4(수평) / 12(수직)		
Lo ck 사 양	순간 최대전력 [W] ^{주10)}					96		
	형식 ^{주11)}					무여자 작동형		
	유지력 [N]		78		157		294	
	소비전력 [W] ^{주12)}					5		
정격전압 [V]					DC24±10%			

- 주1) 수평 : 반송질량의 최대값입니다.(외부에 가이드가 필요 [가이드 마찰계수 : 0.1 이하]. 실제 반송질량 및 반송속도는 외부의 가이드 조건에 따라 다릅니다.
수직 : 반송질량에 의해 속도가 변동합니다. P.609의 「기중선정방법」에서 확인해 주십시오.
또한, ()안의 값은 가감속도입니다. 3000 [mm/s²] 이하로 설정해 주십시오.
- 주2) 맞춤추력의 정도는 ±20%(F.S.)입니다.
- 주3) 추력 설정값은 LEY25A□ : 75%~95%입니다. 맞춤추력의 설정범위는 듀티비 및 맞춤속도에 따라 다릅니다. P.610의 「기중선정방법」에서 확인해 주십시오.
- 주4) 맞춤운전을 할 때의 허용 속도입니다. 워크를 반송하여 맞춤을 할 때에는 「수직기반질량」이하로 운전해 주십시오.
- 주5) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
- 주6) 내충격... 낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
내진동... 45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음.(초기값)
- 주7) 절삭유 등의 기름이 비산하는 환경 및 항상 물이 닿는 환경에서는 사용할 수 없습니다. 적절한 방호대책을 마련하십시오. 보호구조의 상세내용은 P.415 「보호구조에 대해서」를 참조해 주십시오.
- 주8) 소비전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 시의 소비전력을 나타냅니다.
- 주9) 운전 대기전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다. 맞춤운전 시는 제외
- 주10) 순간 최대전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다.전원 용량 선정 시에 사용해 주십시오.
- 주11) Lock 부착만 해당.
- 주12) Lock 부착을 선택한 경우, 소비전력을 가산해 주십시오.
- 주13) 물이 닿는 환경에서 수직 설치, 뒷방향으로 사용하는 경우는 제품의 구조상 로드 패킹부가 물에 닿으므로 로드 커버에 물이 닿지 않는 방호대책을 마련해 주십시오.

질량

질량 / 모터 위측 부착

형식		LEY25-X5										LEY32-X5									
스트로크 [mm]		30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
제품질량 [kg]	스텝 모터	1.45	1.52	1.69	1.95	2.13	2.30	2.48	2.65	2.83	2.48	2.59	2.88	3.35	3.64	3.91	4.21	4.49	4.76	5.04	5.32
	서보 모터	1.41	1.48	1.65	1.91	2.09	2.26	2.44	2.61	2.79	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

질량 / 모터 스트레이트

형식		LEY25D-X5										LEY32D-X5									
스트로크 [mm]		30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
제품질량 [kg]	스텝 모터	1.46	1.53	1.70	1.96	2.14	2.31	2.49	2.66	2.84	2.49	2.60	2.89	3.36	3.65	3.92	4.22	4.50	4.77	5.05	5.33
	서보 모터	1.42	1.49	1.66	1.92	2.10	2.27	2.45	2.62	2.80	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

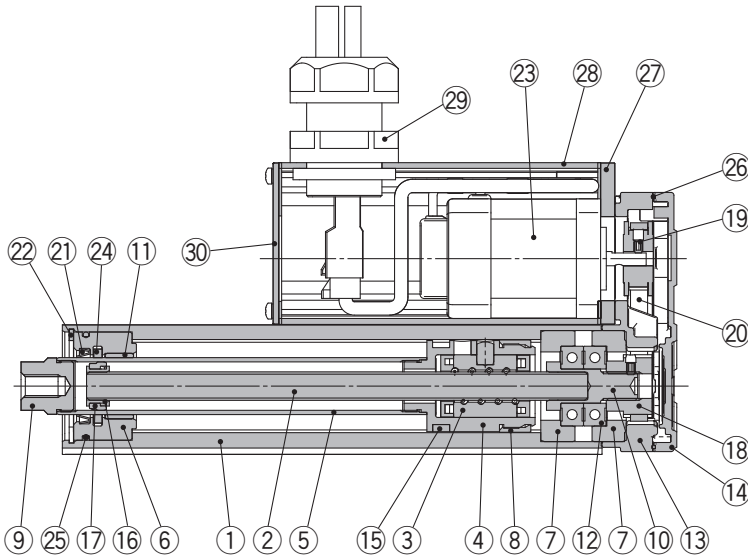
증가 질량표

[kg]

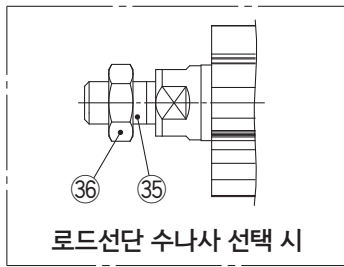
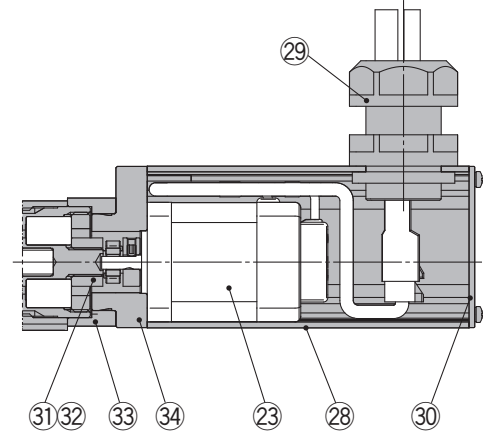
사이즈		25	32
Lock		0.33	0.63
로드선단 수나사	수나사부	0.03	0.03
	너트	0.02	0.02
푸트형(설치볼트 포함, 2세트)		0.08	0.14
로드축 플랜지형(설치볼트 포함)		0.17	0.20
헤드축 플랜지형(설치볼트 포함)			

구조도

모터 위측 부착 / LEY²⁵₃₂



모터 스트레이트 / LEY²⁵_{32D}



구성부품

번호	부품명	재질	비고
1	몸체	알루미늄 합금	알루마이트 처리
2	볼나사 축	합금강	
3	볼나사 너트	합성 수지/합금강	
4	피스톤	알루미늄 합금	
5	피스톤 로드	스테인리스강	경질 크롬도금
6	로드 커버	알루미늄 합금	
7	베어링 홀더	알루미늄 합금	
8	회전방지	합성 수지	
9	소켓	괘삭강	니켈도금
10	연결 샤프트	괘삭강	니켈도금
11	부시	베어링 합금	
12	베어링	-	
13	모터부착 박스	알루미늄 다이캐스트	도장
14	모터부착 엔드 플레이트	알루미늄 다이캐스트	도장
15	마그넷	-	
16	웨어링 홀더	스테인리스강	스트로크 101mm 이상
17	웨어링	합성 수지	스트로크 101mm 이상
18	나사 축용 풀리	알루미늄 합금	
19	모터용 풀리	알루미늄 합금	

번호	부품명	재질	비고
20	벨트	-	
21	스크레이퍼	합성 수지	
22	스냅링	스프링용 강	인산염 피막
23	모터	-	
24	루브리테이너	펠트	
25	O-ring	NBR	
26	가스켓	NBR	
27	모터 어댑터	알루미늄 합금	알루마이트 처리
28	모터 커버	알루미늄 합금	알루마이트 처리
29	Seal 커넥터	-	
30	엔드 커버	알루미늄 합금	알루마이트 처리
31	허브	알루미늄 합금	
32	스파이더	NBR	
33	모터 블록	알루미늄 합금	알루마이트 처리
34	모터 어댑터	알루미늄 합금	LEY25만 해당
35	소켓(수나사)	괘삭강	니켈도금
36	너트	합금강	아연 크로메이트

교환부품(모터병렬 부착만 해당) / 벨트

번호	사이즈	주문번호
21	25	LE-D-2-2
	32	LE-D-2-3

교환 부품 / 그리스 팩

도포 장소	주문품번
피스톤 로드부	GR-S-010(10g) GR-S-020(20g)

※정기적으로 피스톤 로드부에 그리스를 도포하여 주십시오.
그리스 도포의 기준은 100만회 또는 200km 중에서 먼저 도래하는 시점입니다.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

LEY-X5 Series

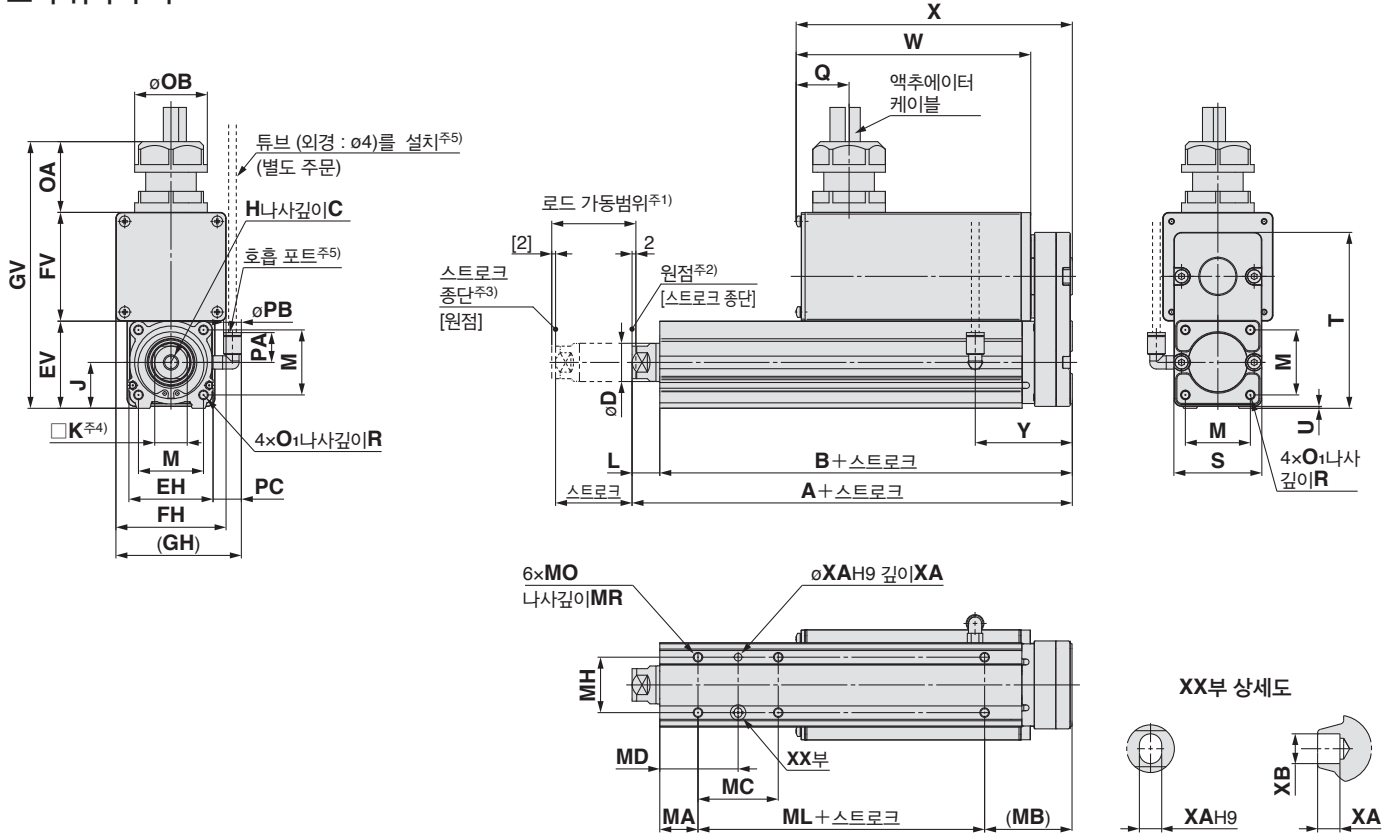
스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

내진-방적(IP65 상당) 사양

외형치수도

모터 위측 부착



사이즈	스트로크 범위(mm)	A	B	C	D	EH	EV	FH	FV	GH	GV	H	J	K	L	M	O ₁
25	15~100	130.5	116	13	20	44	45.5	57.6	56.8	66.2	139.5	M8x1.25	24	17	14.5	34	M5x0.8
	101~400	155.5	141														
32	20~100	148.5	130	13	25	51	56.5	69.6	78.6	76.2	173.5	M8x1.25	31	22	18.5	40	M6x1.0
	101~500	178.5	160														

사이즈	스트로크 범위(mm)	R	OA	OB	PA	PB	Q	S	T	U	PC	W		X		Y
												Lock 없음	Lock 부착	Lock 없음	Lock 부착	
25	15~100	8	37	38	15.4	8.2	28	46	92	1	15.4	123	173	145	195	51
	101~400											123	173	145	195	
32	20~100	10	37	38	15.4	8.2	28	60	118	1	15.9	123	173	150	200	61
	101~500											123	173	150	200	

몸체 밀면 탭

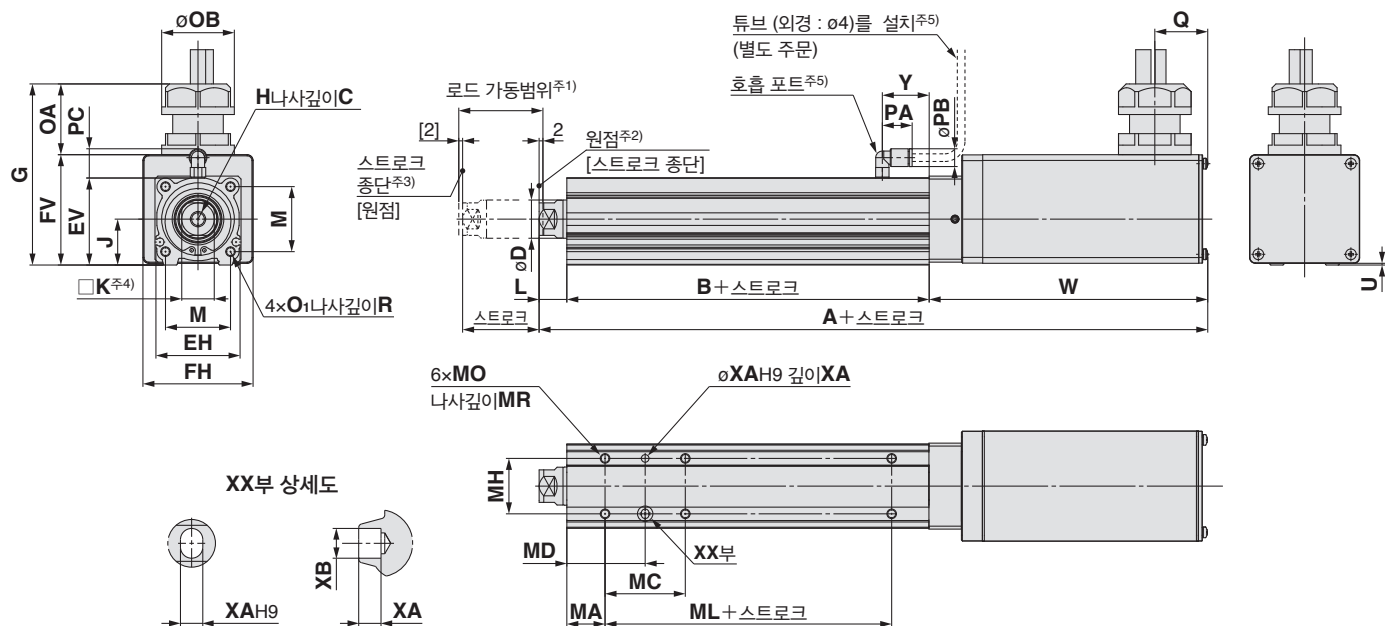
사이즈	스트로크 범위(mm)	MA	MB	MC	MD	MH	ML	MO	MR	XA	XB
25	15~39	20	46	24	32	29	50	M5x0.8	6.5	4	5
	40~100			42	41						
	101~124			59	49.5						
	125~200			76	58						
	201~400			76	58						
32	20~39	25	55	22	36	30	50	M6x1	8.5	5	6
	40~100			36	43						
	101~124			53	51.5						
	125~200			53	51.5						
	201~500			70	60						

주1) 원점복귀 등에 따라 로드가 가동하는 범위입니다. 주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.
 주2) 원점 복귀 시의 위치입니다.
 주3) []는 원점복귀 방향을 변경한 경우입니다.
 주4) 로드선단의 사각대변(□K)의 방향은 제품마다 다릅니다.
 주5) 호출 포트는 대기 개방용 포트입니다. 가압하지 마십시오.
 호출 포트에는 튜브를 장착하고, 튜브의 끝은 물이나 분진이 닿지 않는 곳에 설치해 주십시오.

로드선단 수나사는 P.331, 설치지형식의 외형치수도는 P. P.361을 참조해 주십시오.

외형치수도

모터 스트레이트



사이즈	스트로크 범위(mm)	A		B	C	D	EH	EV	FH	FV	G	H	J	K	L
		Lock 없음	Lock 부착												
25	15~100	250	300	89.5	13	20	44	45.5	57.6	57.7	94.7	M8x1.25	24	17	14.5
	101~400	275	325	114.5											
32	20~100	265.5	315.5	96	13	25	51	56.5	69.6	79.6	116.6	M8x1.25	31	22	18.5
	101~500	295.5	345.5	126											

사이즈	스트로크 범위(mm)	M	O ₁	R	OA	OB	PA	PB	Q	U	PC	W		Y
												Lock 없음	Lock 부착	
25	15~100	34	M5x0.8	8	37	38	15.4	8.2	28	0.9	15.9	146	196	24.5
	101~400											151	201	
32	20~100	40	M6x1.0	10	37	38	15.4	8.2	28	1	15.9	151	201	27
	101~500											151	201	

몸체 밀면 탭

사이즈	스트로크 범위(mm)	MA	MC	MD	MH	ML	MO	MR	XA	XB
25	15~39	20	24	32	29	50	M5x0.8	6.5	4	5
	40~100		42	41		75				
	101~124		59	49.5						
	125~200		76	58						
32	20~39	25	22	36	30	50	M6x1	8.5	5	6
	40~100		36	43		80				
	101~124		53	51.5						
	125~200		70	60						

- 주1) 원점복귀 등에 따라 로드 가동하는 범위입니다. 주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.
- 주2) 원점 복귀 시의 위치입니다.
- 주3) []는 원점복귀 방향을 변경한 경우입니다.
- 주4) 로드선단의 사각대변(□K)의 방향은 제품마다 다릅니다.
- 주5) 호흡 포트는 대기 개방용 포트입니다. 가압하지 마십시오.
호흡 포트에는 튜브를 장착하고, 튜브의 끝은 물이나 분진이 닿지 않는 곳에 설치해 주십시오.

로드선단 수나사는 P.331, 설치지형식의 외형치수도는 P. P.361을 참조해 주십시오.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

전동 액추에이터/ 로드 타입

내진·방적(IP65 상당) 사양

전동 액추에이터 드라이버 LECSB-S, LECS-C-S, LECS-S-S의 판매를 중지합니다. 대체품은 LECSB-T, LECS-C-T, LECS-S-T입니다. 형식표시 방법내, ④ 모터 종류 : S6→T6, S7→T7, ⑫ 드라이버 종류 : B1→B2, C1→C2, S1→S2를 선택해 주십시오.

LEY-X5(주문 제작품) Series LEY25·32

기중선정방법에 대해서는 P.305를 참조해 주십시오.

사이즈 63은 「옵션 선택 : P」로 대응합니다. P.343를 참조하십시오.

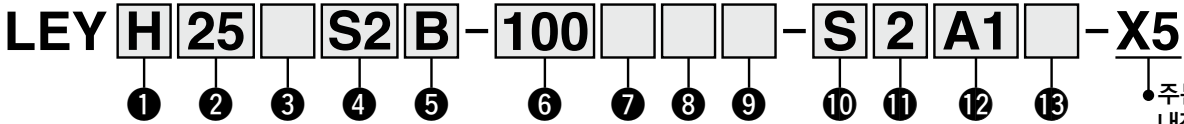


WEB카탈로그 참조

LEY□ Series▶P.625

모터 없음 사양▶P.907

형식표시방법



① 정도

무기호	기본형
H	고정도형

② 사이즈

무기호	기본형
	25
	32

③ 모터 배치

무기호	위측 부착
D	스트레이트

④ 모터 종류

기호	종류	출력 [W]	액추에이터 사이즈	대응 드라이버
S2*1	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	100	25	LECSA□-S1
S3		200	32	LECSA□-S3
S6*1	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECSB□-S5 LECS-C□-S5 LECSS□-S5
S7		200	32	LECSB□-S7 LECS-C□-S7 LECSS□-S7
T6*2	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECSB2-T5 LECS-C2-T5 LECSN2-T5-□ LECSS2-T5
T7		200	32	LECSB2-T7 LECS-C2-T7 LECSN2-T7-□ LECSS2-T7

*1 모터 종류 S2, S6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 S1, S5가 되므로 주의해 주십시오.

*2 모터 종류 T6의 경우, 대응 드라이버는 LECS□2-T5가 되므로 주의해 주십시오

④ 리드 [mm]

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

※()안의 값은 사이즈32/모터 배치 : 병렬 부착 시의 풀리비를 포함한 상당 리드입니다.

⑥ 스트로크 [mm]

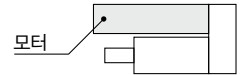
기호	30	500
?	30	?
500	?	500

※상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

⑦ 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착*

※「모터 배치 : 병렬 부착」에서 「Lock 부착」을 선택한 경우, 사이즈 25의 30스트로크 이하는 모터가 몸체단에서 튀어나와 있습니다. 워크 등의 간섭을 확인한 후 선정하십시오.



⑧ 로드선단나사

무기호	로드선단 암나사
M	로드선단 수나사 (로드선단너트 1개 부착)

⑨ 설치지지형식*1

기호	종류	모터 배치	
		병렬 부착	스트레이트
무기호	단면 탭/ 몸체 밀면 탭 *2	●	●
L	푸트형	●	—
F	로드측 플랜지형*2	●*3	●
G	헤드측 플랜지형*2	●*4	—

*1 설치지지규구는 동봉 출하(미조립)입니다.
*2 수평 한쪽 지지로 「로드측 플랜지형」, 「헤드측 플랜지형」 및 「단면 탭」 설치할 때에는 이하의 스트로크 제한 내에서 사용해 주십시오.
• LEY25 : 200 이하
• LEY32 : 100 이하
*3 LEY25의 스트로크 "30"이나 모터 옵션 "Lock 부착"일 경우 「로드측 플랜지형」은 대응할 수 없습니다.
*4 LEY32의 헤드측 플랜지형은 대응할 수 없습니다.

스트로크 대응표

형식	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	제작 가능 스트로크 범위 [mm]
LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	15~400
LEY32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20~500

※표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.

오토스위치에 대해서는 P.630을 참조해 주십시오.



10 케이블 종류*

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡)

*케이블은 모터 케이블과 엔코더 케이블이 부속됩니다. (모터 옵션에서 Lock 부착의 경우, Lock 케이블도 부속됩니다.)

*각 케이블의 표준 커넥터 방향은

- 위축 부착 : 「축방향(A)」
- 스트레이트 : 「반축방향(B)」입니다. (상세내용은 P.796)

11 케이블 길이 [m]*

무기호	케이블 없음
2	2
5	5
A	10

*엔코더 / 모터 / Lock 케이블

12 드라이버 종류*

무기호	대응 드라이버	전원전압 [V]
	드라이버 없음	-
A1	LECSA1-S□	100~120
A2	LECSA2-S□	200~230
B1	LECSB1-S□	100~120
B2	LECSB2-S□	200~230
	LECSB2-T□	200~240
C1	LECSC1-S□	100~120
C2	LECSC2-S□	200~230
	LECSC2-T□	
S1	LECSS1-S□	100~120
S2	LECSS2-S□	200~230
	LECSS2-T□	
N2	LECSN2-T□	200~240
92	LECSN2-T□-9	200~240
E2	LECSN2-T□-E	200~240
P2	LECSN2-T□-P	200~240

*드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블이 부속됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

- 예) S2S2 : 표준 케이블(2m) + 드라이버(LECSS2)
- S2 : 표준 케이블(2m)
- 무기호 : 케이블 / 드라이버 없음

13 I/O 케이블 길이 [m]*

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다.

I/O케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오.

(P.797 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다.)

대응 드라이버

드라이버 종류	펄스 입력 타입 / 포지셔닝 타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ 타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ/H 타입	네트워크 카드 타입
시리즈	LECSA	LECSB	LECSC	LECSS	LECSB-T	LECSC-T	LECSS-T	LECSN-T
포인트 테이블 수(점)*	최대 7	-	최대 255 (2극 점유시)	-	최대 255	최대 255 (2극 점유시)	-	최대 255
펄스 입력	○	○	-	-	○	-	-	-
네트워크 대응	-	-	CC-Link	SSCNETⅢ	-	CC-Link	SSCNETⅢ/H	PROFINET EtherCAT® EtherNet/IP™
제어 엔코더	인크리멘탈 17bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더
통신기능	USB통신	USB통신, RS422통신	USB통신, RS422통신	USB통신	USB통신, RS422통신	USB통신, RS422통신	USB통신	USB통신
전원전압(V)	AC100~120V (50 / 60Hz) AC200~230V (50 / 60Hz)				AC200~240V (50/60Hz)	AC200~230V (50/60Hz)	AC200~240V (50/60Hz)	AC200~240V (50/60Hz)
참조 페이지	P.777							

*LECSN-T는 PROFINET, EtherCAT®만 대응

LEFS
LEJB
LEL
LEM
LEY
LESH
LEPS
LER
LEH
LEY-X5
11-LEFS
11-LEJS
25A-
LEC□
JXC□
LECS□
LECS-T□
LECY□
모터 없음
LAT3

LEY-X5 Series

AC 서보 모터

내진·방적(IP65 상당) 사양

사양 LECSA / LECSB / LECSA / LECSB / LECSA / LECSB / LECSA / LECSB

형식		LEY25S ₂ ² /T6-X5 / LEY25DS ₂ ² /T6-X5			LEY32S ₃ ³ /T7-X5(병렬 부착)			LEY32DS ₃ ³ /T7-X5(스트레이트)						
액추에이터 사양	가반질량 [kg]	수평 ^{주1)}		18	50	50	30	60	60	30	60	60		
		수직 ^{주8)}		8	16	30	9	19	37	12	24	46		
	추력 [N] ^{주2)} (설정값 : 15~30%) ^{주15)}			65~131	127~255	242~485	79~157	154~308	294~588	98~197	192~385	368~736		
	최대속도 ^{주3)} [mm/s]	스트로크 범위	~300		900	450	225	1200	600	300	1000	500	250	
			305~400		600	300	150							
			405~500		—	—	—							800
	맞춤속도 [mm/s] ^{주4)}		35 이하			30 이하			30 이하					
	최대 가감속도 [mm/s ²]		5,000			5,000			5,000					
	반복위치 결정정도 [mm]	기본형					±0.02							
		고정도형					±0.01							
	로스트 모션 ^{주5)} [mm]	기본형					0.1 이하							
		고정도형					0.05 이하							
	리드 [mm] (폴리비 포함)		12	6	3	20	10	5	16	8	4			
	내충격/내진동 [m/s ²] ^{주6)}		50 / 20			50 / 20								
	구동방식		볼 나사+벨트/볼 나사			볼 나사+벨트 [1.25 : 1]			볼나사					
가이드 방식		미끄럼 부시(피스톤 로드부)			미끄럼 부시(피스톤 로드부)									
보호구조 ^{주7)}					IP65 상당									
사용온도범위 [°C]		5~40			5~40									
사용습도범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)			90 이하(결로 없어야 함)									
희생 옵션					속도, 반송질량에 따라 필요한 경우가 있습니다. (P.307, 308 참조)									
모터 출력/모터 사이즈		100W/□40			200W/□60									
모터 종류		AC 서보 모터(AC100/200V)			AC 서보 모터(AC100/200V)									
엔코더 ^{주14)}					[모터 종류 : S2, S3] 인크리멘탈 17bit 엔코더(분해능 : 131072 p/rev) [모터 종류 : S6, S7] 앱솔루트 18비트 엔코더(분해능 : 262144p/rev) [모터 종류 T6,T7] : 앱솔루트 코드 22비트 엔코더(분해능 : 4194304 p/rev) (LECSB-T□, LECSS-T□의 경우) [모터 종류 T6,T7] : 앱솔루트 코드 18비트 엔코더(분해능 : 262144 p/rev)(LECSA-T□의 경우)									
전기 사양	소비전력 [W] ^{주9)}	수평	45			65			65					
		수직	145			175			175					
	운전 대기전력 [W] ^{주10)}	수평	2			2			2					
		수직	8			8			8					
순간 최대전력 [W] ^{주11)}		445			724			724						
형식 ^{주12)}					무여자 작동형									
유지력 [N]		131	255	485	157	308	588	197	385	736				
소비전력 [W] at 20°C ^{주13)}		6.3			7.9			7.9						
정격전압 [V]					DC24 _{-10%} ⁰									

주1) 수평 반송질량의 최대값입니다. (외부에 가이드가 필요) 실제 가반질량은 외부 가이드 조건에 따릅니다. 실제 기기에서 확인해 주십시오.
 주2) 토크 제어 모드 등에서 추력 제어할 때의 추력 설정범위(드라이버 설정값)입니다. P.309, 310의 추력 환산 그래프를 기준으로 설정해 주십시오.
 컨트롤러 JXC51-61 시리즈의 맞춤운전 상단의 제어를 하는 경우, 드라이버 종류는 LECSA-T, LECSB-T를 선정해 주십시오.
 LECSB-T의 경우는 포인트 테이블 No. 입력방식입니다.
 LECSS-T의 경우는 맞춤 운전 기능이 있는 심플 모션 유니트(미쓰비시 전기 제품)를 조합해 주십시오.
 주3) 스트로크에 따라 허용속도가 다릅니다.
 주4) 토크 제어 모드 등에서 워크에 충돌할 때의 허용 충돌속도입니다.
 주5) 양복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
 주6) 내충격...낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
 내진동...45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로

오동작 없음(초기값)
 주7) 절삭유 등의 기름이 비산하는 환경 및 항상 물이 닿는 환경에서는 사용할 수 없습니다. 적절한 방호대책을 마련하십시오. 보호구조의 상세내용은 P.415 "보호 구조에 대해서"를 참조해 주십시오.
 주8) 물이 닿는 환경에서 수직 설치, 뒷방향으로 사용하는 경우는 제품의 구조상 로드 패킹부가 물에 닿으므로 로드 커버에 물이 닿지 않는 방호대책을 마련해 주십시오.
 주9) 소비전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
 주10) 운전 대기전력이란 드라이버도 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다.
 주11) 순간 최대전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다.
 주12) 모터 옵션 "Lock 부착" 선택 시에만 해당
 주13) "Lock 부착"을 선택한 경우는 소비전력을 가산해 주십시오.
 주14) 드라이버 종류에 따라서 분해능이 변합니다.
 주15) 모터 종류 : T6, T7의 경우, 설정값은 12~24% 합니다

질량

제품질량

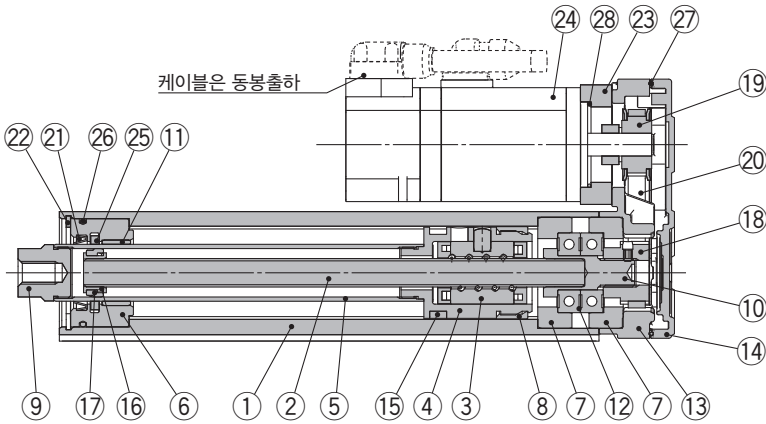
시리즈		LEY25S ₂ ² /T6-X5(모터 배치 : 병렬 부착)									LEY32S ₃ ³ /T7-X5(모터 배치 : 병렬 부착)										
모터 종류	스트로크 [mm]	30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	인크리멘탈 엔코더	1.31	1.38	1.55	1.81	1.99	2.16	2.34	2.51	2.69	2.42	2.53	2.82	3.29	3.57	3.85	4.14	4.42	4.70	4.98	5.26
	앱솔루트 엔코더	S6/S7 T6/T7	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
시리즈		LEY25DS ₂ ² /T6-X5(모터 배치 : 스트레이트)									LEY32DS ₃ ³ /T7-X5(모터 배치 : 스트레이트)										
모터 종류	스트로크 [mm]	30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
	인크리멘탈 엔코더	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
	앱솔루트 엔코더	S6/S7 T6/T7	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

증가 질량표

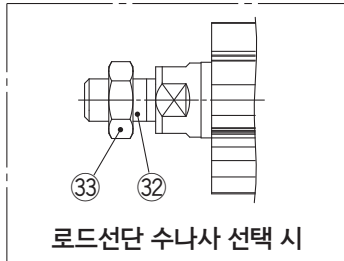
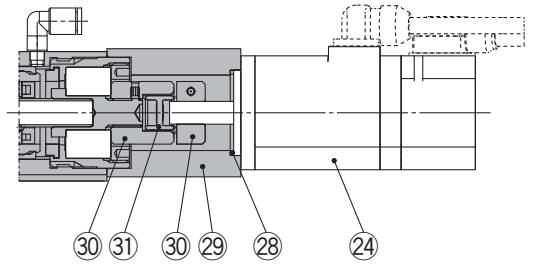
사이즈		25	32
Lock	인크리멘탈 엔코더	0.20	0.40
	앱솔루트 엔코더	0.30	0.66
로드선단 수나사	수나사부	0.03	0.03
	너트	0.02	0.02
푸트형(설치볼트 포함, 2세트)		0.08	0.14
로드축 플랜지형(설치볼트 포함)		0.17	0.20
헤드축 플랜지형(설치볼트 포함)			
2산 클레비스형(핀, 스냅링, 설치볼트 포함)		0.16	0.22

구조도

모터 위측 부착 / LEY²⁵₃₂



모터 스트레이트 / LEY²⁵_{32D}



구성부품

번호	부품명	재질	비고
1	몸체	알루미늄 합금	알루마이트 처리
2	볼나사 축	합금강	
3	볼나사 너트	합성 수지/합금강	
4	피스톤	알루미늄 합금	
5	피스톤 로드	스테인리스강	경질 크롬도금
6	로드 커버	알루미늄 합금	
7	베어링 홀더	알루미늄 합금	
8	회전방지	합성 수지	
9	소켓	패삭강	니켈도금
10	연결 샤프트	패삭강	니켈도금
11	부시	베어링 합금	
12	베어링	-	
13	모터부착 박스	알루미늄 다이캐스트	도장
14	모터부착 엔드 플레이트	알루미늄 다이캐스트	도장
15	마그넷	-	
16	웨어링 홀더	스테인리스강	스트로크 101 이상
17	웨어링	합성 수지	스트로크 101 이상

번호	부품명	재질	비고
18	나사 축용 폴리	알루미늄 합금	
19	모터용 폴리	알루미늄 합금	
20	벨트	-	
21	스크레이퍼	합성 수지	
22	스냅링	스프링용 강	인산염 피막
23	모터 어댑터	알루미늄 합금	도장
24	모터	-	
25	루브리테이너	펠트	
26	O-ring	NBR	
27	가스켓	NBR	
28	O-ring	NBR	
29	모터 볼록	알루미늄 합금	도장
30	허브	알루미늄 합금	
31	스파이더	우레탄	스파이더
32	소켓(수나사)	패삭강	니켈도금
33	너트	합금강	3가 크로메이트

교환부품(모터병렬 부착만 해당) / 벨트

번호	사이즈	주문번호
21	25	LE-D-2-2
	32	LE-D-2-4

교환 부품 / 그리스 팩

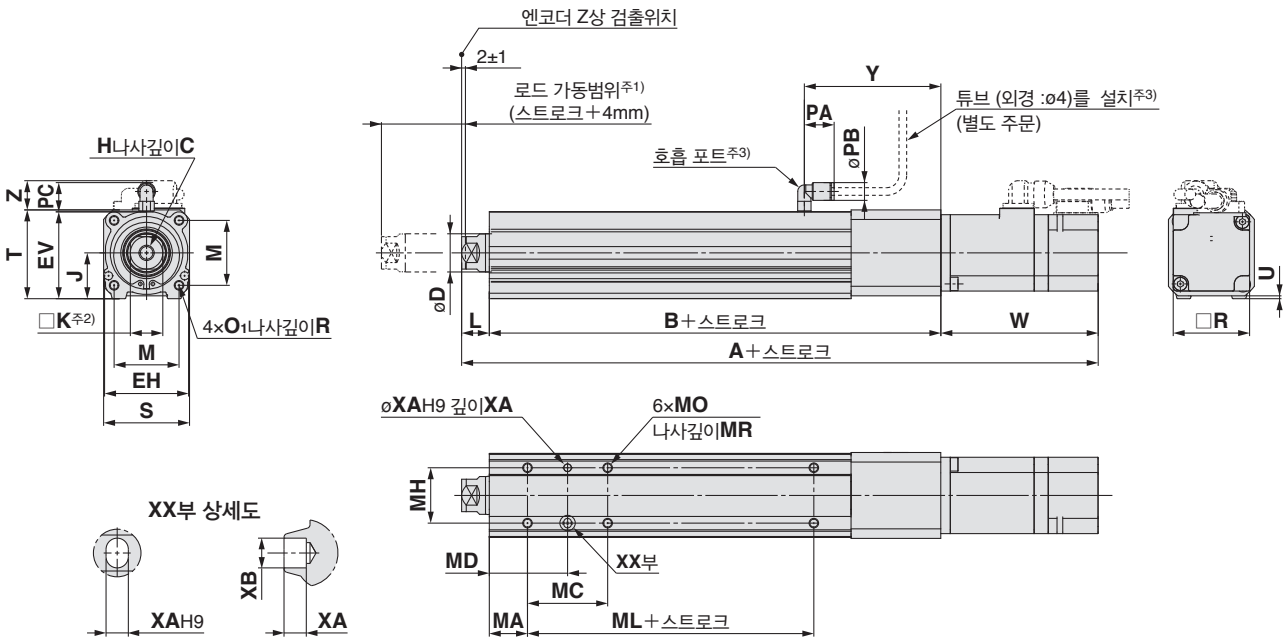
도포 장소	주문품번
피스톤 로드부	GR-S-010(10g) GR-S-020(20g)

※정기적으로 피스톤 로드엔 그리스를 도포하여 주십시오.
그리스 도포의 기준은 100만회 또는 200km 중에서 먼저 도래하는 시점입니다.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

외형치수도

모터 스트레이트 / LEY²⁵/₃₂D



사이즈	스트로크 범위(mm)	인크리멘탈 엔코더						엠플루트 엔코더 [S6/S7]						엠플루트 엔코더 [T6/T7]						B
		Lock 없음			Lock 부착			Lock 없음			Lock 부착			Lock 없음			Lock 부착			
		A	W	Z	A	W	Z	A	W	Z	A	W	Z	A	VB	VC	A	VB	VC	
25	15~100	238	87	14.6	274.9	123.9	16.3	233.4	82.4	14.6	274.5	123.5	16.3	233.4	82.4	14.6	274	123	16.3	136.5
	101~400	263			299.9			258.4			299.5			258.4			299			161.5
32	20~100	262.7	88.2	17.1	291.3	116.8	17.1	251.1	76.6	17.1	290.6	116.1	17.1	251.1	76.6	17.1	287.9	113.4	17.1	156
	101~500	292.7			321.3			281.1			320.6			281.1			317.9			186

사이즈	스트로크 범위(mm)	C	D	EH	EV	H	J	K	L	M	O ₁	R	PA	PB	V	S	T	U	PC	Y
25	15~100	13	20	44	45.5	M8×1.25	24	17	14.5	34	M5×0.8	8	15.4	8.2	40	45	46.5	1.5	15.9	71.5
	101~400																			
32	20~100	13	25	51	56.5	M8×1.25	31	22	18.5	40	M6×1.0	10	15.4	8.2	60	60	61	1	15.9	87
	101~500																			

몸체 밀면 탭

사이즈	스트로크 범위(mm)	MA	MC	MD	MH	ML	MO	MR	XA	XB
25	15~39		24	32						
	40~100		42	41	29	50				
	101~124	20					M5×0.8	6.5	4	5
	125~200		59	49.5		75				
	201~400		76	58						
32	20~39		22	36						
	40~100		36	43	30	50				
	101~124	25					M6×1	8.5	5	6
	125~200		53	51.5		80				
	201~500		70	60						

주1) 로드가 가동하는 범위입니다.

주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.

주2) 로드선단의 사각대변(□K)의 방향은 제품마다 다릅니다.

주3) 호흡 포트는 대기개방용 포트입니다. 가압하지 마십시오.

호흡 포트에는 튜브를 장착하고, 튜브의 끝은 물이나 분진이 닿지 않는 곳에 설치해 주십시오.

로드선단 수나사는 P.341, 설치지형식의 외형 치수도는 P. P.361을 참조해 주십시오.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

전동 액추에이터/ 로드 타입

내진·방적(IP65 상당) 사양

LEY-X5(주문 제작품) Series LEY25·32

기중선정방법에 대해서는 P.312를 참조해 주십시오.

사이즈 63은 「옵션 선택 : P」로 대응합니다. P.351를 참조하십시오.

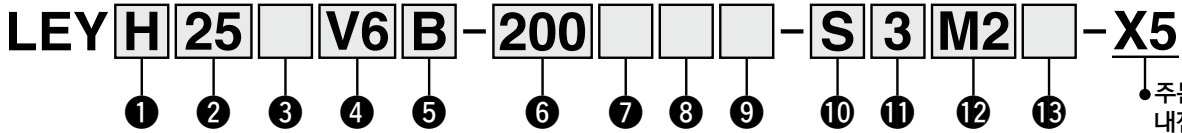


WEB카탈로그 참조

LECS □ Series ▶ P.619

모터 없음 사양 ▶ P.907

형식표시방법



① 정도

무기호	기본형
H	고정도형

② 사이즈

무기호	사이즈
	25
	32

③ 모터 배치

무기호	위축 부착
D	스트레이트

④ 모터종류

기호	종류	출력 [W]	사이즈	대응 드라이버
V6*	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECYM2-V5 LECYU2-V5
V7		200	32	LECYM2-V7 LECYU2-V7

*모터 종류 V6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 V5가 되므로 주의해 주십시오.

⑤ 리드 [mm]

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

※ ()의 값은 「모터 배치 : 병렬 부착」 선택 시의 리드입니다. (폴리비 [1.25 : 1] 를 포함한 상당 리드)

⑥ 스트로크 [mm]

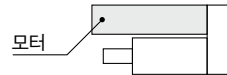
무기호	스트로크
30	30
?	?
500	500

※상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

⑦ 모터 옵션

무기호	옵션
	없음
B	Lock 부착

※ 「모터 배치 : 병렬 부착」에서 「Lock 부착」을 선택한 경우, 사이즈 25의 30스트로크 이하는 모터가 몸체단에서 튀어나와 있습니다. 워크 등의 간섭을 확인한 후 선정하십시오.



⑧ 로드선단나사

무기호	로드선단 나사
M	로드선단 수나사 (로드선단너트 1개 부속)

스트로크 대응표

형식	스트로크 (mm)										제작 가능 범위	
	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450		500
LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	15~400
LEY32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20~500

※표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.

오토스위치에 대해서는 P.630를 참조해 주십시오.



모터 배치 : 병렬 부착



모터 배치 : 스트레이트

9 설치지시형식^{*1}

기호	종류	모터 배치	
		병렬 부착	스트레이트
무기호	단면 탭 / 몸체 밀면 탭 ^{*2}	●	●
L	푸트형	●	—
F	로드측 플랜지형 ^{*2}	● ^{*3}	●
G	헤드측 플랜지형 ^{*2}	● ^{*4}	—

- ※1 설치지시금구는 동봉 출하(미조립)입니다.
- ※2 수평 한쪽 지지로 「단면탭」 및 「로드/헤드측 플랜지형」 설치를 할 때는 아래의 스트로크 제한 내에서 사용하십시오.
• LEY25 : 200 이하 • LEY32 : 100 이하
- ※3 LEY25는 스트로크 30, 모터 옵션 "Lock부착"인 경우 「로드측 플랜지형」은 대응 할 수 없습니다.
- ※4 LEY32의 「헤드측 플랜지형」은 대응할 수 없습니다.

10 케이블 종류^{*}

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡)

※케이블은 모터 케이블과 엔코더 케이블이 부속됩니다.
모터 옵션이 Lock 부착인 경우, Lock 부착용 모터 케이블이 됩니다.

11 케이블 길이 [m]^{*}

무기호	케이블 없음
3	3
5	5
A	10
C	20

※(Lock 부착용) 모터 케이블, 엔코더 케이블 공통

12 드라이버 종류

	대응 드라이버	전원전압 [V]
무기호	드라이버 없음	—
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

※드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블은 부속됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

13 I/O 케이블 길이 [m]^{*}

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

※드라이버 종류에서 "드라이버 없음"을 선택한 경우, "무기호 : 케이블 없음"만 선택 가능합니다.
I/O케이블이 필요한 경우는 P.808을 확인해 주십시오.
(P.808 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다)

대응 드라이버

드라이버 종류	MECHATROLINK-Ⅱ타입	MECHATROLINK-Ⅲ타입
시리즈	LECYM	LECYU
네트워크 대응	MECHATROLINK-Ⅱ	MECHATROLINK-Ⅲ
제어 엔코더	애플루트 20bit 엔코더	
통신기기	USB 통신, RS-422 통신	
전원전압(V)	AC200~230V(50/60Hz)	
참조 페이지	P.801	

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- LEC
- JXC□
- JXC
- LECS□
- LECS□-T
- LECY□
- LECY
- 모터없음
- LAT3

LEY-X5 Series

AC 서보 모터 사이즈 25, 32

사양 LECSY

형식		LEY25V6-X5/LEY25DV6-X5			LEY32V7-X5(모터 병렬)			LEY32DV7-X5(스트레이트)				
액추에이터 사양	가반질량 [kg]	수평 ^{주1)}	18	50	50	30	60	60	30	60	60	
		수직	8	16	30	9	19	37	12	24	46	
	추력 [N]	주2)(설정값 : 45~90%)		65~131	127~255	242~485	79~157	154~308	294~588	98~197	192~385	368~736
	최대 ^{주3)} 속도 [mm/s]	스트로크 범위	~300	900	450	225	1200	600	300	1000	500	250
			305~400	600	300	150						
			405~500	—	—	—	800	400	200	640	320	160
	맞출속도 [mm/s]	35 이하			30 이하			30 이하				
	최대 가속도 [mm/s ²]	5,000			5,000							
	반복위치 결정정도 [mm]	기본형	±0.02			±0.02						
		고정도형	±0.01			±0.01						
로스트 모션 [mm]	기본형	0.1 이하			0.1 이하							
	고정도형	0.05 이하			0.05 이하							
리드 [mm] (폴리비 포함)	12	6	3	20 ^{주6)}	10 ^{주6)}	5 ^{주6)}	16	8	4			
내충격/내진동 [m/s ²] ^{주7)}	50 / 20			50 / 20								
구동방식	볼 나사+벨트(LEY□), 볼 나사(LEY□D)			볼 나사+벨트 [1.25 : 1]			볼나사					
가이드 방식	미끄럼 부시(피스톤 로드부)			미끄럼 부시(피스톤 로드부)								
보호구조 ^{주8)}	IP65 상당			IP65 상당								
사용온도범위 [°C]	5~40			5~40								
사용습도범위 [%RH]	90 이하(결로 없어야 함)			90 이하(결로 없어야 함)								
회생저항 ^{주10)} 필요조건 [kg]	수평	불필요			불필요							
	수직	6 이상			4 이상							
모터 출력/사이즈	100W/□40			200W/□60								
모터 종류	AC 서보 모터(AC200V)			AC 서보 모터(AC200V)								
엔코더	앱솔루트 20비트 엔코더(분해능 : 1,048,576p/rev)			앱솔루트 20비트 엔코더(분해능 : 1,048,576p/rev)								
전기 사양	소비전력 [W] ^{주11)}	수평	45	65	65							
		수직	145	175	175							
	운전 대기전력 [W] ^{주12)}	수평	2	2	2							
		수직	8	8	8							
순간 최대전력 [W] ^{주13)}	445			724								
형식 ^{주14)}	무여자 작동형			무여자 작동형								
유지력 [N]	131	255	485	157	308	588	197	385	736			
소비전력 [W] at20°C ^{주15)}	5.5			6								
정격전압 [V]	DC24 ^{+10%} ₀			DC24 ^{+10%} ₀								

주1) 수평 반송질량의 최대값입니다(외부에 가이드가 필요). 실제 가반질량은 외부 가이드 조건에 따릅니다. 실제 기기에서 확인해 주십시오.
 주2) 토크 제어 모드 등에서 추력 제어할 때의 추력설정범위(드라이버 설정값)입니다. P.316의 추력 환산 그래프를 기준으로 설정해 주십시오.
 주3) 스트로크에 따라 허용속도가 다릅니다.
 주4) 토크 제어 모드 등에서 워크에 충돌할 때의 허용 충돌속도입니다.
 주5) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
 주6) 폴리비 [1.25 : 1] 를 포함한 상당 리드입니다.
 주7) 내충격·내진동 시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
 내진동... 45~2000Hz 1범위내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음(초기값)
 주8) 절삭유 등의 기름이 비산하는 환경 및 항상 물이 닿는 환경에서는 사용할 수 없습니다.
 적절한 방호대책을 마련하십시오. 보호구조의 상세내용은 P.415 「보호구조에 대해서」를 참조해 주십시오.

주9) 물이 닿는 환경에서 수직 설치, 뒷방향으로 사용하는 경우는 제품의 구조상 로드 패킹부가 물에 닿으므로 로드 커버에 물이 닿지 않는 방호대책을 마련해 주십시오.
 주10) 최대속도(듀티비 : 100%) 동작 시에 「회생 저항」이 필요한 반송질량의 조건입니다.
 회생저항은 별도 주문하여 주십시오. 상세 내용은 P.314, 315 기종선정방법 「회생저항」 필요영역을 참조해 주십시오.
 주11) 소비전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
 주12) 운전 대기전력이란 드라이버도 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다.
 주13) 순간 최대전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다.
 주14) 모터 옵션 "Lock 부착" 선택 시에만 해당.
 주15) "Lock 부착"을 선택한 경우는 소비전력을 가산해 주십시오.

질량

제품질량

[kg]

시리즈	LEY25V6(모터 배치 : 병렬 부착)										LEY32V7(모터 배치 : 병렬 부착)										
	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
스트로크 [mm]	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
질량 [kg]	1.2	1.3	1.6	1.7	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	2.3	2.4	2.7	3.2	3.5	3.8	4.0	4.3	4.6	4.9	5.2

시리즈	LEY25DV6(모터 배치 : 스트레이트)					LEY32DV7(모터 배치 : 스트레이트)										
	30	50	100	150	200	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
스트로크 [mm]	30	50	100	150	200	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
질량 [kg]	1.2	1.3	1.5	1.7	1.9	2.3	2.4	2.7	3.2	3.5	3.8	4.1	4.3	4.6	4.9	5.2

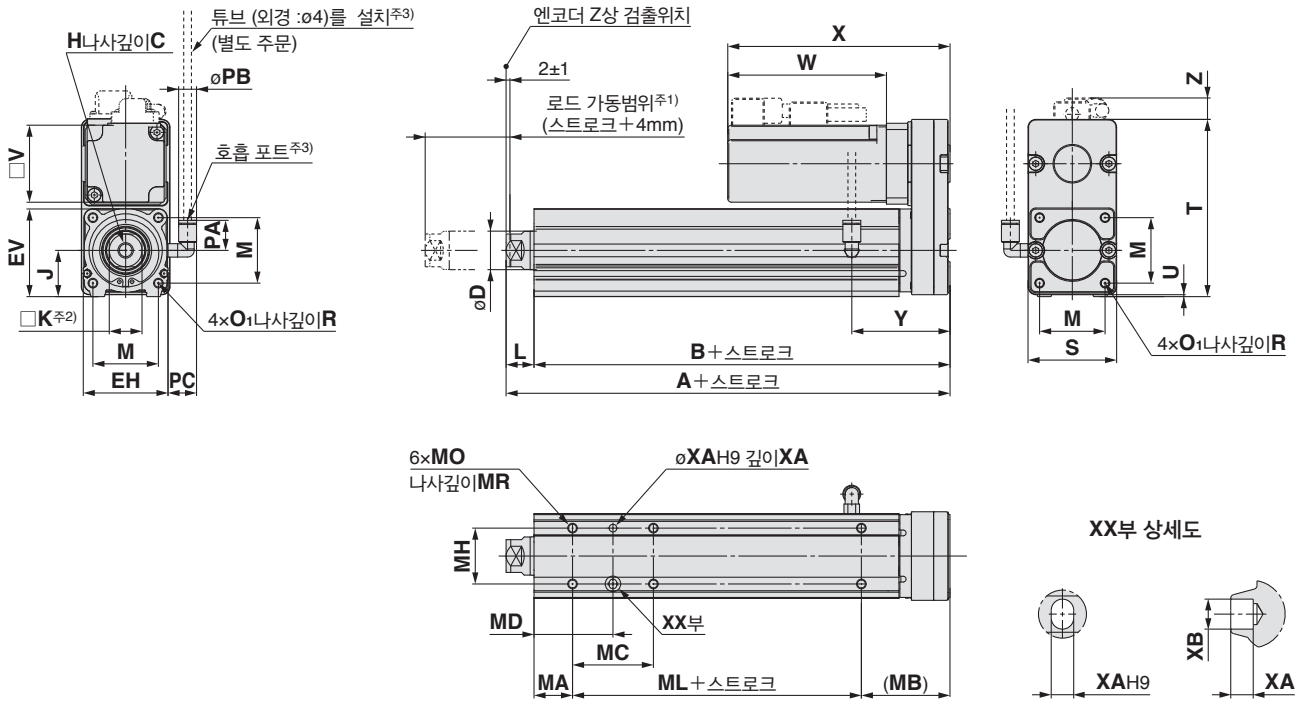
증가 질량표

[kg]

사이즈		25	32
Lock		0.30	0.60
로드선단 수나사	수나사부	0.03	0.03
	너트	0.02	0.02
푸트형(설치볼트 포함, 2세트)		0.08	0.14
로드축 플랜지형(설치볼트 포함)		0.17	0.20
헤드축 플랜지형(설치볼트 포함)			

외형치수도

모터 위측 부착 / LEY 25
32



사이즈	스트로크 범위(mm)	A	B	C	D	EH	EV	H	J	K	L	M	O ₁	R	PA	PB	V
사이즈	스트로크 범위(mm)	S	T	U	PC	W	X	Z	W	X	Z	Y					
						25	15~100	46	92	1	15.4	82.5	115.5	11	127.5	160.5	11
101~400	80	120	14	120	160		14					61					
32	20~100	60	118	1	15.9	80	120	14	120	160	14	61					
	101~500					80	120	14	120	160	14	61					

몸체 밀면 탭

사이즈	스트로크 범위(mm)	MA	MB	MC	MD	MH	ML	MO	MR	XA	XB
25	15~39	20	46	24	32	29	50	M5×0.8	6.5	4	5
	40~100			42	41						
	101~124			59	49.5						
	125~200			76	58						
	201~400			76	58						
32	20~39	25	55	22	36	30	50	M6×1	8.5	5	6
	40~100			36	43						
	101~124			53	51.5						
	125~200			53	51.5						
	201~500			70	60						

주1) 로드가 가동하는 범위입니다.

주2) 주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.

주3) 호흡 포트는 대기 개방용 포트입니다. 가압하지 마십시오.

호흡 포트에는 튜브를 장착하고, 튜브의 끝은 물이나 분진이 닿지 않는 곳에 설치해 주십시오.

로드선단 수나사는 P.341, 설치지형식의 외형 치수도는 P. P.361을 참조해 주십시오.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

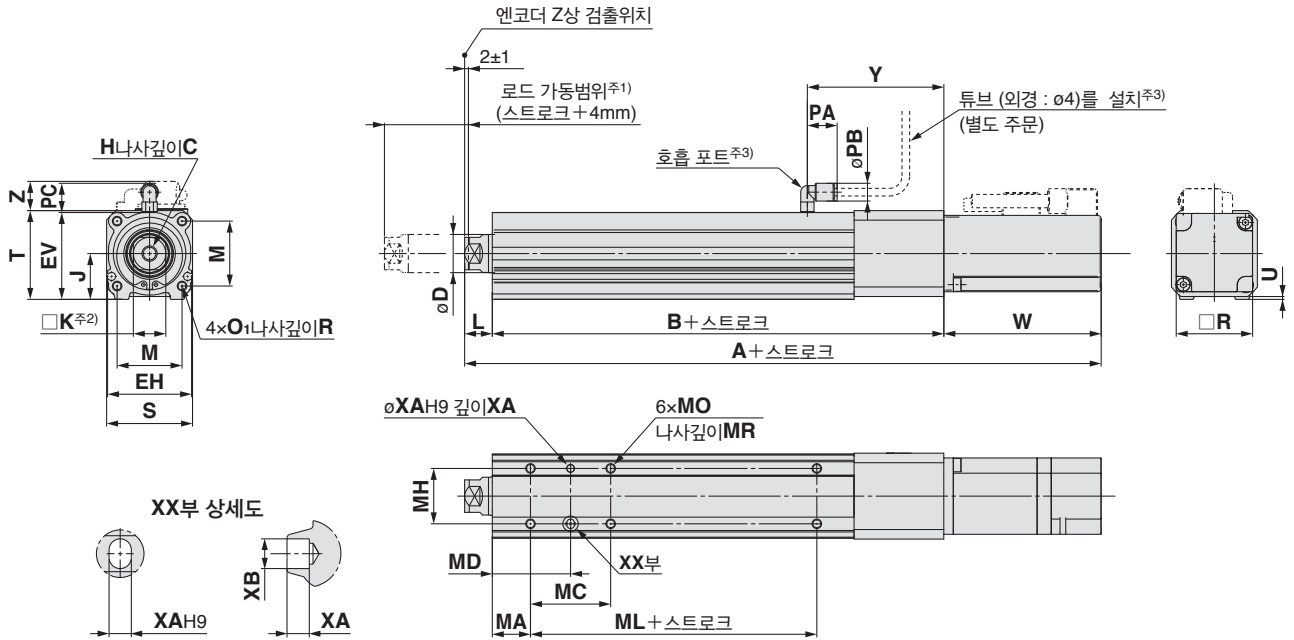
LEY-X5 Series

AC 서보 모터

사이즈 25, 32

외형치수도

모터 스트레이트 / LEY²⁵₃₂ D



[mm]

사이즈	스트로크 범위(mm)	Lock 없음			Lock 부착			B	C	D	EH	EV
		A	W	Z	A	W	Z					
25	15~100	233.5	82.5	11.5	278.5	127.5	11.5	136.5	13	20	44	45.5
	101~400	258.5			303.5			161.5				
32	20~100	254.5	80	14	294.5	120	14	156	13	25	51	56.5
	101~500	284.5			324.5			186				

사이즈	스트로크 범위(mm)	H	J	K	L	M	O ₁	R	PA	PB	V	S	T	U	PC	Y
25	15~100	M8x1.25	24	17	14.5	34	M5x0.8	8	15.4	8.2	40	45	46.5	1.5	15.9	71.5
	101~400															
32	20~100	M8x1.25	31	22	18.5	40	M6x1.0	10	15.4	8.2	60	60	61	1	15.9	87
	101~500															

몸체 밀면 탭

[mm]

사이즈	스트로크 범위(mm)	MA	MC	MD	MH	ML	MO	MR	XA	XB
25	15~39	20	24	32	29	50	M5x0.8	6.5	4	5
	40~100		42	41		75				
	101~124		59	49.5						
	125~200		76	58						
	201~400		76	58						
32	20~39	25	22	36	30	50	M6x1	8.5	5	6
	40~100		36	43		80				
	101~124		53	51.5						
	125~200		53	51.5						
	201~500		70	60						

주1) 로드가 가동하는 범위입니다.

주변에 있는 워크-설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.

주2) 로드선단의 사각대변(□K)의 방향은 제품마다 다릅니다.

주3) 호흡 포트는 대기 개방용 포트입니다. 가압하지 마십시오.

호흡 포트에는 튜브를 장착하고, 튜브의 끝은 물이나 분진이 닿지 않는 곳에 설치해 주십시오.

로드선단 수나사는 P.341, 설치지형식의 외형 치수도는 P. P.361을 참조해 주십시오.

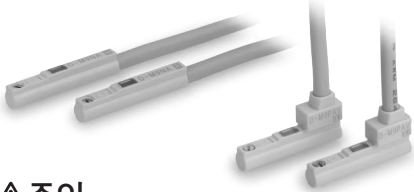
내수성 2색 표시식 무접점 오토스위치 / 직접 부착 타입

D-M9NA(V)·D-M9PA(V)·D-M9BA(V)



그로메트

- 내수(쿨런트액)성 향상 타입
- 2선식의 부하전류를 저전류화 (2.5~40mA)
- 적정동작범위가 램프의 색으로 판단 가능(적색→녹색←적색)
- 기본 타입이 내굴곡 코드 사용



주의

사용상 주의

오토스위치 본체에 부착되어 있는 고정나사 이외의 것을 사용하여 오토스위치를 고정하지 마십시오. 지정 이외의 나사를 사용했을 경우에는 오토스위치가 파손될 가능성이 있습니다. 물 이외의 용액을 사용하는 경우는 당사에 확인해 주십시오.

오토스위치 질량표

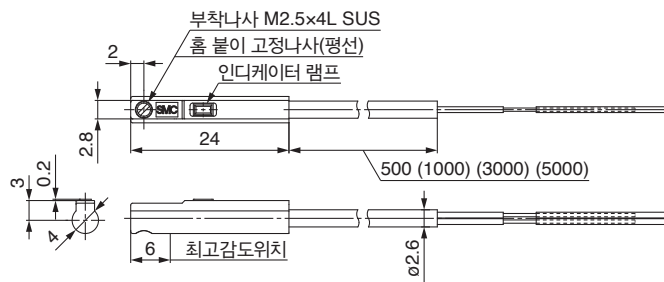
단위 : g

오토스위치 품번	D-M9NA(V)	D-M9PA(V)	D-M9BA(V)
리드선 길이			
0.5m(무기호)	8	7	
1m(M)	14	13	
3m(L)	41	38	
5m(Z)	68	63	

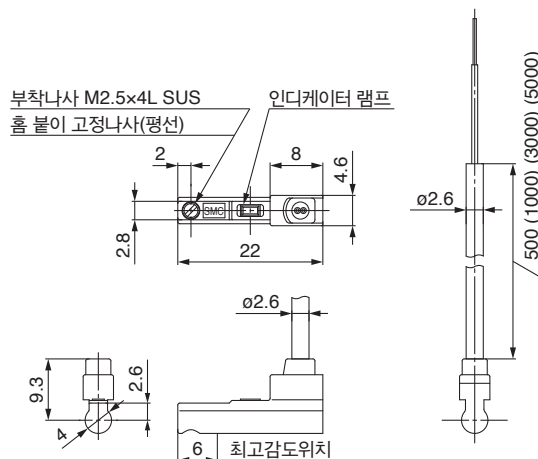
오토스위치 외형치수도

단위 : mm

D-M9□A



D-M9□AV



오토스위치 사양

PLC: Programmable Logic Controller의 약어

D-M9□A형·D-M9□AV형(인디케이터 램프 부착)						
오토스위치 품번	D-M9NA	D-M9NAV	D-M9PA	D-M9PAV	D-M9BA	D-M9BAV
리드선 취출 방향	횡방향	종방향	횡방향	종방향	횡방향	종방향
배선방식	3선식			2선식		
출력방식	NPN 타입		PNP 타입		-	
적용부하	IC회로, 릴레이, PLC용				DC24V 릴레이, PLC용	
전원전압	DC5·12·24V(4.5~28V)				-	
소비전류	10mA 이하				-	
부하전압	DC28V 이하		-		DC24V(DC10~28V)	
부하전류	40mA 이하				2.5~40mA	
내부강하전압	10mA일 때 0.8V 이하(40mA일 때 2V 이하)				4V 이하	
누설전류	DC24V에서 100μA 이하				0.8mA 이하	
인디케이터 램프	동작범위.....적색 발광 다이오드 점등 적정동작범위.....녹색 발광 다이오드 점등					
규격	CE 마킹(EMC 지령·RoHS 지령)					

내유 내굴곡 캡 타이어 리드선 사양

오토스위치 형식		D-M9NA□	D-M9NAV□	D-M9PA□	D-M9PAV□	D-M9BA□	D-M9BAV□
외피	외경 [mm]	2.6					
절연체	심수	3심(갈색·청색·흑색)				2심(갈색, 청색)	
	외경 [mm]	0.88					
도체	단면적 [mm ²]	0.15					
	소선 지름 [mm]	0.05					
최소굽힘반경 [mm]		17					

주1) 무접점 오토스위치 공통사양에 대해서는 P.996을 참조해 주십시오.
주2) 리드선 길이에 대해서는 P.996을 참조해 주십시오.

LEFS
LEFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

LEY-X5

11-LEFS

11-LEJS

25A-

LEC□

JXC□

LECS□
LECS□-T

LECY□

포터없음

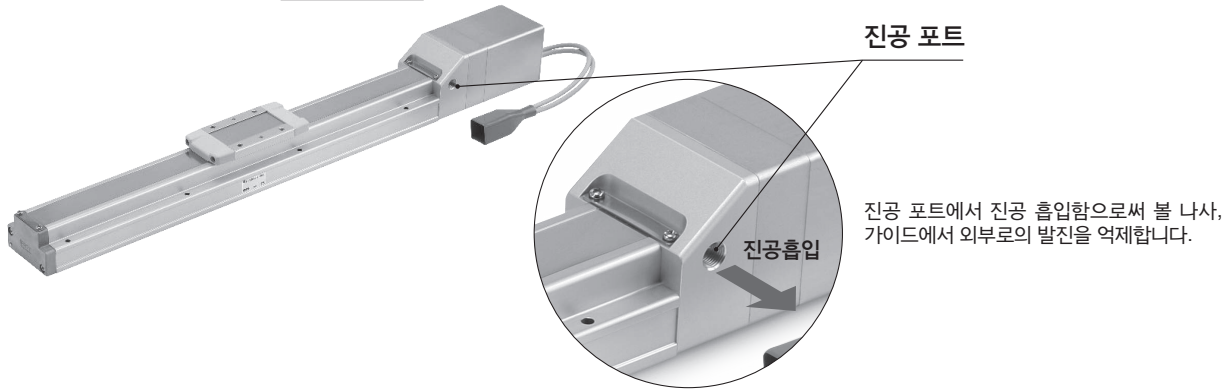
LAT3

●ISO Class 4*¹(ISO14644-1)에 대응 !

- 진공 배관을 내장
 - 커버 등의 외장부품을 분리하지 않고, 본체 설치가 가능
 - 몸체 일체형 리니어 가이드 사양
- *1 흡입 유량에 따라 다릅니다.

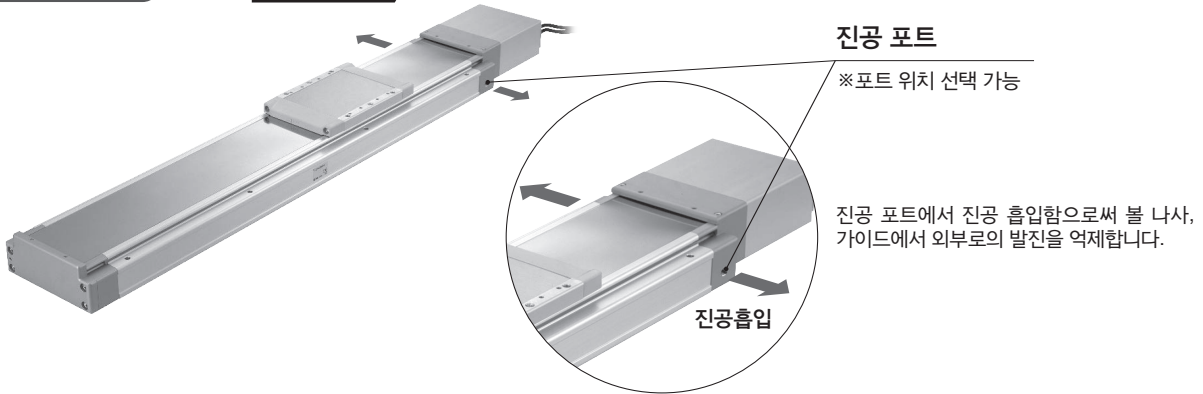
슬라이더 타입
볼 나사 구동/11-LEFS Series

스텝 모터(서보 DC24V) 서보 모터(DC24V) 타입 **P.635**
AC 서보 모터 타입 **P.644,646**



고강성 슬라이더 타입
볼 나사 구동 / 11-LEJS Series

AC 서보 모터 타입 **P.657,659**



서포트 가이드/11-LEFG Series **P.651**

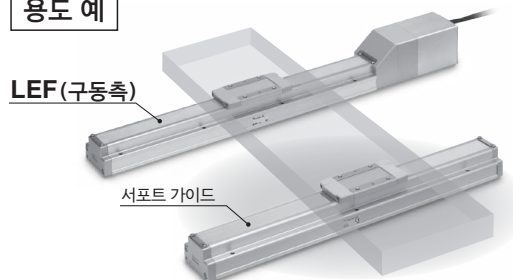
오버행량이 많은 워크 등을 지지하기 위한 서포트 가이드를 구비하였습니다.

- LEF 시리즈/몸체부와 외형치수가 같은 치수이므로 설치가 용이하고 설계, 조립 공수의 삭감에 공헌
- Seal 밴드 표준 장착이므로 그리스의 비산·외부로부터의 이물질 혼입을 방지

⚠ 주의

구동축 액추에이터를 설치 후, 서포트 가이드의 심(Shim) 맞춤을 실시해 주십시오.
단, 설치 평면도가 0.1을 웃도는 경우는 워크 설치면(테이블)에 별도 플로팅 기구를 설치해 주십시오.

용도 예



전동 액추에이터/슬라이더 타입

불 나사 구동/11-LEFS Series

클린 사양

발진특성

11-LEFS Series ▶ P.635, 644, 646

발진 측정방법

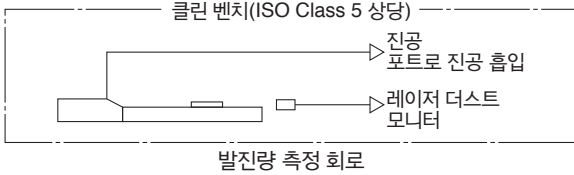
SMC 클린 시리즈의 발진 데이터는 아래의 시험방법으로 측정합니다.

■ 시험방법(예)

ISO Class 5 상당의 클린 벤치에 설치한 시험체를 작동시키고 소정의 작동횟수까지의 입자농도 경시변화를 측정합니다.

■ 측정조건

사용 계측기	명칭	레이저 더스트 모니터(광산란식 자동입자 계수기)
		최소 가측 입자지름
	흡입량	28.3L/min(ANR)
설정조건	샘플링 시간	5min
	인터벌 시간	55min
	샘플링 공기량	141.5L(ANR)



■ 평가방법

입자농도의 측정값은 레이저 더스트 모니터가 5분마다 보충한 미립자의 누적값^{주1)}을 1m³당의 미립자 농도로 환산하여 나타냅니다.
 그리고, 발진량은 각 시험체를 소정횟수^{주2)}까지 작동시켰을 때의 평균 입자농도(평균값)의 95% 신뢰 한계값을 고려하여 구분합니다.
 그래프 내의 교점은 가로축에서 나타내는 입자 지름 이상의 평균 입자 농도의 95% 위측 신뢰 한계값을 나타냅니다.

주1) 샘플링 공기량 : 141.5L(ANR)당 공기 중에 포함되는 입자수

주2) 액추에이터 : 100만회

주3) 발진특성(P.633,634)은 선정 기준이므로 모두 보증하는 것은 아닙니다.

주4) 흡입유량 : 0L/min의 입자농도는 흡입 없이 동작할 때의 측정값입니다.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

11-LEFS Series

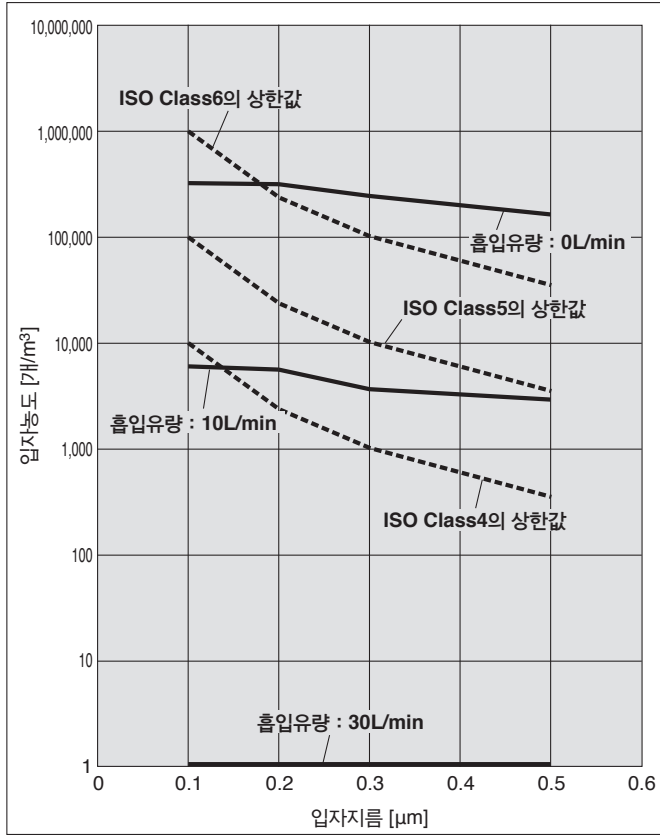
AC 서보 모터

클린 사양

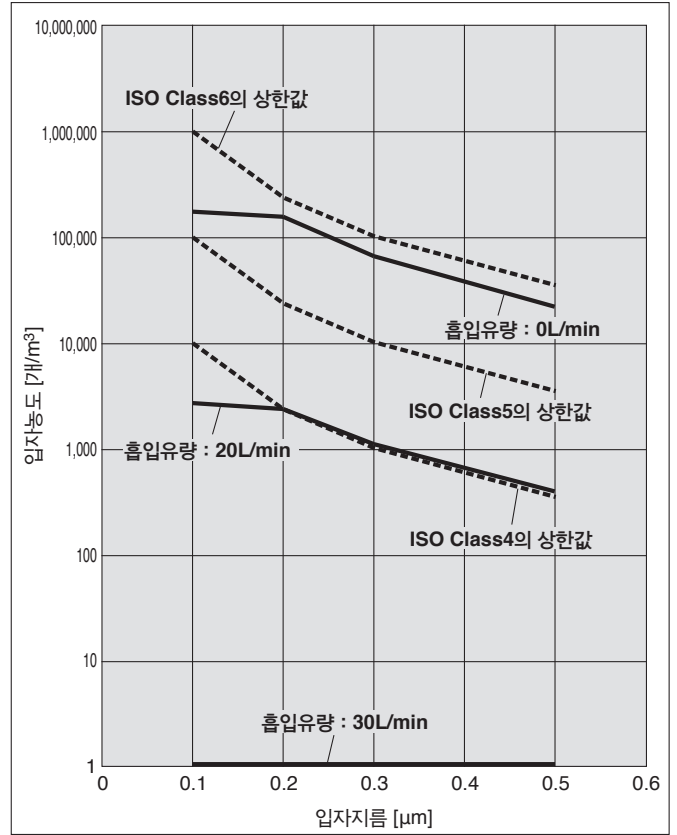
발전특성

스텝 모터(서보 DC24V), 서보 모터(DC24V)

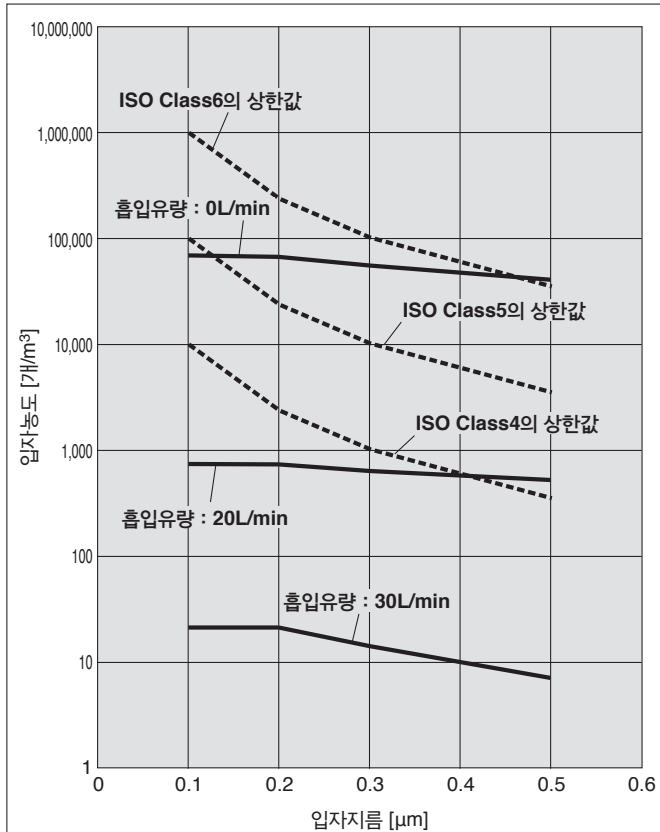
11-LEFS16 속도 500mm/s



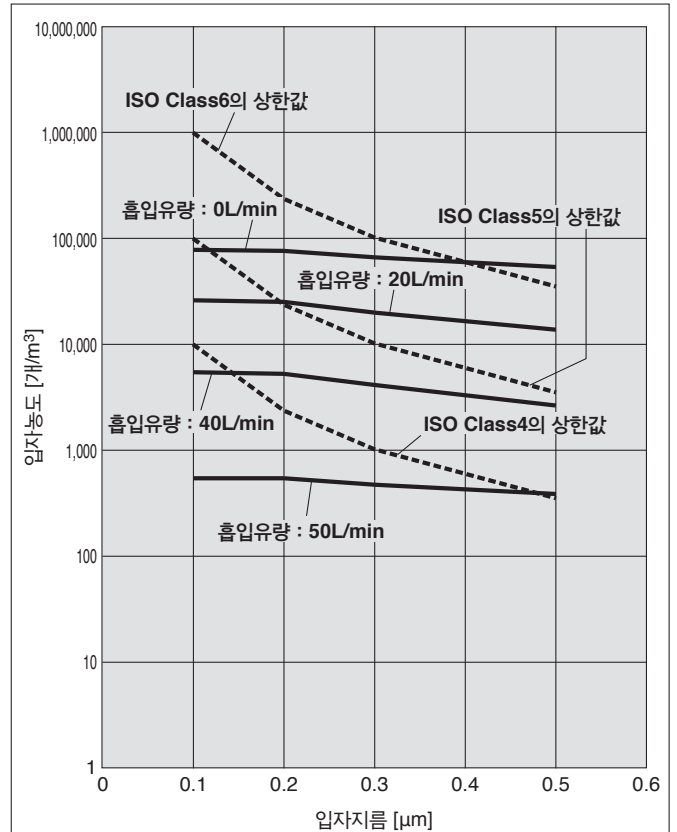
11-LEFS25 속도 500mm/s



11-LEFS32 속도 500mm/s

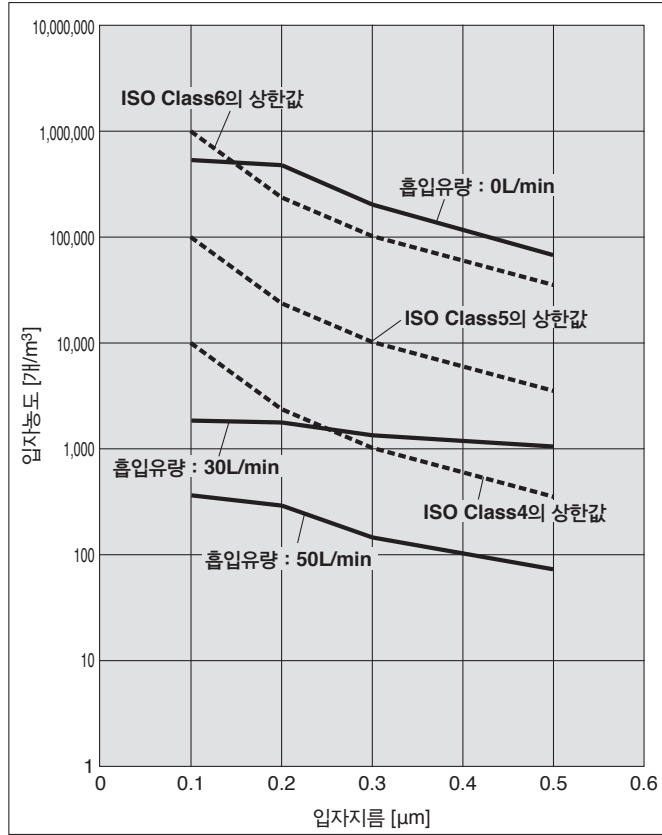


11-LEFS40 속도 500mm/s

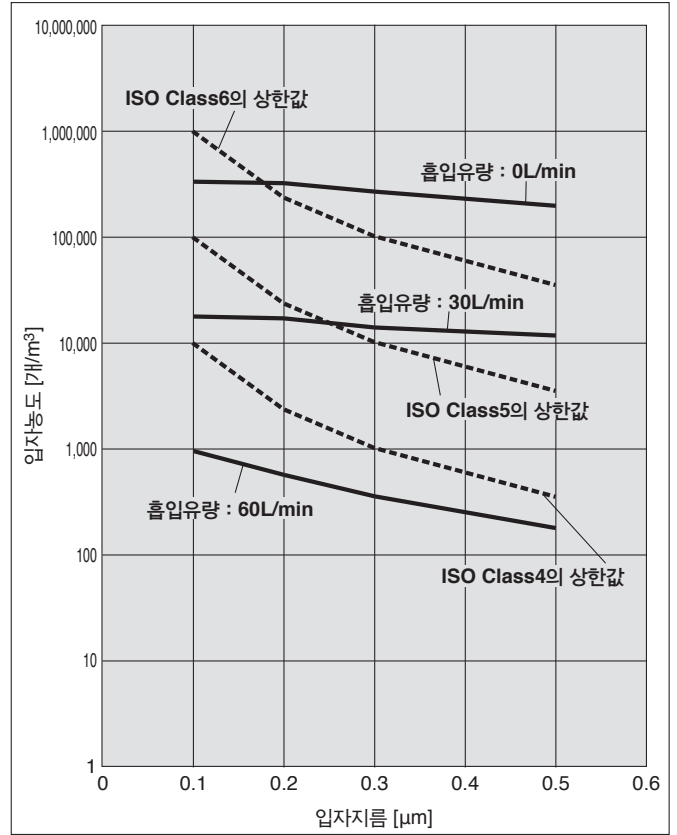


발전특성
AC 서보 모터(100W/200W/400W)

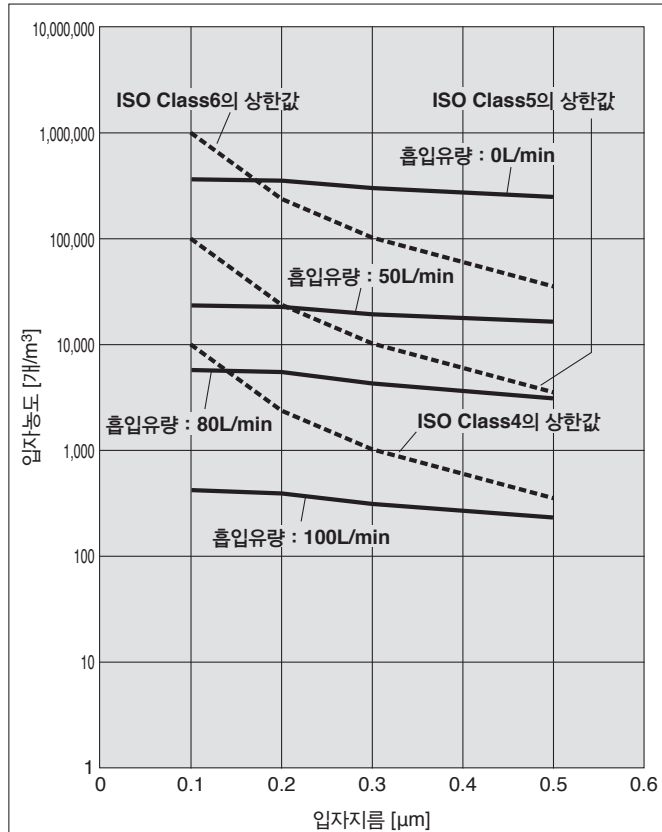
11-LEFS25 속도 900mm/s



11-LEFS32 속도 1000mm/s



11-LEFS40 속도 1000mm/s

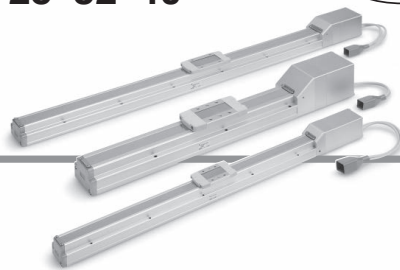


- LEFS
- LEJBS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH-X5
- LEFS
- LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 포터없음
- LAT3

전동 액추에이터/슬라이더 타입 볼나사 구동 **클린 사양**

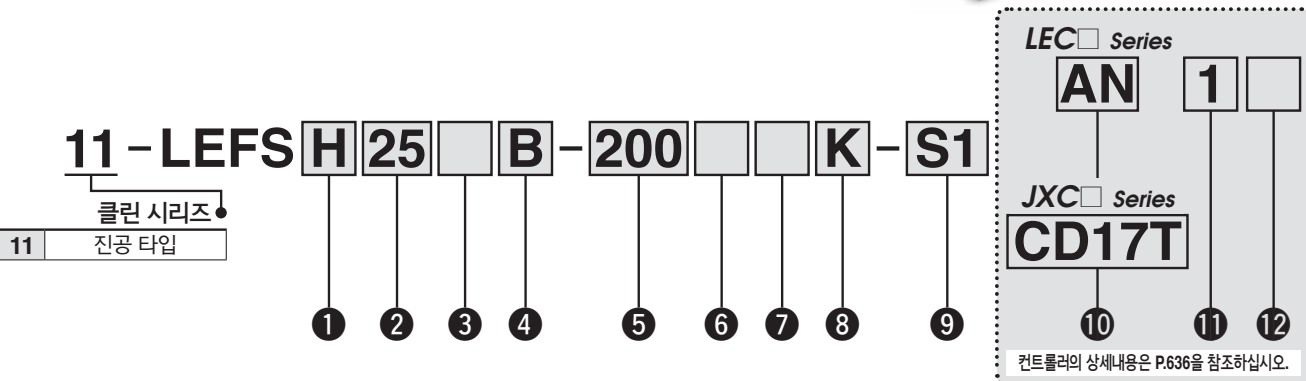


11-LEFS Series LEFS16·25·32·40



기종선정방법에 대해서는 P.31, 발진특성은 P.632를 참조해 주십시오.

형식표시방법



1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

16
25
32
40

3 모터 종류

기호	모터 종류	적용 사이즈				대응 컨트롤러/ 드라이버
		LEFS16	LEFS25	LEFS32	LEFS40	
무기호	스텝 모터 (서보 DC24V)	●	●	●	●	LECP6 JXCE1 LECP1 JXC91 LECPA JXCP1 LECPMJ JXCD1 JXCL1 JXCM1 JXC51 JXC1
A	서보 모터 (DC24V)	●	●	-	-	LECA6

4 리드 [mm]

기호	11-LEFS16	11-LEFS25	11-LEFS32	11-LEFS40
A	10	12	16	20
B	5	6	8	10

6 모터 옵션

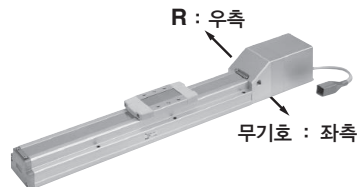
무기호	Lock 없음
B	Lock 부착

5 스트로크*1 [mm]

스트로크	사이즈	비고
		대응 스트로크
50~500	16	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500
50~600	25	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500,550,600
50~800	32	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500,550,600,650,700,750,800
150~1000	40	150,200,250,300,350,400,450,500,550,600,650,700,750,800,850,900,950,1000

7 진공 포트

무기호	좌측
R	우측



8 위치결정 핀 구멍

무기호	하우징 B 밀면*2	
K	몸체 밀면 2곳	

9 액추에이터 케이블 종류·길이*4

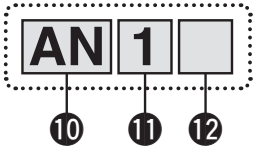
표준 케이블 [m]	로봇 케이블 [m]	
무기호 없음	R1 1.5	RA 10*3
S1 1.5*6	R3 3	RB 15*3
S3 3*6	R5 5	RC 20*3
S5 5*6	R8 8*3	

서포트 가이드/ 11-LEFG Series
오버행량이 많은 워크 등을 지지하기
위한 서포트 가이드를 구비하
았습니다. **P.651**



오토스위치에 대해서는 P.161~164를 참조해 주십시오.

LEC Series (상세내용은 P.613 참조)



- LECP6 시리즈는 신 타입인 JXC51/61로 모델 체인지하였습니다. JXC51/61 시리즈를 선정해 주십시오.
- LECPMJ 시리즈는 신 타입인 JXC1로 모델 체인지하였습니다. JXC1 시리즈를 선정해 주십시오.



10 컨트롤러/드라이버 종류^{*5}

무기호	컨트롤러/드라이버 없음	
6N	LECP6/LECA6	NPN
6P	(스텝 데이터 입력 타입)	PNP
1N	LECP1 ^{*6}	NPN
1P	(무프로그래밍 타입)	PNP
MJ	LECPMJ ^{*6 *7}	—
	(CC-Link 직접 입력 타입)	
AN	LECPA ^{*6 *8}	NPN
AP	(펄스 입력 타입)	PNP

11 I/O 케이블 길이^{*9}, 통신플러그

무기호	케이블 없음 (통신 플러그 커넥터 없음) ^{*11}
1	1.5 m
3	3m ^{*10}
5	5m ^{*10}
S	스트레이트형 통신 플러그 커넥터 ^{*11}
T	T분기형 통신 플러그 커넥터 ^{*11}

12 컨트롤러/드라이버 설치방법

무기호	나사 설치형 DIN 레일 장착형 ^{*12}
D	

JXC Series (상세내용은 P.613 참조)

10 컨트롤러 유무

무기호	컨트롤러 없음
C□1□□	컨트롤러 부속



인터페이스 (통신 프로토콜/입출력)		컨트롤러 장착방법	
E	EtherCAT [®]	L	IO-Link
9	EtherNet/IP [™]	M	CC-Link Ver1.10
P	PROFINET	5	Parallel 입력(NPN)
D	DeviceNet [™]	6	Parallel 입력(PNP)

7	나사 설치형
8 ^{*12}	DIN 레일 장착형

단축용



통신 플러그 커넥터 I/O 케이블^{*13}

기호	종류	대상 인터페이스
무기호	부속품 없음	—
S	스트레이트형 통신플러그 커넥터	DeviceNet [™]
T	T분기형 통신플러그 커넥터	CC-Link Ver1.10
1	I/O 케이블(1.5m)	Parallel 입력(NPN) Parallel 입력(PNP)
3	I/O 케이블(3m)	
5	I/O 케이블(5m)	

- *1 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.
- *2 설치방법은 P.166의 본체 설치예를 참조하십시오.
- *3 주문생산(로봇 케이블만 대응)
- *4 표준 케이블은 고정부에서 사용해 주십시오. 가동부에서 사용하는 경우는 로봇 케이블을 선정하여 주십시오. 액추에이터 케이블만 필요한 경우는 P.758, 759를 확인해 주십시오.
- *5 컨트롤러/드라이버 상세 및 대응 모터에 대해서는 다음 페이지의 대응 컨트롤러/드라이버 표를 참조해 주십시오.
- *6 모터 종류 "스텝 데이터"만 대응.
- *7 CE에 대응하고 있지 않습니다.
- *8 펄스열 신호가 오픈 콜렉터일 때는 전류제한저항(LEC-PA-R-□) P.736을 별도 주문하시기 바랍니다.

- *9 컨트롤러/드라이버 종류에서 "컨트롤러/드라이버 없음"을 선택한 경우, I/O 케이블은 선택할 수 없습니다. I/O 케이블이 필요한 경우는 P.713(LECP6/LECA6용), P.724(LECP1용), P.736(LECPA용)을 확인해 주십시오.
- *10 컨트롤러/드라이버 종류 "펄스 입력 타입"의 경우, 펄스 입력이 차동일 때만 사용 가능. 오픈 콜렉터일 때는 1.5m일 때만 사용 가능.
- *11 LECPMJ의 경우, I/O 케이블이 부속되지 않으므로 "무기호", "S", "T"만 선택 가능
- *12 DIN 레일은 부속되지 않습니다. 별도 주문하여 주십시오.
- *13 DeviceNet[™], CC-Link, Parallel 입력 이외의 경우는 「무기호」를 선택해 주십시오. DeviceNet[™], CC-Link는 「무기호」, 「S」, 「T」에서 선택해 주십시오. Parallel 입력은 「무기호」, 「1」, 「3」, 「5」에서 선택해 주십시오.

주의

【CE 대응품에 대하여】

- EMC의 적합성 확인은 전동 액추에이터 LEF 시리즈와 컨트롤러 LEC/JXC 시리즈를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다. EMC는 전동 액추에이터를 포함한 고객의 장치-제어반의 구성이나 기타 전기 기기와의 배치, 배선 관계에 따라 변화되므로, 고객의 장치에서 사용되는 설치 환경에서의 적합성은 확인할 수 없습니다. 따라서, 고객님의 최종적으로 기계 장치를 전체적으로 조합하여 EMC의 적합성을 확인해 주실 필요가 있습니다.
- 서보 모터(DC24V) 사양은 노이즈 필터 세트(LEC-NFA)를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다. 노이즈 필터 세트에 대해서는 P.713을 참조해 주십시오. 설치에 대해서는 LECA 취급설명서를 확인해 주십시오.
- CC-Link 직접 입력 타입(LECPMJ)은 CE에 대응하지 않습니다.

【UL 대응품(LEC 시리즈의 경우)】

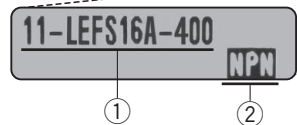
UL에 적합한 경우, 조합하는 직류 전원은 UL1310에 따르는 Class 2 전원 유닛을 사용해 주십시오.

액추에이터와 컨트롤러는 세트입니다.

컨트롤러와 액추에이터의 조합이 올바르지 반드시 확인해 주십시오.

〈사용 전에 반드시 하기를 확인하여 주십시오.〉

- "액추에이터"와 "컨트롤러 기재 액추에이터 품번"의 일치
- Parallel 입출력 사양(NPN-PNP)



*사용에 관해서는 취급설명서를 참조해 주십시오. 취급설명서는 당사 홈페이지에서 다운로드 하실 수 있습니다. <https://www.smckorea.co.kr>







11-LEFS Series







스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

클린 사양

대응 컨트롤러/드라이버표

종류	EtherCAT® 직접 입력 타입 	EtherNet/IP™ 직접 입력 타입 	PROFINET 직접 입력 타입 	DeviceNet™ 직접 입력 타입 	IO-Link 직접 입력 타입 	CC-Link 직접 입력 타입 
시리즈	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1
특징	EtherCAT® 직접 입력	EtherNet/IP™ 직접 입력	PROFINET 직접 입력	DeviceNet™ 직접 입력	IO-Link 직접 입력	CC-Link 직접 입력
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)					
최대 스텝 데이터 수	64점					
전원전압	DC24V					
참조 페이지	P.741					

종류	스텝 데이터 입력 타입 	스텝 데이터 입력 타입 	무프로그램 타입 	펄스 입력 타입 	스텝 데이터 입력 타입 LECP6 시리즈는 신 타입인 JXC51/61로 모델 체인지하였습니다. JXC51/61 시리즈를 선정해 주십시오. 	CC-Link 직접 입력 타입 LECPMJ 시리즈는 신 타입인 JXCM1로 모델 체인지하였습니다. JXCM1 시리즈를 선정해 주십시오. 
시리즈	JXC51 JXC61	LECA6	LECP1	LECPA	LECP6	LECPMJ
특징	Parallel 입출력	수치(스텝 데이터) 입력 표준 컨트롤러	PC·티칭박스를 사용하지 않고 동작(스텝 데이터) 설정	펄스열 신호로 동작	수치(스텝 데이터) 입력 표준 컨트롤러	CC-Link 직접 입력
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)	서보 모터 (DC24V)	스텝 모터 (서보 DC24V)			
최대 스텝 데이터 수	64점		14점	—	64점	
전원전압	DC24V					
참조 페이지	P.706-1	P.707	P.719	P.731	P.707	P.737

사양

스텝 모터(서보 DC24V)

형식		11-LEFS16		11-LEFS25		11-LEFS32		11-LEFS40			
스트로크 [mm] 주1)		50~500		50~600		50~800		150~1000			
가반질량 ^{주2)} [kg]	수평	LECP6/LECP1/LECPMJ JXCE1/91/P1/D1		14	15	25	30	45	50	55	65
	수직	LECPA/JXC □ ₃		9	10	20	20	40	45	50	60
속도 [mm/s] 주2)		10~500	5~250	12~500	6~250	16~500	8~250	20~500	10~250		
최대 가속도 [mm/s ²]		3,000									
반복위치 결정정도 [mm]	기본형	±0.02									
	고정도형	±0.015									
로스트 모션 ^{주3)} [mm]	기본형	0.1 이하									
	고정도형	0.05 이하									
리드 [mm]		10	5	12	6	16	8	20	10		
내충격/내진동 [m/s ²] ^{주4)}		50 / 20									
구동방식		불나사									
가이드 방식		리니어 가이드									
사용온도범위 [°C]		5~40									
사용습도범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)									
청정도 Class ^{주5)}		ISO Class 4(ISO14644-1)									
그리스	불 나사부/리니어 가이드부	저발진 그리스									
전기 사양	모터 사이즈	□28		□42				□56.4			
	모터 종류	스텝 모터(서보 DC24V)									
	엔코더	인크리멘탈 A/B상(800펄스/회전)									
	정격전압 [V]	DC24±10%									
	소비전력 [W] ^{주6)}	22		38		50		100			
	운전 대기전력 [W] ^{주7)}	18		16		44		43			
순간 최대전력 [W] ^{주8)}	51		57		123		141				
Lock 사양	형식 ^{주9)}	무여자 작동형									
	유지력 [N]	20	39	78	157	108	216	113	225		
	소비전력 [W] ^{주10)}	2.9		5		5		5			
정격전압 [V]		DC24±10%									

- 주1) 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
- 주2) 컨트롤러/드라이버 종류, 반송질량에 따라 속도가 변동합니다. P.32, 33의 「속도-반송 질량 그래프(기준)」에서 확인해 주십시오.
또한, 케이블 길이 5m를 넘는 경우는 5m 마다 최대 10% 저하됩니다.
- 주3) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
- 주4) 내충격...낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
내진동...45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음.(초기값)
- 주5) 운전조건, 흡입량에 따라 발진량이 변화합니다. 상세 내용은 발진특성을 참조해 주십시오.
- 주6) 소비전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주7) 운전 대기전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주8) 순간 최대전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다. 전원 용량 선정 시에 사용해 주십시오.
- 주9) Lock 부착만 해당.
- 주10) "Lock 부착"을 선택한 경우는 소비전력을 가산해 주십시오.

- LEFS
LEFB
- LEJS
LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
LEYG
- LES
LESH
- LEPY
LEPS
- LER
- LEH
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
□
LEC
- JXC
- LECS
□
LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

11-LEFS Series

스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

클린 사양

사양

서보 모터(DC24V)

형식		11-LEFS16A		11-LEFS25A		
액추에이터 사양	스트로크 [mm] ^{주1)}	50~500		50~600		
	가반질량 [kg] ^{주2)}	수평	7	10	11	18
		수직	2	4	2.5	5
	속도 [mm/s] ^{주2)}	1~500	1~250	2~500	1~250	
	최대 가속속도 [mm/s ²]	3,000				
	반복위치 결정정도 [mm]	기본형	±0.02			
		고정도형	±0.015			
	로스트 모션 ^{주3)} [mm]	기본형	0.1 이하			
		고정도형	0.05 이하			
	리드 [mm]	10	5	12	6	
	내충격/내진동 [m/s ²] ^{주4)}	50 / 20				
	구동방식	볼나사				
	가이드 방식	리니어 가이드				
	사용온도범위 [°C]	5~40				
사용습도범위 [%RH]	90 이하(결로 없어야 함)					
청정도 Class ^{주5)}	ISO Class 4(ISO14644-1)					
그리스	볼 나사부/리니어 가이드부					
	저발진 그리스					
전기 사양	모터 사이즈	□28		□42		
	모터 출력 [W]	30		36		
	모터 종류	서보 모터(DC24V)				
	엔코더	인크리멘탈 A/B(800펄스/회전)/Z상				
	정격전압 [V]	DC24±10%				
	소비전력 [W] ^{주6)}	63		102		
	운전 대기전력 [W] ^{주7)}	수평 4/수직 9		수평 4/수직 9		
	순간 최대전력 [W] ^{주8)}	70		113		
Lock 사양	형식 ^{주9)}	무여자 작동형				
	유지력 [N]	20	39	78	157	
	소비전력 [W] ^{주10)}	2.9		5		
	정격전압 [V]	DC24±10%				

- 주1) 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
- 주2) 상세 내용은 P.35의 「속도-반송 질량 그래프(기준)」에서 확인하여 주십시오.
또한, 케이블 길이 5m를 넘는 경우는 5m 마다 최대 10% 저하됩니다.
- 주3) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
- 주4) 내충격...낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
내진동...45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음(초기값)
- 주5) 운전조건, 흡입량에 따라 발진량이 변화합니다. 상세 내용은 발진특성을 참조해 주십시오.
- 주6) 소비전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주7) 운전 대기전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주8) 순간 최대전력이란 컨트롤러를 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다. 전원 용량 선정 시에 사용해 주십시오.
- 주9) Lock 부착만 해당.
- 주10) "Lock 부착"을 선택한 경우는 소비전력을 가산해 주십시오.

질량

시리즈	11-LEFS16									
스트로크 [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
제품질량 [kg]	0.83	0.90	0.98	1.05	1.13	1.20	1.28	1.35	1.43	1.50
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.12									

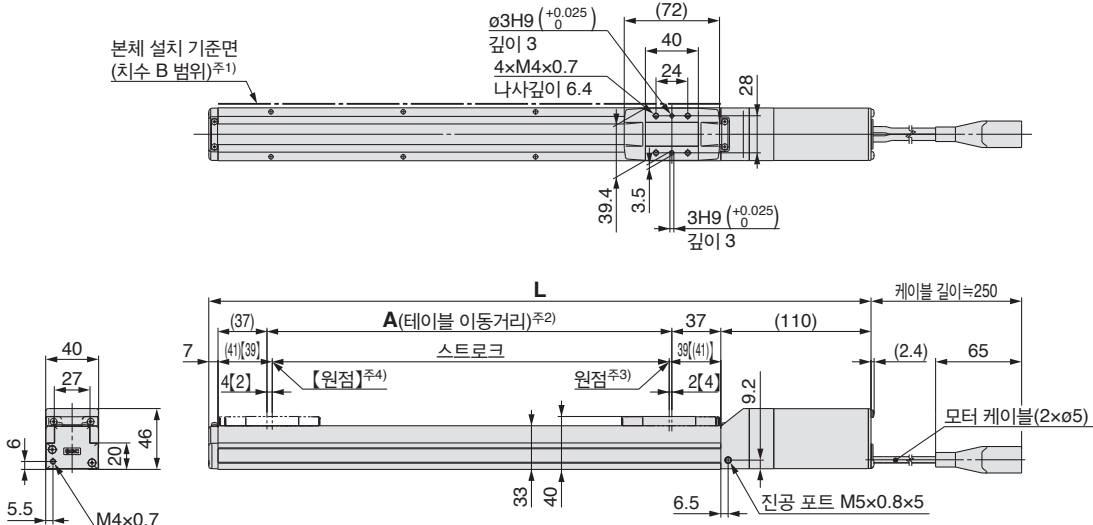
시리즈	11-LEFS25											
스트로크 [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
제품질량 [kg]	1.70	1.84	1.98	2.12	2.26	2.40	2.54	2.68	2.82	2.96	3.10	3.24
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.26											

시리즈	11-LEFS32															
스트로크 [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
제품질량 [kg]	3.15	3.35	3.55	3.75	3.95	4.15	4.35	4.55	4.75	4.95	5.15	5.35	5.55	5.75	5.95	6.15
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.53															

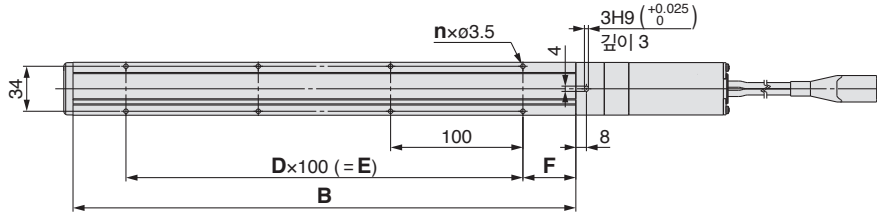
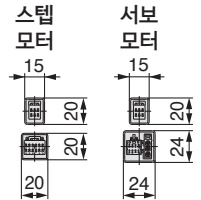
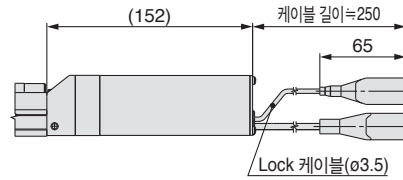
시리즈	11-LEFS40																	
스트로크 [mm]	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
제품질량 [kg]	5.37	5.65	5.93	6.21	6.49	6.77	7.15	7.33	7.61	7.89	8.17	8.45	8.75	9.01	9.29	9.57	9.85	10.13
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.53																	

외형치수도/볼 나사 구동

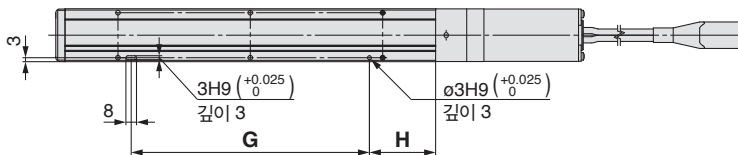
11-LEFS16



모터 옵션 : Lock 부착



위치결정 핀 구멍^{주5)}(옵션) : 몸체 밀면



- 주1) R면취되어 있으므로 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 2mm 이상으로 하여 주십시오. (추천높이 5mm)
또, 본체 장착 기준면(치수 B범위)에서 그 이외의 면은 튀어나오는 경우가 있습니다. 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 1mm 이상 간격을 마련하여 사용해 주십시오.
- 주2) 원점 복귀동작 등에 따라 테이블이 가동하는 거리입니다.
주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.
- 주3) 원점 복귀 후의 위치입니다.
- 주4) []는 원점복귀 방향을 변경한 경우입니다.
- 주5) 몸체 밀면위치 결정 핀 구멍을 사용하는 경우는 하우징 B 밀면의 핀 구멍은 사용하지 마십시오.

치수표

형식	L		A	B	n	D	E	F	G	H
	Lock 없음	Lock 부착								
11-LEFS16□-50□	247	289	56	130	4	—	—	40	80	25
11-LEFS16□-100□	297	339	106	180	4	—	—		80	50
11-LEFS16□-150□	347	389	156	230	4	—	—		80	50
11-LEFS16□-200□	397	439	206	280	6	2	200		180	50
11-LEFS16□-250□	447	489	256	330	6	2	200		180	50
11-LEFS16□-300□	497	539	306	380	8	3	300		280	50
11-LEFS16□-350□	547	589	356	430	8	3	300		280	50
11-LEFS16□-400□	597	639	406	480	10	4	400		380	50
11-LEFS16□-450□	647	689	456	530	10	4	400		380	50
11-LEFS16□-500□	697	739	506	580	12	5	500		480	50

- LEFS LEFB
- LEJS LEJB
- LEL
- LEM
- LEY LEYG
- LES LESH
- LEPY LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

11-LEFS Series

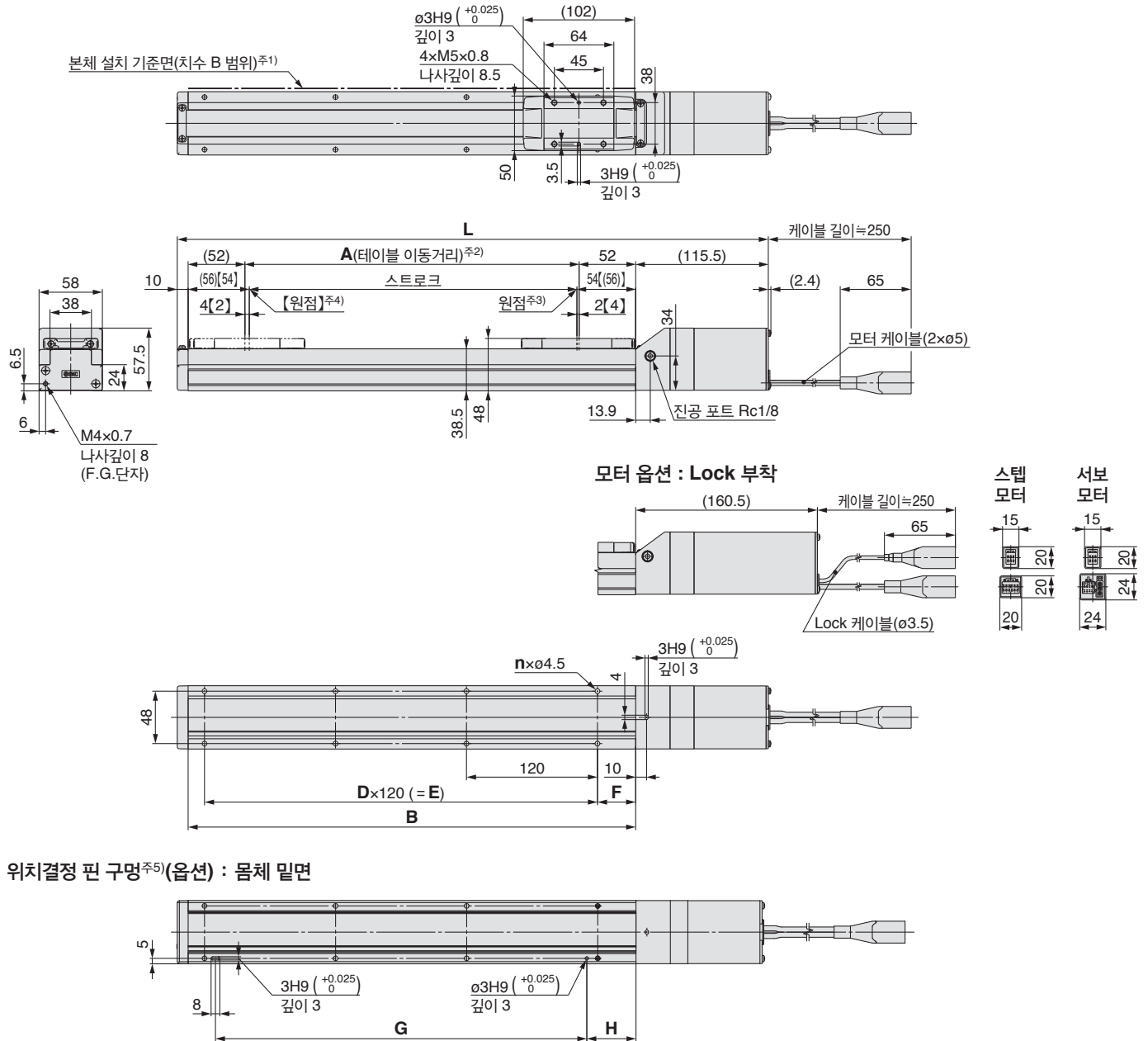
스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

클린 사양

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEFS25



- 주1) R면취되어 있으므로 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 3mm 이상으로 하여 주십시오. (추천높이 5mm)
또, 본체 장착 기준면(치수 B 범위)에서 그 이외의 면은 튀어나오는 경우가 있습니다. 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 1mm 이상 간격을 마련하여 사용해 주십시오.
- 주2) 원점 복귀동작 등에 따라 테이블이 가동하는 거리입니다.
주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.
- 주3) 원점 복귀 후의 위치입니다.
- 주4) []는 원점복귀 방향을 변경한 경우입니다.
- 주5) 몸체 밀면위치 결정 핀 구멍을 사용하는 경우는 하우징 B 밀면의 핀 구멍을 사용하지 마십시오.

치수표

형식	L		A	B	n	D	E	F	G	H
	Lock 없음	Lock 부착								
11-LEFS25□-50□	285.5	330.5	56	160	4	—	—	20	100	30
11-LEFS25□-100□	335.5	380.5	106	210	4	—	—	35	100	45
11-LEFS25□-150□	385.5	430.5	156	260	4	—	—		100	45
11-LEFS25□-200□	435.5	480.5	206	310	6	2	240		220	45
11-LEFS25□-250□	485.5	530.5	256	360	6	2	240		220	45
11-LEFS25□-300□	535.5	580.5	306	410	8	3	360		340	45
11-LEFS25□-350□	585.5	630.5	356	460	8	3	360		340	45
11-LEFS25□-400□	635.5	680.5	406	510	8	3	360		340	45
11-LEFS25□-450□	685.5	730.5	456	560	10	4	480		460	45
11-LEFS25□-500□	735.5	780.5	506	610	10	4	480		460	45
11-LEFS25□-550□	785.5	830.5	556	660	12	5	600		580	45
11-LEFS25□-600□	835.5	880.5	606	710	12	5	600		580	45

11-LEFS Series

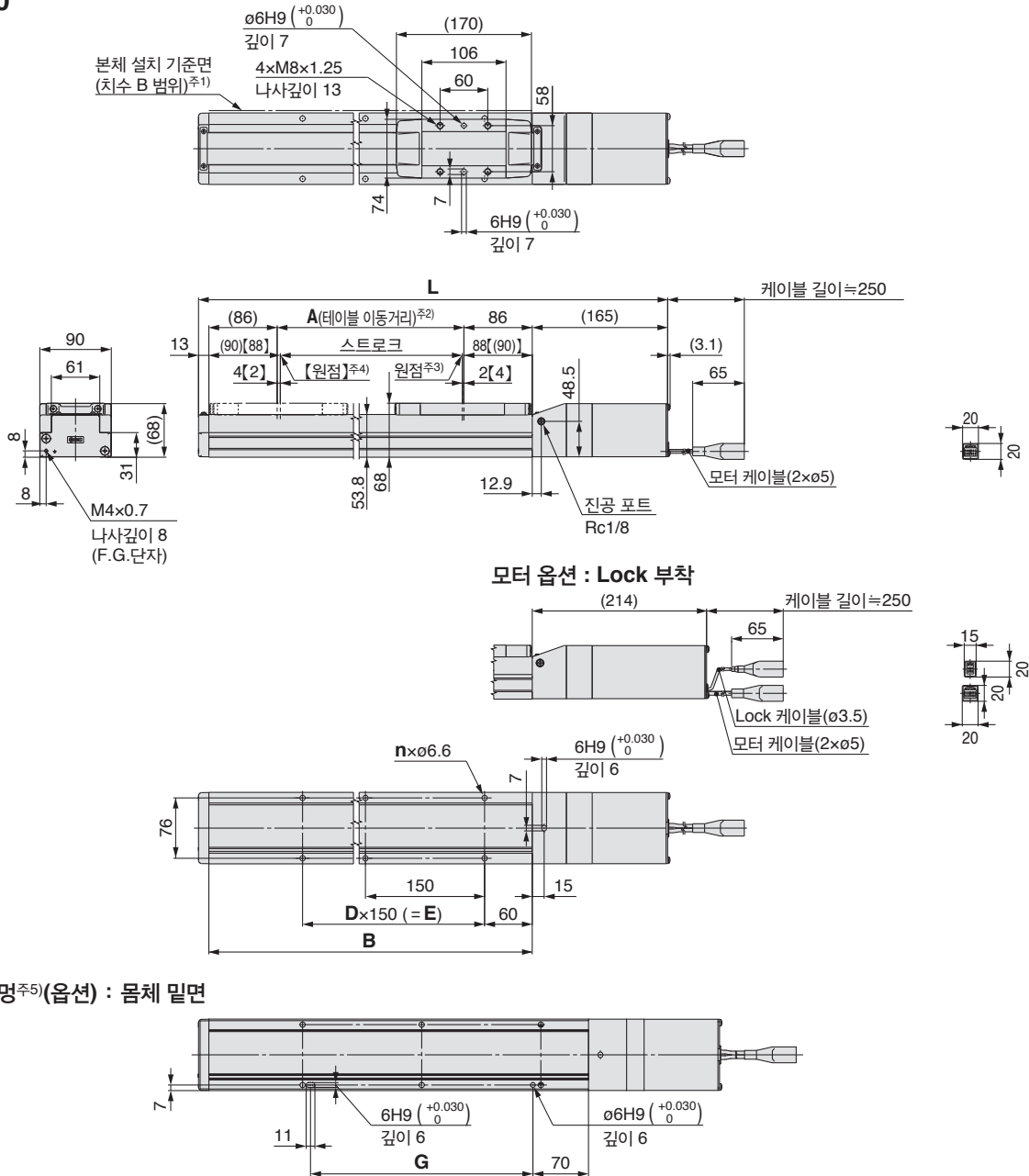
스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

클린 사양

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEFS40



주1) R면취되어 있으므로 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 3mm 이상으로 하여 주십시오. (추천높이 5mm)

또, 본체 장착 기준면(치수 B 범위)에서 그 이외의 면은 튀어나오는 경우가 있습니다. 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 1mm 이상 간격을 마련하여 사용해 주십시오.

주2) 원점 복귀 동작 등에 따라 테이블이 이동하는 거리입니다. 주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.

주3) 원점 복귀 후의 위치입니다.

주4) []는 원점복귀 방향을 변경한 경우입니다.

주5) 몸체 밀면위치 결정 핀 구멍을 사용하는 경우는 하우징 B 밀면의 핀 구멍은 사용하지 마십시오.

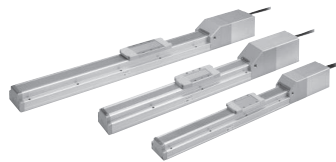
치수표

[mm]

형식	L		A	B	n	D	E	G
	Lock 없음	Lock 부착						
11-LEFS40□-150□	506	555	156	328	4	—	150	130
11-LEFS40□-200□	556	605	206	378	6	2	300	280
11-LEFS40□-250□	606	655	256	428	6	2	300	280
11-LEFS40□-300□	656	705	306	478	6	2	300	280
11-LEFS40□-350□	706	755	356	528	8	3	450	430
11-LEFS40□-400□	756	805	406	578	8	3	450	430
11-LEFS40□-450□	806	855	456	628	8	3	450	430
11-LEFS40□-500□	856	905	506	678	10	4	600	580
11-LEFS40□-550□	906	955	556	728	10	4	600	580
11-LEFS40□-600□	956	1005	606	778	10	4	600	580
11-LEFS40□-650□	1006	1055	656	828	12	5	750	730
11-LEFS40□-700□	1056	1105	706	878	12	5	750	730
11-LEFS40□-750□	1106	1155	756	928	12	5	750	730
11-LEFS40□-800□	1156	1205	806	978	14	6	900	880
11-LEFS40□-850□	1206	1255	856	1028	14	6	900	880
11-LEFS40□-900□	1256	1305	906	1078	14	6	900	880
11-LEFS40□-950□	1306	1355	956	1128	16	7	1050	1030
11-LEFS40□-1000□	1356	1405	1006	1178	16	7	1050	1030

전동 액추에이터/슬라이더 타입 볼나사 구동 클린 사양

11-LEFS Series LEFS25·32·40



- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH-X5
- LEYS-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- JXC□
- LECS□
- LECS□-T
- LECY□
- 모터없음
- LAT3

기중선정방법에 대해서는 P.39, 발진특성은 P.632를 참조해 주십시오.

LECY□ Series ▶ P.646

형식표시방법

11 - LEFS H 25 S2 B - 100 □ □ K - S 2 A2 □

클린 시리즈

11	진공 타입
----	-------

1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

25
32
40

4 리드 [mm]

기호	11-LEFS25	11-LEFS32	11-LEFS40
A	12	16	20
B	6	8	10

5 스트로크 [mm]

50	50
?	?
1000	1000

*상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

6 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착

3 모터 종류

기호	종류	출력(W)	액추에이터 사이즈	대응 드라이버	UL 대응
S2※1	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	100	25	LECSA□-S1	-
S3		200	32	LECSA□-S3	-
S4		400	40	LECSA2-S4	-
S6※1	AC 서보 모터 (앰솔루트 엔코더)	100	25	LECSB□-S5 LECS□-S5 LECSS□-S5	-
S7		200	32	LECSB□-S7 LECS□-S7 LECSS□-S7	-
S8		400	40	LECSB2-S8 LECS□2-S8 LECSS2-S8	-
T6※2	AC 서보 모터 (앰솔루트 엔코더)	100	25	LECSB2-T5 LECS□2-T5	-
T7				32	LECSB2-T7 LECS□2-T7
T8		400	40	LECSB2-T8 LECS□2-T8	-
				LECSS2-T8	●

※1 모터 종류 : S2, S6만 해당, 대응 드라이버 품번 끝이 S1, S5가 되도록 주의해 주십시오.
※2 모터 종류 T6일 경우, 대응 드라이버 품번 끝이 T5가 되도록 주의해 주십시오.

12 I/O 케이블 길이 [m] 주4)

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

주4) 드라이버 종류에서 "드라이버 없음"을 선택한 경우, "무기호 : 케이블 없음"만 선택가능합니다.
I/O케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오.
(P.797 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다.)

8 위치결정 핀 구멍

무기호	하우징B 밀면*	하우징B 밀면
K	몸체 밀면 2곳	몸체 밀면

*설치방법은 P.166의 본체 설치예를 참조하십시오.

9 케이블 종류 주1) 주2)

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블 (내굴곡 케이블)

주1) 케이블은 모터 케이블과 인코더 케이블이 부착됩니다. (모터 옵션에서 Lock 부착의 경우, Lock 케이블도 부착됩니다.)
주2) 각 케이블의 표준 커넥터 방향은 반축측(B)입니다. (상세 내용은 P.796)

10 케이블 길이 주3)

무기호	케이블 없음
2	2 m
5	5 m
A	10 m

주3) 엔코더 / 모터 / Lock 케이블 공통

11 드라이버 종류

무기호	대응 드라이버	전원전압 (V)	사이즈			UL 대응
			25	32	40	
A1	LECSA1-S□	100~120	●	●	●	-
A2	LECSA2-S□	200~230	●	●	●	-
B1	LECSB1-S□	100~120	●	●	-	-
B2	LECSB2-S□	200~230	●	●	●	-
C1	LECS□1-S□	100~120	●	●	-	-
C2	LECS□2-S□	200~230	●	●	●	-
S1	LECS□1-S□	100~120	●	●	-	-
S2	LECS□2-S□	200~230	●	●	●	-
S2	LECSS2-T□	200~240	●	●	●	●

*드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블은 부착됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.
예) S2S2 : 표준 케이블(2m) + 드라이버(LECSS2) S2 : 표준 케이블(2m)
무기호 : 케이블 / 드라이버 없음

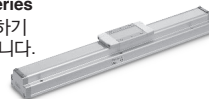
*스트로크 대응표

형식	스트로크 (mm)																				
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
11-LEFS25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	-
11-LEFS32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-
11-LEFS40	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

*표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.

서포트 가이드 / 11-LEFG Series
오버행량이 많은 워크 등을 지지하기 위한 서포트 가이드를 구비하였습니다.

P.651



대응 드라이버

드라이버 종류	펄스 입력 타입/ 포지셔닝 타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ/H 타입
시리즈	LECSA	LECSB	LECS□	LECS□	LECSB-T	LECS□-T	LECSS-T
포인트 테이블 수(점)	최대 7	-	최대 255(2국 점유 시)	-	최대 255	최대 255(2국 점유 시)	-
펄스 입력	○	○	-	-	○	-	-
네트워크 대응	-	-	CC-Link	SSCNETⅢ	-	CC-Link	SSCNETⅢ/H
제어 엔코더	인크리멘탈 17bit 엔코더	앰솔루트 18bit 엔코더	앰솔루트 18bit 엔코더	앰솔루트 18bit 엔코더	앰솔루트 22bit 엔코더	앰솔루트 18bit 엔코더	앰솔루트 22bit 엔코더
통신기능	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신
전원전압(V)	AC100 120V(50/60Hz), AC200 230V(50/60Hz)						
참조 페이지	P.777						

11-LEFS Series

AC 서보 모터

클린 사양

사양

11-LEFS25·32·40 AC 서보 모터

형식		11-LEFS25S ₂ /T6		11-LEFS32S ₃ /T7		11-LEFS40S ₄ /T8			
액추에이터 사양	스트로크 [mm] 주1)	50~600		50~800		150~1000			
	가반질량 [kg] 주2)	수평	20	20	40	45	50	60	
		수직	8	15	10	20	15	30	
	최대속도 주3) [mm/s]	스트로크 범위	~400	900	450	1000	500	1000	500
			401~500	720	360	1000	500	1000	500
			501~600	540	270	800	400	1000	500
			601~700	—	—	620	310	940	470
			701~800	—	—	500	250	760	380
			801~900	—	—	—	—	620	310
	901~1000	—	—	—	—	520	260		
	최대 가속도 [mm/s ²]	5,000(반송질량, 듀티비에 따른 상한은 P.41~43을 참조해 주십시오)							
	반복위치 결정정도 [mm]	기본형	±0.02						
고정도형		±0.01							
로스트 모션 주4) [mm]	기본형	0.1 이하							
	고정도형	0.05 이하							
리드 [mm]	12	6	16	8	20	10			
내충격/내진동 [m/s ²] 주5)	50 / 20								
구동방식	불나사								
가이드 방식	리니어 가이드								
사용온도범위 [°C]	5~40								
사용습도범위 [%RH]	90 이하(결로 없어야 함)								
청정도 Class 주6)	ISO Class 4(ISO14644-1) Class 10(Fed.Std.209E)								
그리스	볼 나사부/리니어 가이드부			저발진 그리스					
모터 출력/사이즈	100W/□40		200W/□60		400W/□60				
모터 종류	AC 서보 모터(AC100/200V)								
엔코더 주12)	모터 종류 S2,S3,S4 : 인크리멘탈 17비트 엔코더(분해능 : 131072 p/rev) 모터 종류 S6,S7,S8 : 앱솔루트 18비트 엔코더(분해능 : 262144 p/rev) 모터 종류 T6,T7,T8 : 앱솔루트 22비트 엔코더(분해능 : 4194304 p/rev)(LECSB2-T□, LECSS2-T□의 경우) 모터 종류 T6,T7,T8 : 앱솔루트 18비트 엔코더(분해능 : 262144 p/rev)(LECS2-T□의 경우)								
	소비전력 [W] 주7)	수평	45	65	210				
운전 대기전력 [W] 주8)	수직	145	175	230					
	수평	2	2	2					
순간 최대전력 [W] 주9)	수직	8	8	18					
	수평	445	725	1275					
형식 주10)	무여자 작동형								
유지력 [N]	131	255	197	385	330	660			
소비전력 [W] at20°C 주11)	6.3		7.9		7.9				
정격전압 [V]	DC24 _{-10%}								

주1) 표준 스트로크 이외는 특주 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
 주2) 상세 내용은 P.40의 「속도-반송 질량 그래프(기준)」에서 확인하여 주십시오.
 주3) 스트로크에 따라 허용속도가 다릅니다.
 주4) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
 주5) 내충격... 낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
 내진동... 45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음(초기값)

주6) 운전조건, 흡입량에 따라 발진량이 변화합니다. 상세 내용은 발진특성을 참조해 주십시오.
 주7) 소비전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
 주8) 운전 대기전력이란 드라이버도 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비전력을 나타냅니다.
 주9) 순간 최대전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다.
 주10) 모터 옵션 "Lock 부착" 선택 시에만 해당
 주11) "Lock 부착"을 선택한 경우는 소비전력을 가산해 주십시오.
 주12) 모터 종류 T6, T7, T8의 경우, 드라이버 종류에 따라서 분해능이 변합니다.

질량

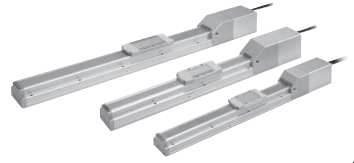
시리즈		11-LEFS25S □											
스트로크 [mm]		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
모터 종류	S2	2.00	2.14	2.28	2.44	2.56	2.69	2.84	2.99	3.12	3.24	3.40	3.54
	S6	2.06	2.20	2.34	2.50	2.62	2.75	2.90	3.05	3.18	3.30	3.46	3.60
	T6	2.04	2.18	2.32	2.48	2.60	2.73	2.88	3.03	3.16	3.28	3.44	3.58
Lock 부착 증가질량 [kg]		S2:0.2/S6:0.3/T6:0.3											

시리즈		11-LEFS32S □															
스트로크 [mm]		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
모터 종류	S3	3.40	3.60	3.80	4.00	4.20	4.40	4.60	4.80	5.00	5.20	5.40	5.60	5.80	6.00	6.20	6.40
	S7	3.34	3.54	3.74	3.94	4.14	4.34	4.54	4.74	4.94	5.14	5.34	5.54	5.74	5.94	6.14	6.34
	T7	3.31	3.51	3.71	3.91	4.11	4.31	4.51	4.71	4.91	5.11	5.31	5.51	5.71	5.91	6.11	6.31
Lock 부착 증가질량 [kg]		S3:0.4/S7:0.7/T7:0.5															

시리즈		11-LEFS40S □																	
스트로크 [mm]		150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
모터 종류	S4	5.82	6.10	6.38	6.65	6.95	7.25	7.51	7.80	8.07	8.25	8.63	8.90	9.20	9.45	9.76	10.05	10.32	10.60
	S8	5.92	6.20	6.48	6.75	7.05	7.35	7.61	7.90	8.17	8.35	8.73	9.00	9.30	9.55	9.86	10.15	10.42	10.70
	T8	5.91	6.19	6.47	6.74	7.04	7.34	7.60	7.89	8.16	8.34	8.72	8.99	9.29	9.54	9.85	10.14	10.41	10.69
Lock 부착 증가질량 [kg]		S4:0.5/S8:0.7/T8:0.5																	

전동 액추에이터/슬라이더 타입 볼나사 구동 **클린 사양**

11-LEFS Series LEFS25·32·40



기종선정방법에 대해서는 P.47, 발진특성은 P.632를 참조해 주십시오.

LECS Series ▶ P.644

형식표시방법

11-LEFS H 25 V6 B - 100 [] [] K - S 3 M2 []

클린 사양

11	진공 타입
----	-------

1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

25
32
40

4 리드 [mm]

기호	11-LEFS25	11-LEFS32	11-LEFS40
A	12	16	20
B	6	8	10

5 스트로크 [mm]

50	50
?	?
1000	1000

*상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

6 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착

3 모터 종류

기호	종류	출력 [W]	사이즈	대응 드라이버
V6*	AC 서보 모터	100	25	LECYM2-V5/LECYU2-V5
V7	(애플루트 엔코더)	200	32	LECYM2-V7/LECYU2-V7
V8		400	40	LECYM2-V8/LECYU2-V8

*모터 종류 V6만 해당, 대응 드라이버 품번 끝이 V5가 되므로 주의해 주십시오.

9 케이블 종류 주1) 주2)

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡 케이블)

주1) 케이블은 모터 케이블과 엔코더 케이블이 부속됩니다. (모터 옵션에서 Lock 부착의 경우, Lock 케이블도 부속됩니다.)

주2) 각 케이블의 표준 커넥터 방향은 반축측(B)입니다. (상세 내용은 P.796)

10 액추에이터 케이블 길이 [m]

무기호	케이블 없음
3	3
5	5
A	10
C	20

*스트로크 대응표

형식	스트로크 (mm)																			
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
11-LEFS25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
11-LEFS32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
11-LEFS40	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

*표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.

대응 드라이버

드라이버 종류	MECHATROLINK-II 타입	MECHATROLINK-III 타입
시리즈	LECYM	LECYU
네트워크 대응	MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-III
제어 엔코더	애플루트 20bit 엔코더	
통신기기	USB 통신, RS-422 통신	
전원전압(V)	AC200~230V(50/60Hz)	
참조 페이지	P.801	

오토스위치에 대해서는 P.161~164를 참조해 주십시오.

8 위치결정 핀 구멍

무기호	하우징B 밀면*	하우징A 밀면
K	몸체 밀면 2곳	몸체 밀면

*설치방법은 P.166의 본체 설치예를 참조하십시오

12 I/O 케이블 길이 [m] 주4)

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

주4) 드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다. I/O케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오. (P.797 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다.)

7 진공 포트*

무기호	좌측
R	우측
D	좌우 양측

*50L/min(ANR)이상 흡입하는 경우는 흡입 포트는 'D'를 선택해 주십시오.

R : 우측

무기호 : 좌측

11 드라이버 종류

	대응 드라이버	전원전압 [V]
무기호	드라이버 없음	-
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

서포트 가이드/ 11-LEFG Series
오버행량이 많은 워크 등을 지지하기 위한 서포트 가이드를 구비하였습니다. P.651



11-LEFS Series

AC 서보 모터

클린 사양

사양

AC 서보 모터

형식		11-LEFS25□V6		11-LEFS32□V7		11-LEFS40□V8		
스트로크 [mm] 주1)		50~800		50~1000		150~1200		
가반질량 [kg] 주2)		수평	20	20	40	45	50	60
		수직	8	15	10	20	15	30
최대속도 주3) [mm/s]	스트로크 범위	~400	900	450	1000	500	1000	500
		401~500	720	360	1000	500	1000	500
		501~600	540	270	800	400	1000	500
		601~700	420	210	620	310	940	470
		701~800	330	160	500	250	760	380
		801~900	—	—	410	200	620	310
		901~1000	—	—	340	170	520	260
		1001~1100	—	—	—	—	440	220
최대 가감속도 [mm/s ²]		20,000(반송질량, 듀티비에 따른 상한은 P.41~43을 참조해 주십시오)						
반복위치 결정정도 [mm]		기본형	±0.02					
		고정도형	±0.01					
로스트 모션 주4) [mm]		기본형	0.1 이하					
		고정도형	0.05 이하					
리드 [mm]		12	6	16	8	20	10	
내충격/내진동 [m/s ²] 주5)		50 / 20						
구동방식		볼 나사(LEFS□), 볼 나사+벨트(LEFS□ ^R)						
가이드 방식		리니어 가이드						
사용온도범위 [°C]		5~40						
사용습도범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)						
청정도 Class 주6)		ISO Class 4(ISO14644-1) Class 10(Fed.Std.209E)						
그리스		볼 나사부/리니어 가이드부 저발진 그리스						
모터 출력/사이즈		100W/□40		200W/□60		400W/□60		
모터 종류		AC서보 모터(AC200V)						
엔코더		엠펙루트 20비트 엔코더(분해능 : 1,048,576p/rev)						
소비전력 [W] 주7)		수평	45	65	210			
		수직	145	175	230			
운전 대기전력 [W] 주8)		수평	2	2	2			
		수직	8	8	18			
순간 최대전력 [W] 주9)		445	725	1275				
형식 주10)		무여자 작동형						
유지력 [N]		131	255	197	385	330	660	
소비전력 [W] at20°C 주11)		5.5	6	6				
정격전압 [V]		DC24 ^{+10%} / ₀						

주1) 표준 스트로크 이외는 특주 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
 주2) 상세 내용은 P.48의 「속도-반송 질량 그래프(기준)」에서 확인하여 주십시오.
 주3) 스트로크에 따라 허용속도가 다릅니다.
 주4) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
 주5) 내충격... 낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음(초기값)
 내진동... 45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오작동 없음.(초기값)

주6) 운전조건, 흡입량에 따라 발진량이 변화합니다. 상세 내용은 발진특성을 참조해 주십시오.
 주7) 소비전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
 주8) 운전 대기전력이란 드라이버도 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다.
 주9) 순간 최대전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다.
 주10) 모터 옵션 "Lock 부착" 선택 시에만 해당
 주11) "Lock 부착"을 선택한 경우는 소비전력을 가산해 주십시오.

질량

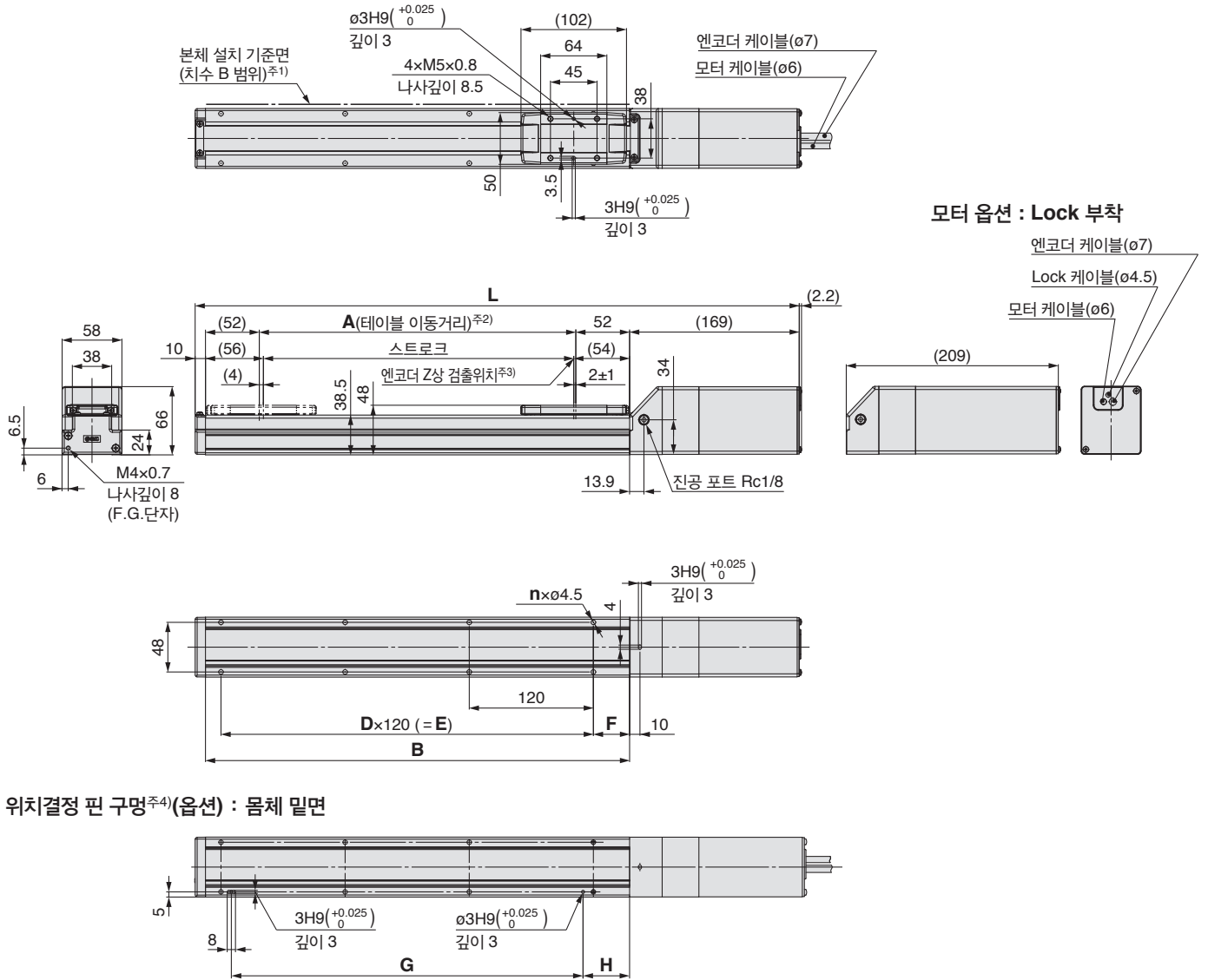
시리즈	11-LEFS25□V6															
스트로크 [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
제품질량 [kg]	2.06	2.20	2.34	2.50	2.62	2.75	2.90	3.05	3.18	3.30	3.46	3.60	3.74	3.88	4.02	4.20
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.3															

시리즈	11-LEFS32□V7																			
스트로크 [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
제품질량 [kg]	3.40	3.60	3.80	4.00	4.20	4.40	4.60	4.80	5.00	5.20	5.40	5.60	5.80	6.00	6.20	6.40	6.60	6.80	7.00	7.20
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.7																			

시리즈	11-LEFS40□V8																			
스트로크 [mm]	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1100	1200
제품질량 [kg]	5.92	6.20	6.48	6.75	7.05	7.35	7.61	7.90	8.17	8.35	8.73	9.00	9.30	9.55	9.86	10.15	10.42	10.70	11.26	11.82
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.7																			

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEFS25



위치결정 핀 구멍^{주4)}(옵션) : 몸체 밑면

- 주1) R면취되어 있으므로 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 3mm 이상으로 하여 주십시오. (추천높이 5mm)
또, 본체 장착 기준면(치수 B범위)에서 그 이외의 면은 튀어나오는 경우가 있습니다. 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 1mm 이상 간격을 마련하여 사용해 주십시오.
- 주2) 테이블이 가동하는 거리입니다.
주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.
- 주3) 모터측 스트로크에서의 Z상 제1검출 위치입니다.
- 주4) 몸체 밑면위치 결정 핀 구멍을 사용하는 경우는 하우징 B 밑면의 핀 구멍은 사용하지 마십시오.

치수표

형식	L		A	B	n	D	E	F	G	H
	Lock 없음	Lock 부착								
11-LEFS25□□-50□	339	379	56	160	4	—	—	20	100	30
11-LEFS25□□-100□	389	429	106	210	4	—	—	35	100	45
11-LEFS25□□-150□	439	479	156	260	4	—	—		100	45
11-LEFS25□□-200□	489	529	206	310	6	2	240		220	45
11-LEFS25□□-250□	539	579	256	360	6	2	240		220	45
11-LEFS25□□-300□	589	629	306	410	8	3	360		340	45
11-LEFS25□□-350□	639	679	356	460	8	3	360		340	45
11-LEFS25□□-400□	689	729	406	510	8	3	360		340	45
11-LEFS25□□-450□	739	779	456	560	10	4	480		460	45
11-LEFS25□□-500□	789	829	506	610	10	4	480		460	45
11-LEFS25□□-550□	839	879	556	660	12	5	600		580	45
11-LEFS25□□-600□	889	929	606	710	12	5	600		580	45

- LEFS LEFB
- LEJS LEJB
- LEL
- LEM
- LEY LEYG
- LES LESH
- LEPY LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- JXC□
- LECS□ LECS□T
- LECY□
- 모터없음
- LAT3

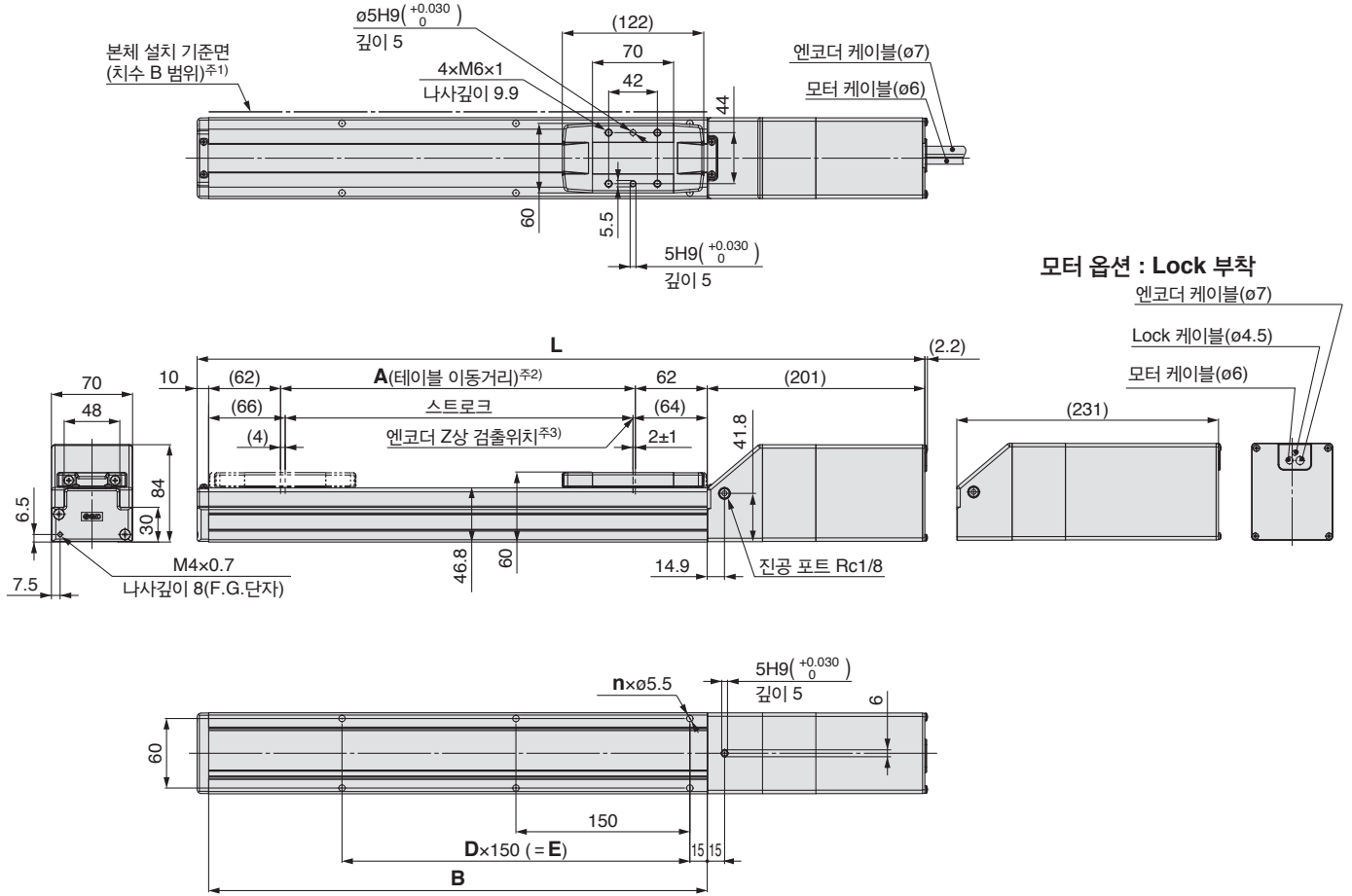
11-LEFS Series

AC 서보 모터

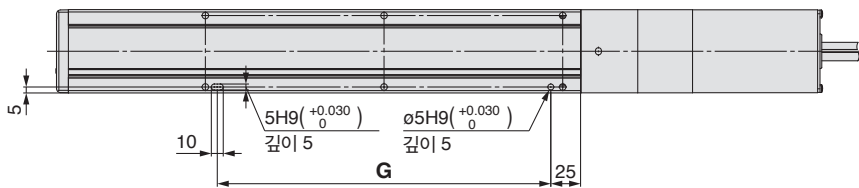
클린 사양

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEFS32



위치결정 핀 구멍^{주4}(옵션) : 몸체 밀면



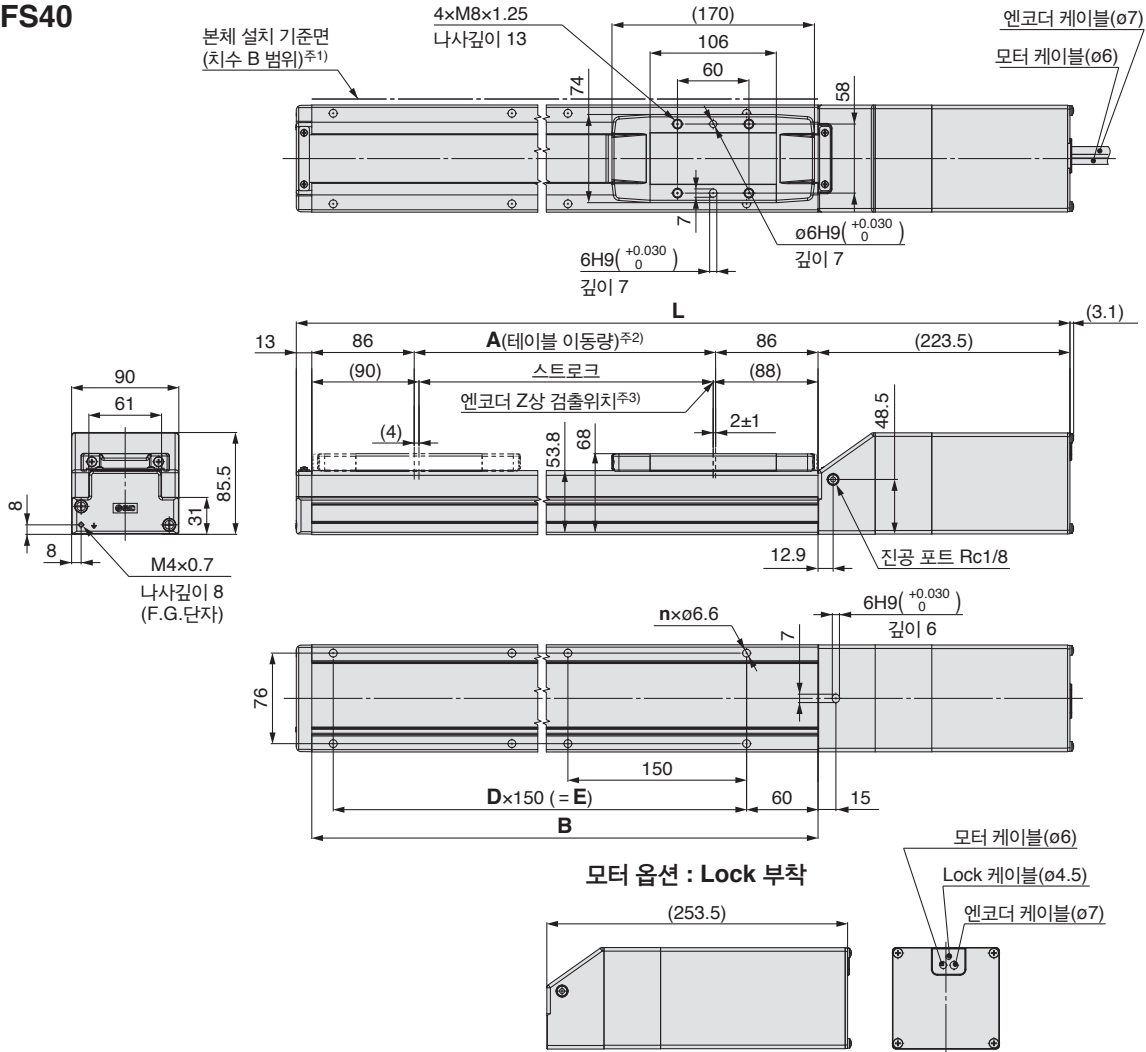
- 주1) R면취되어 있으므로 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 3mm 이상으로 하여 주십시오. (추천높이 5mm)
또, 본체 장착 기준면(치수 B 범위)에서 그 이외의 면은 튀어나오는 경우가 있습니다. 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 1mm 이상 간격을 마련하여 사용해 주십시오.
- 주2) 원점 복귀동작 등에 따라 테이블이 가동하는 거리입니다. 주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.
- 주3) 모터측 스트로크단에서 Z상 제1검출 위치입니다.
- 주4) 몸체 밀면위치 결정 핀 구멍을 사용하는 경우는 하우징 B 밀면의 핀 구멍은 사용하지 마십시오.

치수표

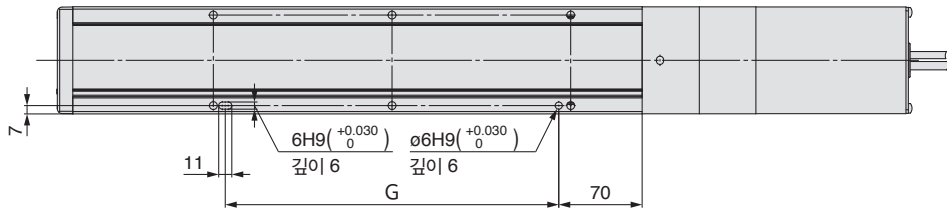
형식	L		A	B	n	D	E	G
	Lock 없음	Lock 부착						
11-LEFS32□□-50□	391	421	56	180	4	—	—	130
11-LEFS32□□-100□	441	471	106	230	4	—	—	130
11-LEFS32□□-150□	491	521	156	280	4	—	—	130
11-LEFS32□□-200□	541	571	206	330	6	2	300	280
11-LEFS32□□-250□	591	621	256	380	6	2	300	280
11-LEFS32□□-300□	641	671	306	430	6	2	300	280
11-LEFS32□□-350□	691	721	356	480	8	3	450	430
11-LEFS32□□-400□	741	771	406	530	8	3	450	430
11-LEFS32□□-450□	791	821	456	580	8	3	450	430
11-LEFS32□□-500□	841	871	506	630	10	4	600	580
11-LEFS32□□-550□	891	921	556	680	10	4	600	580
11-LEFS32□□-600□	941	971	606	730	10	4	600	580
11-LEFS32□□-650□	991	1021	656	780	12	5	750	730
11-LEFS32□□-700□	1041	1071	706	830	12	5	750	730
11-LEFS32□□-750□	1091	1121	756	880	12	5	750	730
11-LEFS32□□-800□	1141	1171	806	930	14	6	900	880

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEFS40



위치결정 핀 구멍^{주4)}(옵션) : 몸체 밀면



- 주1) R면취되어 있으므로 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 3mm 이상으로 하여 주십시오. (추천높이 5mm)
또, 본체 장착 기준면(치수 B범위)에서 그 이외의 면은 튀어나오는 경우가 있습니다. 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 1mm 이상 간격을 마련하여 사용해 주십시오.
- 주2) 원점 복귀 동작 등에 따라 테이블이 가동하는 거리입니다. 주변에 있는 워크·설비 등과 간섭하지 않도록 주의해 주십시오.
- 주3) 모터측 스트로크에서의 Z상 제1검출 위치입니다.
- 주4) 몸체 밀면위치 결정 핀 구멍을 사용하는 경우는 하우징 B 밀면의 핀 구멍은 사용하지 마십시오.

치수표

형식	L		A	B	n	D	E	G
	Lock 없음	Lock 부착						
11-LEFS40□□-150□	564.5	594.5	156	328	4	—	150	130
11-LEFS40□□-200□	614.5	644.5	206	378	6	2	300	280
11-LEFS40□□-250□	664.5	694.5	256	428	6	2	300	280
11-LEFS40□□-300□	714.5	744.5	306	478	6	2	300	280
11-LEFS40□□-350□	764.5	794.5	356	528	8	3	450	430
11-LEFS40□□-400□	814.5	844.5	406	578	8	3	450	430
11-LEFS40□□-450□	864.5	894.5	456	628	8	3	450	430
11-LEFS40□□-500□	914.5	944.5	506	678	10	4	600	580
11-LEFS40□□-550□	964.5	994.5	556	728	10	4	600	580
11-LEFS40□□-600□	1014.5	1044.5	606	778	10	4	600	580
11-LEFS40□□-650□	1064.5	1094.5	656	828	12	5	750	730
11-LEFS40□□-700□	1114.5	1144.5	706	878	12	5	750	730
11-LEFS40□□-750□	1164.5	1194.5	756	928	12	5	750	730
11-LEFS40□□-800□	1214.5	1244.5	806	978	14	6	900	880
11-LEFS40□□-850□	1264.5	1294.5	856	1028	14	6	900	880
11-LEFS40□□-900□	1314.5	1344.5	906	1078	14	6	900	880
11-LEFS40□□-950□	1364.5	1394.5	956	1128	16	7	1050	1030
11-LEFS40□□-1000□	1414.5	1444.5	1006	1178	16	7	1050	1030

- LEFS
- LEJB
- LEJ
- LEM
- LEYG
- LESH
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

서포트 가이드

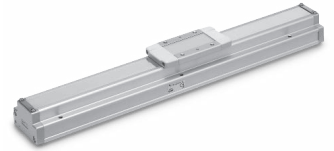
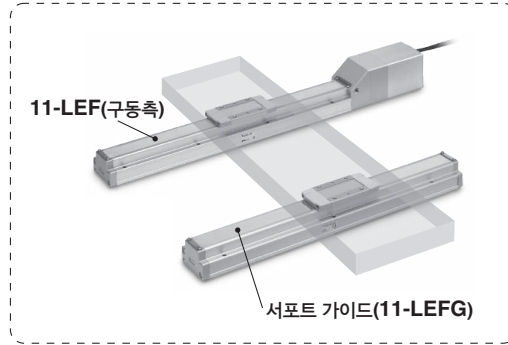
11-LEFG Series 11-LEFG16·25·32·40

RoHS

용도 예

오버행량이 많은 워크 등을 지지하기 위한 서포트 가이드를 구비하였습니다.

- 11-LEF 시리즈/몸체부와 외형치수가 같은 치수이므로 설치가 용이하고 설계, 조립 공수의 삭감에 공헌
- Seal 밴드 표준 장착이므로 그리스의 비산·외부로부터의 이물질 혼입을 방지



형식표시방법



① 사이즈

16
25
32
40

② 설치 피치 종류

기호	11-LEFG16	11-LEFG25	11-LEFG32	11-LEFG40	비고
S	●	●	●	●	볼나사 구동 스텝 모터/서보 모터(DC24V)/AC 서보 모터

③ 스트로크 [mm]

50	50
?	?
1000	1000

스트로크 대응표

볼 나사 구동/S

스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

AC 서보 모터

형식 \ 스트로크 [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
11-LEFG16-S	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
11-LEFG25-S	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—
11-LEFG32-S	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—
11-LEFG40-S	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

질량

볼 나사 구동/S

스텝 모터(서보 DC24V)

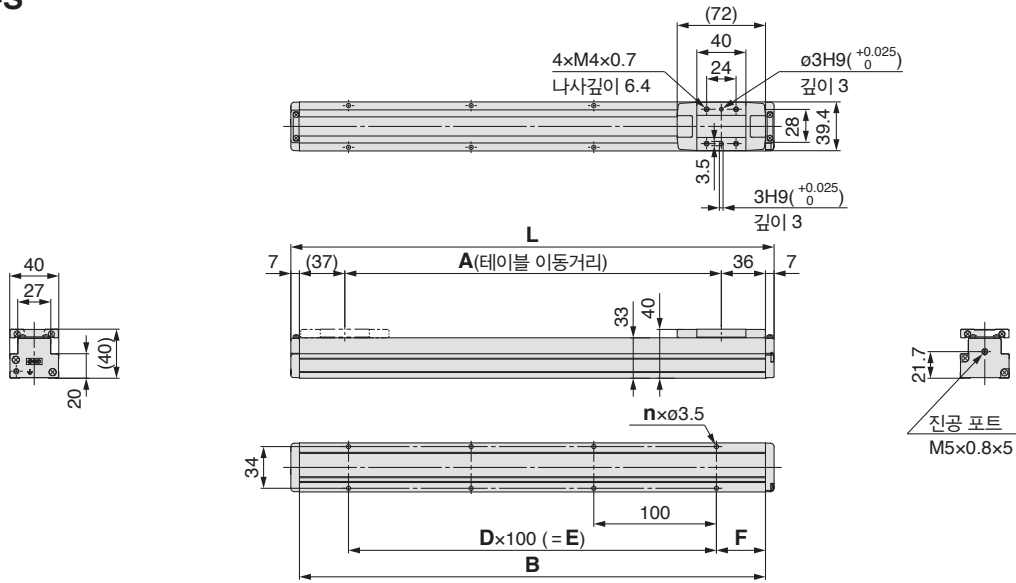
서보 모터(DC24V)

AC 서보 모터

형식 \ 스트로크 [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
11-LEFG16-S	0.25	0.31	0.37	0.43	0.49	0.55	0.61	0.67	0.73	0.79	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
11-LEFG25-S	0.56	0.67	0.78	0.89	1.00	1.11	1.22	1.33	1.44	1.55	1.66	1.77	—	—	—	—	—	—	—	—
11-LEFG32-S	0.92	1.08	1.23	1.4	1.56	1.72	1.88	2.04	2.20	2.36	2.52	2.88	2.84	3.00	3.16	3.22	—	—	—	—
11-LEFG40-S	—	—	2.07	2.29	2.51	2.72	2.94	3.15	3.37	3.58	3.80	4.01	4.23	4.44	4.66	4.87	5.09	5.30	5.52	5.73

외형치수도/볼 나사 구동

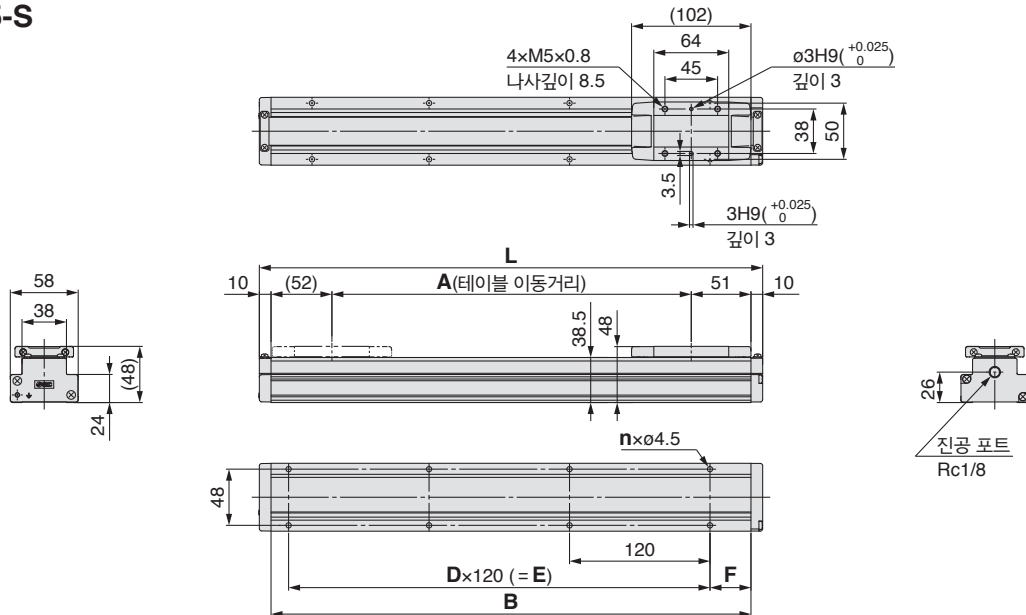
11-LEFG16-S



치수표

품번	L	A	B	n	D	E	F
11-LEFG16-S-50	144	57	130	4	-	-	15
11-LEFG16-S-100	194	107	180				
11-LEFG16-S-150	244	157	230				
11-LEFG16-S-200	294	207	280	6	2	200	40
11-LEFG16-S-250	344	257	330				
11-LEFG16-S-300	394	307	380				
11-LEFG16-S-350	444	357	430	8	3	300	40
11-LEFG16-S-400	494	407	480				
11-LEFG16-S-450	544	457	530				
11-LEFG16-S-500	594	507	580	12	5	500	

11-LEFG25-S



치수표

품번	L	A	B	n	D	E	F
11-LEFG25-S-50	180	57	160	4	-	-	20
11-LEFG25-S-100	230	107	210				
11-LEFG25-S-150	280	157	260				
11-LEFG25-S-200	330	207	310	6	2	240	35
11-LEFG25-S-250	380	257	360				
11-LEFG25-S-300	430	307	410				
11-LEFG25-S-350	480	357	460	8	3	360	35
11-LEFG25-S-400	530	407	510				

치수표

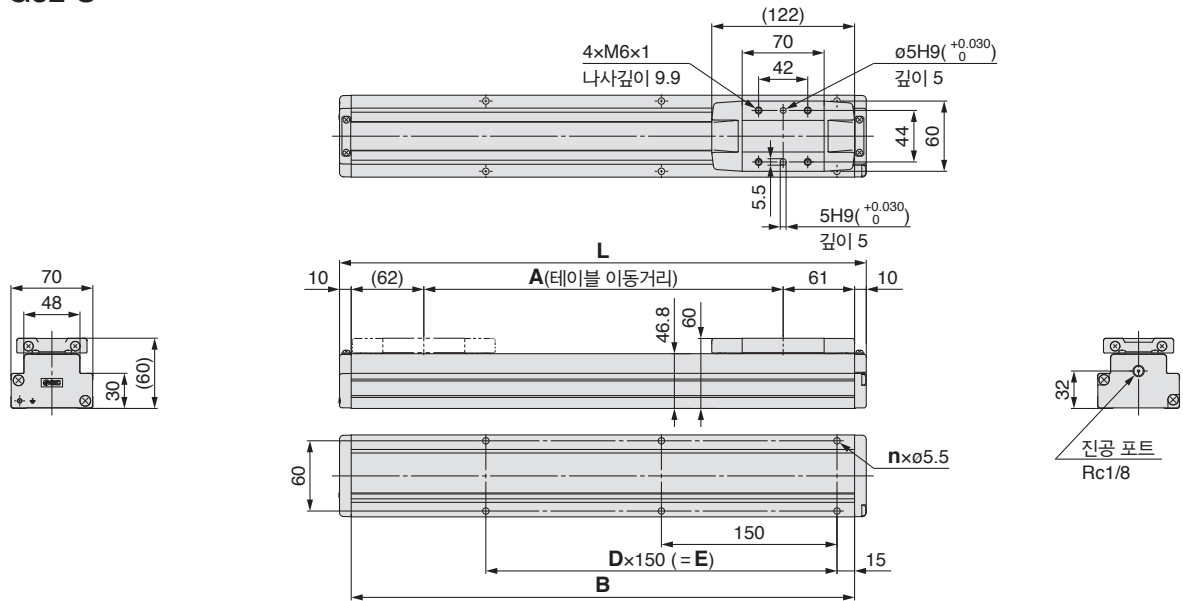
품번	L	A	B	n	D	E	F
11-LEFG25-S-450	580	457	560	10	4	480	35
11-LEFG25-S-500	630	507	610				
11-LEFG25-S-550	680	557	660	12	5	600	35
11-LEFG25-S-600	730	607	710				

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

11-LEFG Series

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEFG32-S



치수표

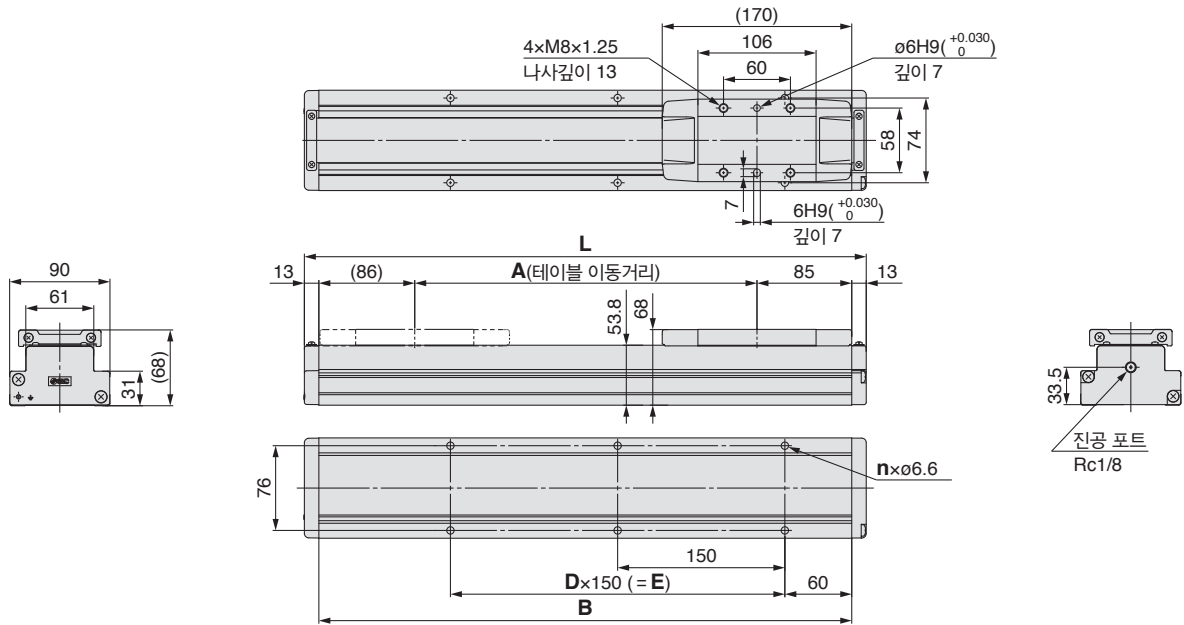
품번	L	A	B	n	D	E
11-LEFG32-S-50	200	57	180	4	-	-
11-LEFG32-S-100	250	107	230			
11-LEFG32-S-150	300	157	280			
11-LEFG32-S-200	350	207	330	6	2	300
11-LEFG32-S-250	400	257	380			
11-LEFG32-S-300	450	307	430			
11-LEFG32-S-350	500	357	480	8	3	450
11-LEFG32-S-400	550	407	530			
11-LEFG32-S-450	600	457	580			

치수표

품번	L	A	B	n	D	E
11-LEFG32-S-500	650	507	630	10	4	600
11-LEFG32-S-550	700	557	680			
11-LEFG32-S-600	750	607	730			
11-LEFG32-S-650	800	657	780	12	5	750
11-LEFG32-S-700	850	707	830			
11-LEFG32-S-750	900	757	880			
11-LEFG32-S-800	950	807	930	14	6	900

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEFG40-S



치수표

품번	L	A	B	n	D	E
11-LEFG40-S-150	354	157	328	4	—	150
11-LEFG40-S-200	404	207	378	6	2	300
11-LEFG40-S-250	454	257	428			
11-LEFG40-S-300	504	307	478	8	3	450
11-LEFG40-S-350	554	357	528			
11-LEFG40-S-400	604	407	578			
11-LEFG40-S-450	654	457	628	10	4	600
11-LEFG40-S-500	704	507	678			
11-LEFG40-S-550	754	557	728			
11-LEFG40-S-600	804	607	778			

치수표

품번	L	A	B	n	D	E
11-LEFG40-S-650	854	657	828	12	5	750
11-LEFG40-S-700	904	707	878			
11-LEFG40-S-750	954	757	928			
11-LEFG40-S-800	1004	807	978	14	6	900
11-LEFG40-S-850	1054	857	1028			
11-LEFG40-S-900	1104	907	1078			
11-LEFG40-S-950	1154	957	1128	16	7	1050
11-LEFG40-S-1000	1204	1007	1178			

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 포터없음
- LAT3

발전특성

11-LEJS Series ▶ P.657

발전 측정 방법

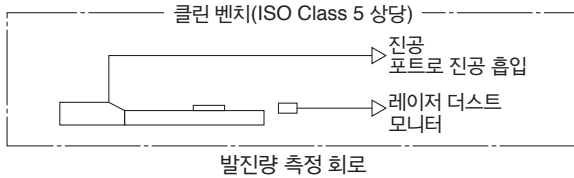
11-LEJS 시리즈의 발전 데이터는 아래의 시험방법으로 측정합니다.

■ 시험방법(예)

ISO Class 5 상당의 클린 벤치에 설치한 시험체를 작동시키고 소정의 작동횟수까지의 입자농도 경시변화를 측정합니다.

■ 측정조건

사용 계측기	명칭	레이저 더스트 모니터(광산란식 자동입자 계수기)
	최소 가측 입자지름	0.1 μ m
	흡입량	28.3L/min(ANR)
설정조건	샘플링 시간	5min
	인터벌 시간	55min
	샘플링 공기량	141.5L(ANR)

**■ 시험조건**

사이즈	속도 [mm/s]	형식	워크 질량 [kg]	가속도 [mm/s ²]	듀티비 [%]
40	1200	11-LEJS40□A-200	4	13000	100
	600	11-LEJS40□B-200		10000	
63	1200	11-LEJS63□A-300		13000	
	600	11-LEJS63□B-300		10000	

※설치자세 : 수평

■ 평가방법입자농도의 측정값은 레이저 더스트 모니터가 5분마다 보충한 미립자의 누적값^{주1)}을 1m³당의 미립자 농도로 환산하여 나타냅니다.그리고, 발전량은 각 시험체를 소정횟수^{주2)}까지 작동시켰을 때의 평균 입자 농도(평균값)의 95% 신뢰 한계값을 고려하여 구분합니다.

그래프 내의 교점은 횡축에서 나타내는 입자 지름 이상의 평균 입자 농도의 95% 신뢰 한계값을 나타냅니다.

주1) 샘플링 공기량 : 141.5L(ANR)당 공기 중에 포함되는 입자수

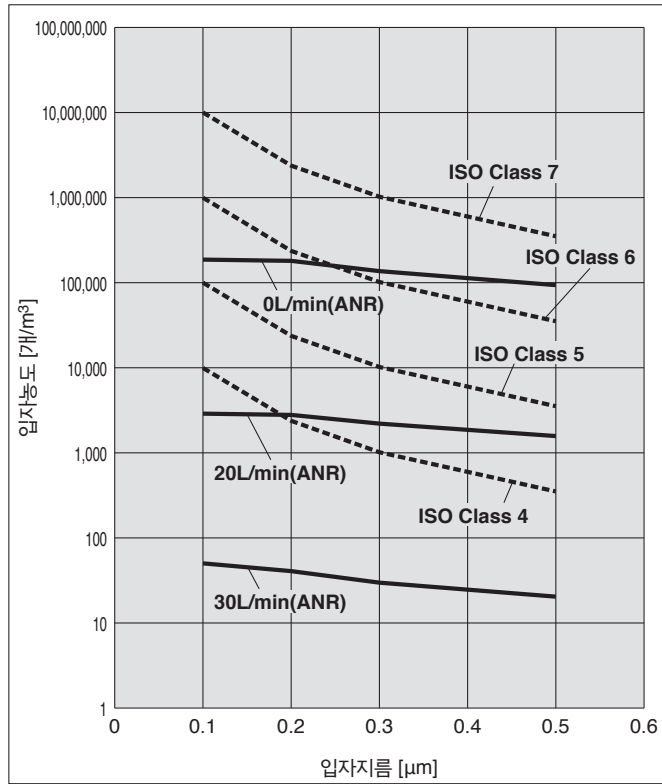
주2) 액추에이터 : 100만회

주3) 발전특성(P.656)은 선정 기준이므로 모두 보증하는 것은 아닙니다.

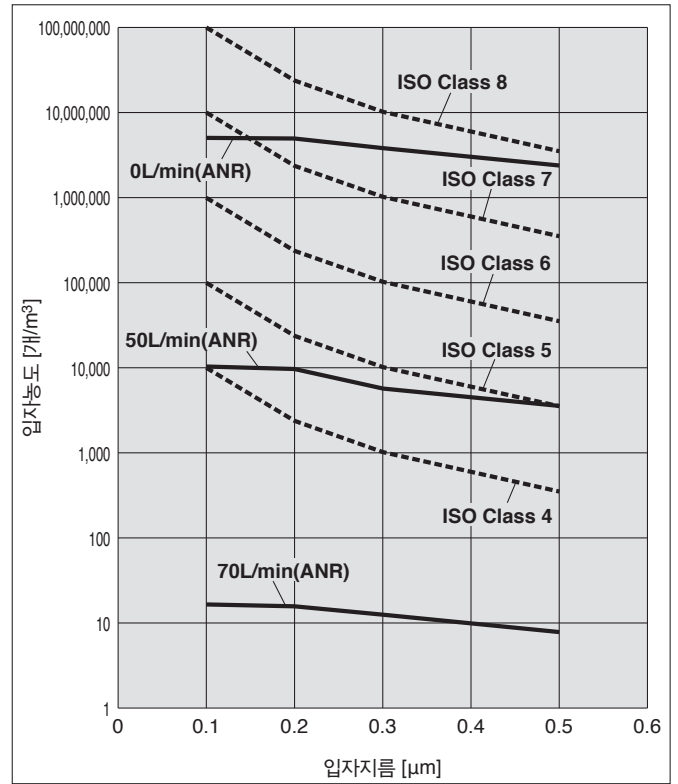
발전특성

11-LEJS40 / 볼 나사 구동

속도 600mm/s

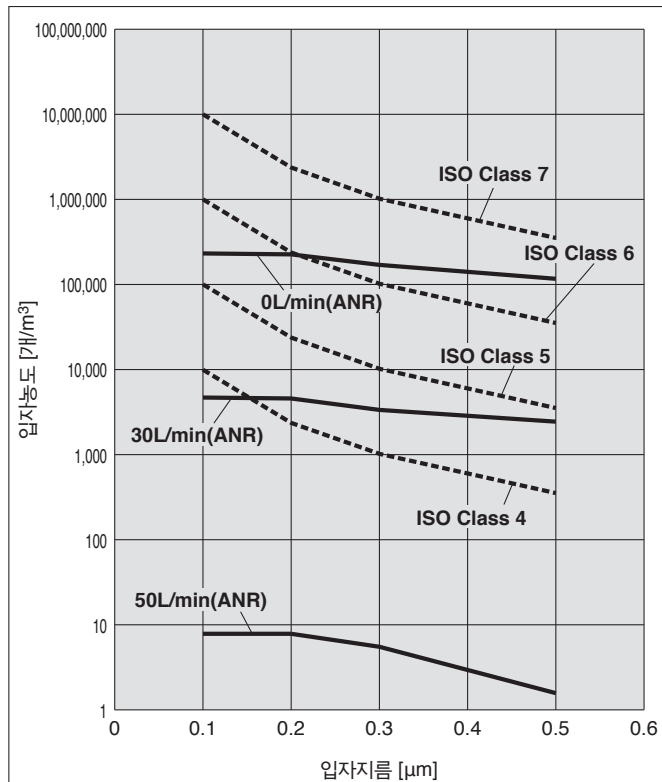


속도 1,200mm/s

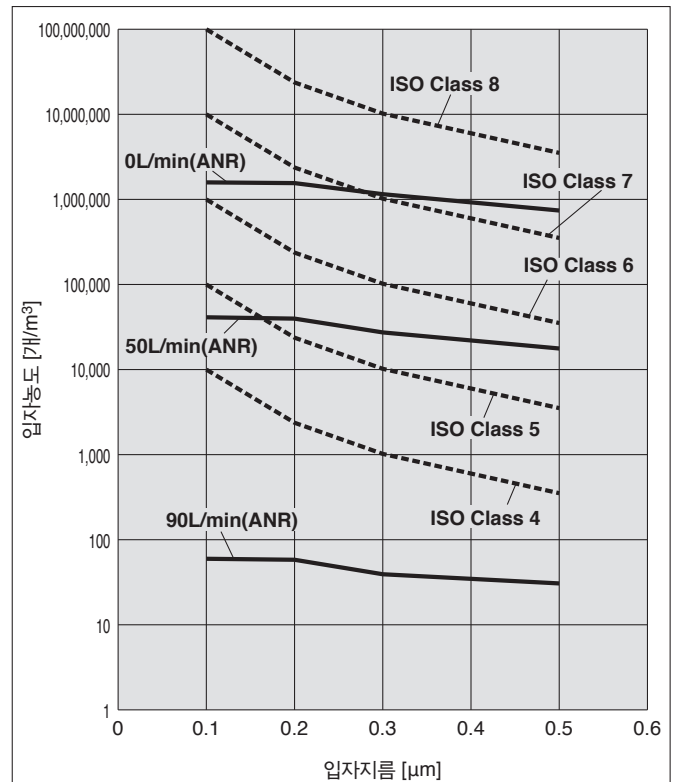


11-LEJS63 / 볼 나사 구동

속도 600mm/s



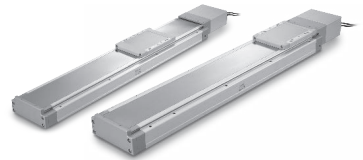
속도 1,200mm/s



- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 포터없음
- LAT3

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입 볼나사 구동 **클린 사양**

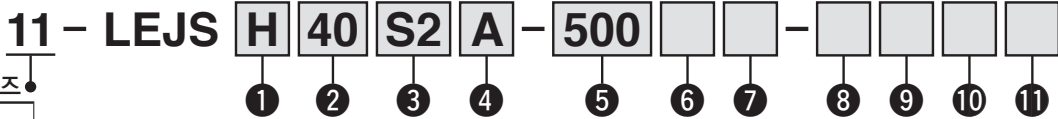
11-LEJS Series LEJS40·63



기종선정방법에 대해서는 P.175, 발전특성은 P.655를 참조해 주십시오.

LECY□ Series ▶ P.659

형식표시방법



1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

40
63

4 리드 [mm]

기호	LEJS40	LEJS63
A	16	20
B	8	10

5 스트로크 [mm]*3

200
1500

*3 : 상세사항은 아래를 참조하십시오.

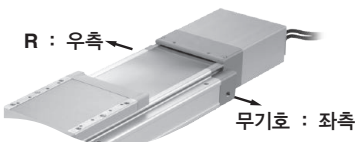
6 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착

7 진공 포트*5

무기호	좌측
R	우측
D	좌우 양측

*5 : 50L/min(ANR) 이상 흡입하는 경우는 「D」를 선택해 주십시오.



스트로크 대응표*4

형식	스트로크 (mm)											
	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	
11-LEJS40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—
11-LEJS63	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

*4 : 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.

대응 드라이버

드라이버 종류	펄스 입력 타입/ 포지셔닝 타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ/H 타입
시리즈	LECSA	LECSB	LECSA	LECSA	LECSB-T	LECSA	LECSA
포인트 테이블 수(점)	최대 7	—	최대 255	—	최대 255	최대 255(2q점 사용)	—
펄스 입력	○	○	—	—	○	—	—
네트워크 대응	—	—	CC-Link	SSCNETⅢ	—	CC-Link	SSCNETⅢ/H
제어 엔코더	인크리멘탈 17bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더
통신기능	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신
전원전압(V)	AC100~120V(50/60Hz) AC200~230V(50/60Hz)				AC200~240V(50/60Hz)		AC200~230V(50/60Hz) AC200~240V(50/60Hz)
참조 페이지	P.777						

오토스위치에 대해서는 P.210~213을 참조해 주십시오.

3 모터 종류

기호	종류	출력 [W]	액추에이터 사이즈	대응 드라이버	UL 대응
S2*1	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	100	40	LECSA□-S1	—
S3	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	200	63	LECSA□-S3	—
S6*1	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	40	LECSB□-S5 LECS□-S5 LECSS□-S5	—
S7	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	200	63	LECSB□-S7 LECS□-S7 LECSS□-S7	—
T6*2	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	40	LECSB2-T5 LECS□2-T5 LECSS2-T5	— — ●
T7		200	63	LECSB2-T7 LECS□2-T7 LECSS2-T7	— — ●

*1 : 모터 종류 S2, S6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 S1, S5가 되므로 주의해 주십시오.

*2 : 모터 종류 : T6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 T5가 되므로 주의해 주십시오.

8 케이블 종류*6,*7

무기호	케이블 없음
S	표준
R	로봇(내굴곡 케이블)

*6 : 모터 케이블 / 엔코더 케이블이 부속됩니다.

(모터 옵션이 Lock 부착인 경우, Lock 케이블도 부속됩니다.)

*7 : 각 케이블의 표준 커넥터 방향은 「축측(A)」입니다.

9 케이블 길이 [m]*6,*8

무기호	케이블 없음
2	2 m
5	5 m
A	10 m

*8 : 모터 케이블/엔코더 케이블/Lock 케이블 공통입니다.

10 드라이버 종류*5

무기호	대응 드라이버	전원전압(V)	UL대응
A1	LECSA1-S□	100~120	—
A2	LECSA2-S□	200~230	—
B1	LECSB1-S□	100~120	—
B2	LECSB2-S□	200~230	—
C1	LECS1-S□	100~120	—
C2	LECS2-S□	200~230	—
S1	LECSS1-S□	100~120	—
S2	LECSS2-S□	200~230	—
	LECSS2-T□	200~240	●

*5 : 드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블이 부속됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

예) S2S2 : 표준 케이블(2m) +

드라이버(LECSS2)

S2 : 표준 케이블(2m)

무기호 : 케이블/드라이버 없음

11 I/O 케이블 길이 [m]*9

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*9 : 드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다. I/O케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오. (P.797 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다.)

사양

11-LEJS40·63 AC서보 모터

형식		11-LEJS40S ² /T6		11-LEJS63S ² /T7	
스트로크 [mm] 주1)		200, 300, 400, 500, 600, 700, 800 900, 1000, 1200		300, 400, 500, 600, 700, 800, 900 1000, 1200, 1500	
가반질량 [kg] 주2)	수평	30	55	45	85
	수직	5	10	10	20
속도 주3) [mm/s]	스트로크 범위	~500	1200	600	1200
		501~600	1050	520	1200
		601~700	780	390	1200
		701~800	600	300	930
		801~900	480	240	740
		901~1000	390	190	600
		1001~1100	320	160	500
		1101~1200	270	130	420
		1201~1300	—	—	360
		1301~1400	—	—	310
1401~1500	—	—	270		
최대 가감속도 [mm/s ²]		20,000(반송질량, 듀티비에 따른 상한은 P.179, 180을 참조해 주십시오.)			
반복위치 결정정도 [mm]	기본형	±0.02			
	고정도형	±0.01			
로스트 모션 주4) [mm]	기본형	0.1 이하			
	고정도형	0.05 이하			
리드 [mm]		16	8	20	10
내충격 [m/s ²] / 내진동 [m/s ²] 주5)		50 / 20			
구동방식		볼나사			
가이드 방식		리니어 가이드			
그리스		저발진 그리스			
형정도 Class 주6)		ISO Class 4(ISO14644-1)			
허용외부저항 [N]		20			
사용온도범위 [°C]		5~40			
사용습도범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)			
회생 옵션		속도, 반송질량에 따라 필요한 경우가 있습니다. P.176을 참조해 주십시오.			
모터 출력 [W]/사이즈 [mm]		100/□40		200/□60	
모터 종류		AC 서보 모터(AC100/200V)			
엔코더 주15)		모터 종류 S2, S3 : 인크리멘탈 17비트 엔코더(분해능 : 131072p/rev) 모터 종류 S6, S7 : 앵술루트 18비트 엔코더(분해능 : 262144p/rev) 모터 종류 T6, T7 : 앵술루트 22비트 엔코더(분해능 : 4194304p/rev (LECSB-T□, LECSST-T□의 경우) 모터 종류 T6, T7 : 앵술루트 18비트 엔코더(분해능 : 262144p/rev (LECSCT-T□의 경우)			
소비전력 [W] 주7)	수평	65		80	
		165		235	
	수직	2		2	
		10		12	
순간 최대전력 [W] 주9)		445		725	
형식 주10)		무여자 작동형			
유지력 [N]		101	203	330	660
소비전력 [W] at20°C 주11)		6.3		7.9	
정격전압 [V]		DC24 ⁰ _{-10%}			

- 주1) 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
- 주2) 상세 내용은 P.176의 「속도-반송 질량 그래프(기준)」를 참조해 주십시오.
- 주3) 스트로크에 따라 허용속도가 다릅니다.
- 주4) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
- 주5) 내충격...낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음(초기값)
내진동...45~2000Hz 1범위내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음.
- 주6) 운전조건, 출입력에 따라 발진량이 변화합니다. 상세 내용은 발진특성을 참조해 주십시오.
- 주7) 소비전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주8) 운전 대기전력이란 드라이버도 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주9) 순간 최대전력이란 드라이버 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다.
- 주10) 모터 옵션 "Lock 부착" 선택 시에만 해당.
- 주11) "Lock 부착을 선택한 경우, 소비전력을 가산해 주십시오.
- 주12) 센서용 마그넷 위치는 테이블 중심 위치입니다.
상세 치수는 P.210 "오토스위치 부착위치"를 참조해 주십시오.
- 주13) 테이블 이동범위의 양끝단에 충돌시키지 마십시오.
또한, 위치결정 운동을 할 때에는 양끝단에서 2mm이내로 설정하지 마십시오.
- 주14) 중간 스트로크의 제작에 대해서는 별도 문의하여 주십시오.
(11-LEJS40 / 제작가능범위 : 200~1200mm, 11-LEJS63 / 제작가능범위 : 300~1500mm)
- 주15) 드라이버 종류에 따라서 분해능이 변합니다.

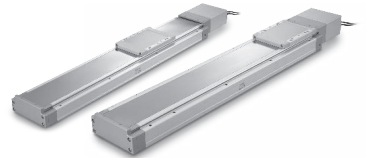
질량

시리즈	11-LEJS40									
스트로크 [mm]	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
제품질량 [kg]	5.6	6.4	7.1	7.9	8.7	9.4	10.2	11.0	11.7	13.3
Lock 부착 증가질량 [kg]	S2:0.2/S6:0.3/T6:0.2									
시리즈	11-LEJS63									
스트로크 [mm]	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
제품질량 [kg]	11.4	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1	22.6	26.4
Lock 부착 증가질량 [kg]	S3:0.4/S7:0.7/T7:0.4									

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입 볼나사 구동 **클린 사양**

11-LEJS Series LEJS40·63

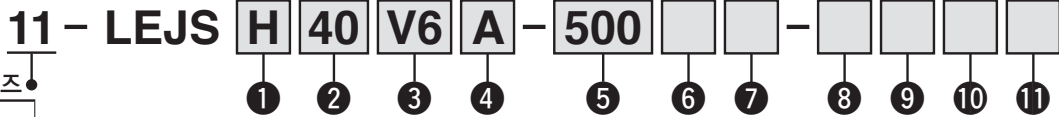


기중선정방법에 대해서는 P.186, 발진특성은 P.655를 참조해 주십시오.

LECS□ Series ▶ P.657

형식표시방법

외형치수도는 LECS□ Series와 같습니다. P.661~을 참조하십시오.



1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

40
63

3 모터종류*1

기호	종류	출력 [W]	액추에이터 사이즈	대응 드라이버*2
V6	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	40	LECYM2-V5 LECYU2-V5
V7	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	200	63	LECYM2-V7 LECYU2-V7

*1 : 모터 종류 V6의 경우, 대응 드라이버 품명 말미가 V5가 되므로 주의해 주십시오.
*2 : 드라이버의 상세 내용에 대해서는 P.801을 참조해 주십시오.

4 리드 [mm]

기호	LEJS40	LEJS63
A	16	20
B	8	10

5 스트로크 [mm]*3

200
?
1500

*3 : 상세사항은 아래를 참조하십시오.

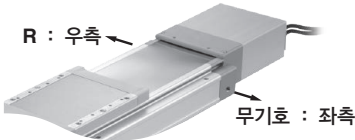
6 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착

7 진공 포트*5

무기호	좌측
R	우측
D	좌우 양측

*5 : 50L/min(ANR) 이상 흡입하는 경우는 「D」를 선택해 주십시오.



8 케이블 종류*6,*7,*8

무기호	케이블 없음
S	표준
R	로봇(내골곡 케이블)

*6 : 드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블이 부속됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

예) S2S2 : 표준 케이블(2m) + 드라이버(LECSS2)

S2 : 표준 케이블(2m)

무기호 : 케이블 / 드라이버 없음

*7 : 모터 케이블 / 엔코더 케이블이 부속됩니다.

(모터 옵션이 Lock 부착인 경우, Lock 케이블도 부속됩니다.)

*8 : 각 케이블의 표준 커넥터 방향은 「축측(A)」입니다.

9 케이블 길이 [m]*6,*9

무기호	케이블 없음
3	3
5	5
A	10
C	20

*9 : 모터 케이블/엔코더 케이블 / Lock 케이블 공통입니다.

10 드라이버 종류*6

무기호	대응 드라이버	전원전압 [V]
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

11 I/O 케이블 길이 [m]*10

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*10 : 드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다. I/O케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오. (P.797 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다.)

스트로크 대응표*4

형식	스트로크 (mm)										
	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
11-LEJS40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—
11-LEJS63	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

*4 : 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.

대응 드라이버

오토스위치에 대해서는 P.210~213을 참조해 주십시오.

드라이버 종류	MECHATROLINK-II 타입	MECHATROLINK-III 타입
시리즈	LECYM	LECYU
네트워크 대응	MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-III
제어 엔코더	엡솔루트 20bit 엔코더	
통신기기	USB 통신, RS-422 통신	
전원전압(V)	AC200~230V(50/60Hz)	
참조 페이지	P.801	

사양

AC 서보 모터(100W / 200W)

형식		11-LEJS40V6		11-LEJS63V7		
스트로크 [mm] 주1)		200, 300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1200		300, 400, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1200, 1500		
가반질량 [kg] 주2)		수평	30	55	45	85
		수직	5	10	10	20
속도 주3) [mm/s]	스트로크 범위	~500	1200	600	1200	600
		501~600	1050	520	1200	600
		601~700	780	390	1200	600
		701~800	600	300	930	460
		801~900	480	240	740	370
		901~1000	390	190	600	300
		1001~1100	320	160	500	250
		1101~1200	270	130	420	210
		1201~1300	-	-	360	180
		1301~1400	-	-	310	150
1401~1500	-	-	270	130		
최대 가속속도 [mm/s ²]		20000(반송질량, 듀티비에 따른 상한은 P.179, 180을 참조해 주십시오.)				
반복위치 결정정도 [mm]		기본형	±0.02			
		고정도형	±0.01			
로스트 모션 주4) [mm]		기본형	0.1 이하			
		고정도형	0.05 이하			
리드 [mm]		16	8	20	10	
내충격 [m/s ²] / 내진동 [m/s ²] 주5)		50 / 20				
구동방식		불나사				
가이드 방식		리니어 가이드				
그리스	불 나사부/리니어 가이드부		저발진 그리스			
청정도 Class 주6)		ISO Class 4(ISO14644-1)				
사용온도범위 [°C]		5~40				
사용습도범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)				
회생저항		속도, 반송질량에 따라 필요한 경우가 있습니다. P.187 참조				
모터 출력 [W]/사이즈 [mm]		100/□40		200/□60		
모터 종류		AC 서보 모터(AC200V)				
엔코더		앱솔루트 20비트 엔코더(분해능 : 1,048,576p/rev)				
소비전력 [W] 주7)		수평	65		80	
		수직	165		235	
운전 대기전력 [W] 주8)		수평	2		2	
		수직	10		12	
순간 최대전력 [W] 주9)		445		725		
형식 주10)		무여자 작동형				
유지력 [N]		101	202	162	324	
소비전력 [W] at20°C 주11)		5.5			6	
정격전압 [V]		DC24 ^{+10%} ₀				

- 주1) 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
- 주2) 상세 내용은 P.187의 「속도-반송 질량 그래프(기준)」를 참조해 주십시오.
- 주3) 스트로크에 따라 허용속도가 다릅니다.
- 주4) 왕복동작의 오차를 보정하는 경우의 기준값입니다.
- 주5) 내충격... 낙하식 충격시험으로, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음(조기값)
내진동... 45~2000Hz 1범위내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음.
- 주6) 운전조건, 흡입량에 따라 발진량이 변화합니다. 상세 내용은 발진특성을 참조해 주십시오.
- 주7) 소비전력이란 드라이버도 포함한 운전 시의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주8) 운전 대기전력이란 드라이버도 포함한 운전 중에 대기하고 있을 때의 소비 전력을 나타냅니다.
- 주9) 순간 최대전력이란 드라이버 포함한 운전 시의 순간 최대전력을 나타냅니다.
- 주10) 모터 옵션 "Lock 부착" 선택 시에만 해당.
- 주11) "Lock 부착을 선택한 경우, 소비전력을 가산해 주십시오.
- 주12) 센서용 마그넷 위치는 테이블 중심 위치입니다.
상세 치수는 「오토스위치 부착위치」를 참조해 주십시오.
- 주13) 테이블 이동범위의 양끝단에 충돌시키지 마십시오.
또한, 위치결정 운전을 할 때에는 양끝단에서 2mm이내로 설정하지 마십시오.
- 주14) 중간 스트로크의 제작에 대해서는 별도 문의하여 주십시오.
(11-LEJS40 / 제작가능범위 : 200~1200mm, 11-LEJS63 / 제작가능범위 : 300~1500mm)

질량

시리즈	11-LEJS40									
스트로크 [mm]	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
제품질량 [kg]	5.6	6.4	7.1	7.9	8.7	9.4	10.2	11.0	11.7	13.3
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.3(앱솔루트 엔코더)									
시리즈	11-LEJS63									
스트로크 [mm]	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
제품질량 [kg]	11.4	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1	22.6	26.4
Lock 부착 증가질량 [kg]	0.7(앱솔루트 엔코더)									

LEFS
LEFB
LEJS
LEJB
LEL
LEM
LEY
LEYG
LES
LESH
LEPY
LEPS
LER
LEH
LEY-X5
11-LEFS
11-LEJS
25A-
LEC
JXC
LECS
LECS-T
LEC
LECY
모터없음
LAT3

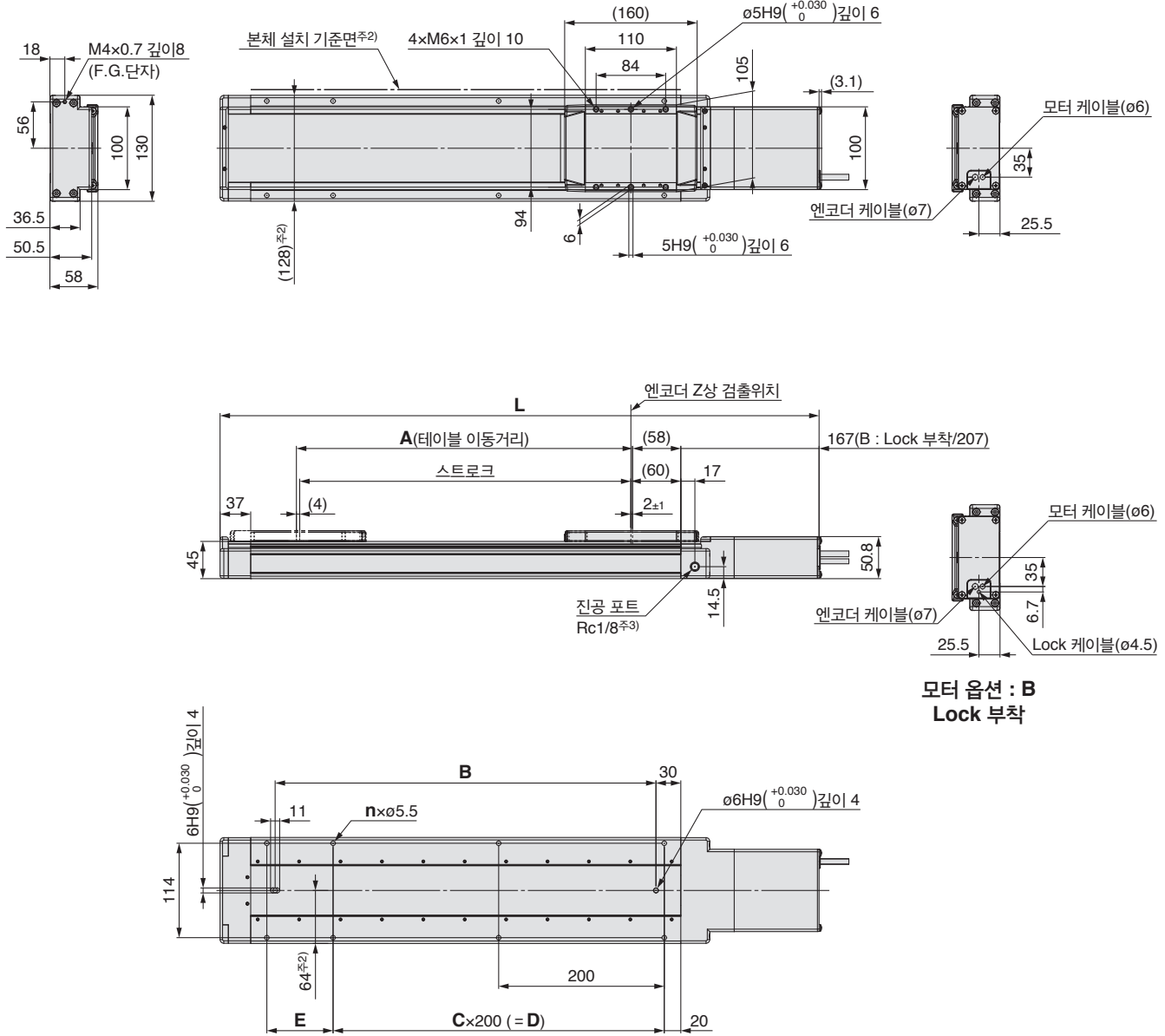
11-LEJS Series

AC 서보 모터

클린 사양

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEJS40

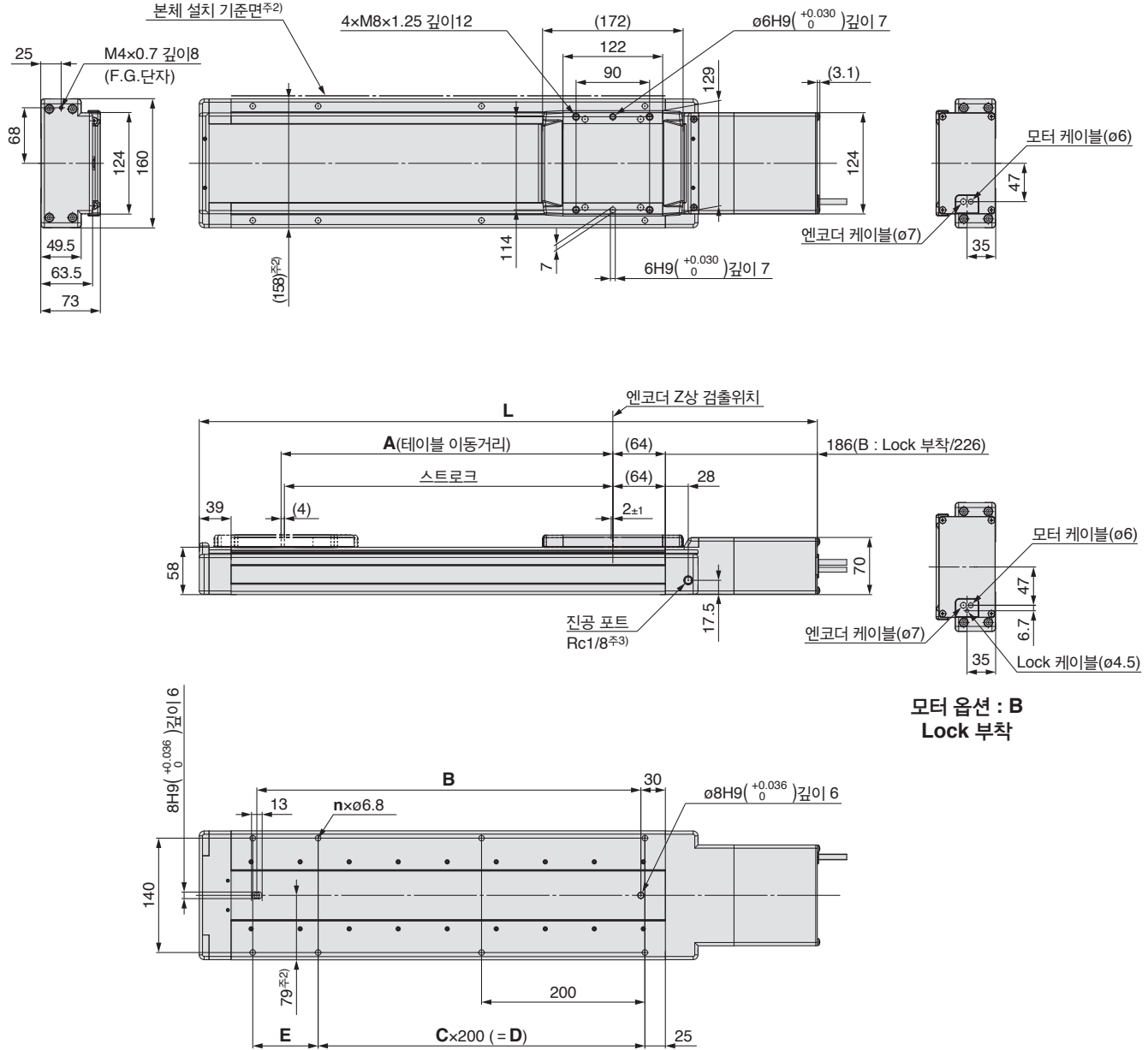


- 주1) 엔드측 스트로크단에서의 Z상 검출위치의 조정은 당사에 문의하여 주십시오.
- 주2) 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 핀을 사용해 주십시오.
또한, R면취 되어 있으므로 핀 높이는 5mm 이상으로 해 주십시오. (추천높이 6mm)
- 주3) 본 그림은 지공 포트 좌측을 나타냅니다.
- 주4) 운전조건, 흡입유량에 따라 발전량이 변화합니다.

형식	L		A	B	n	C	D	E
	Lock 없음	Lock 부착						
11-LEJS40□□□-200□□-□□□□	523.5	563.5	206	260	6	1	200	80
11-LEJS40□□□-300□□-□□□□	623.5	663.5	306	360	6	1	200	180
11-LEJS40□□□-400□□-□□□□	723.5	763.5	406	460	8	2	400	80
11-LEJS40□□□-500□□-□□□□	823.5	863.5	506	560	8	2	400	180
11-LEJS40□□□-600□□-□□□□	923.5	963.5	606	660	10	3	600	80
11-LEJS40□□□-700□□-□□□□	1023.5	1063.5	706	760	10	3	600	180
11-LEJS40□□□-800□□-□□□□	1123.5	1163.5	806	860	12	4	800	80
11-LEJS40□□□-900□□-□□□□	1223.5	1263.5	906	960	12	4	800	180
11-LEJS40□□□-1000□□-□□□□	1323.5	1363.5	1006	1060	14	5	1000	80
11-LEJS40□□□-1200□□-□□□□	1523.5	1563.5	1206	1260	16	6	1200	80

외형치수도/볼 나사 구동

11-LEJS63



- 주1) 엔드측 스트로크단에서의 Z상 검출위치의 조정은 당사에 문의하여 주십시오.
- 주2) 본체 설치 기준면을 사용하여 설치되는 경우에는 핀을 사용해 주십시오.
또한, R면취 되어 있으므로 핀 높이는 5mm 이상으로 해 주십시오. (추천높이 6mm)
- 주3) 본 그림은 지공 포트 좌측을 나타냅니다.
- 주4) 운전조건, 흡입유량에 따라 발전량이 변화합니다.

형식	L		A	B	n	C	D	E
	Lock 없음	Lock 부착						
11-LEJS63□□□-300□□-□□□□	656.5	696.5	306	370	6	1	200	180
11-LEJS63□□□-400□□-□□□□	756.5	796.5	406	470	8	2	400	80
11-LEJS63□□□-500□□-□□□□	856.5	896.5	506	570	8	2	400	180
11-LEJS63□□□-600□□-□□□□	956.5	996.5	606	670	10	3	600	80
11-LEJS63□□□-700□□-□□□□	1056.5	1096.5	706	770	10	3	600	180
11-LEJS63□□□-800□□-□□□□	1156.5	1196.5	806	870	12	4	800	80
11-LEJS63□□□-900□□-□□□□	1256.5	1296.5	906	970	12	4	800	180
11-LEJS63□□□-1000□□-□□□□	1356.5	1396.5	1006	1070	14	5	1000	80
11-LEJS63□□□-1200□□-□□□□	1556.5	1596.5	1206	1270	16	6	1200	80
11-LEJS63□□□-1500□□-□□□□	1856.5	1896.5	1506	1570	18	7	1400	180

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

● 동(Cu), 아연(Zn) 미사용*

※모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버 제외

● 저노점 -70°C 대응

저노점 대응 그리스를 채용

슬라이더 타입

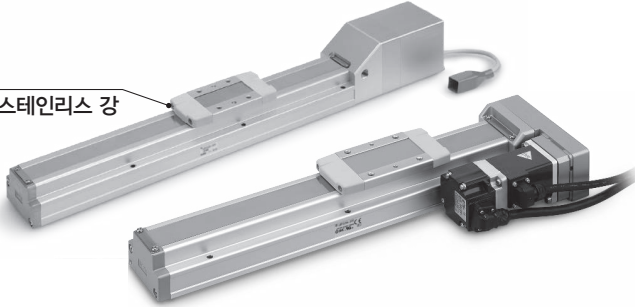
볼 나사 구동 / 25A-LEFS

스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

타입 P.665

볼트류
재질 : 스테인리스 강



AC 서보 모터 타입 P.668,669

모터 종류	사이즈 16	25	32	40
스텝 모터 (서보 DC24V)	●	●	●	●
서보 모터 (DC24V)	●	●	●	●
AC 서보 모터		●	●	●

고강성 슬라이더 타입

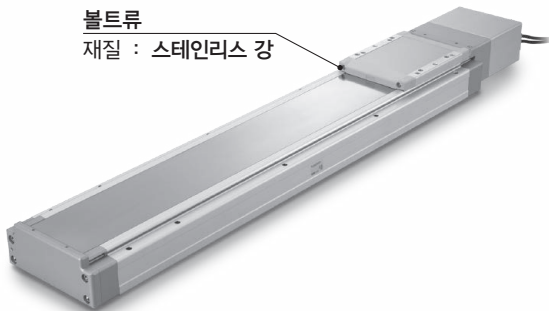
볼 나사 구동 / 25A-LEJS

AC 서보 모터

타입

P.671,672

볼트류
재질 : 스테인리스 강



모터 종류	사이즈 40	63
AC 서보 모터	●	●

로드 타입 / 25A-LEY

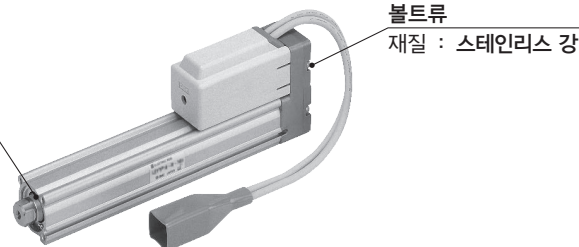
스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

타입

P.673

부시
재질 : 철계 베어링 합금



모터 종류	사이즈 16	25	32	40
스텝 모터 (서보 DC24V)	●	●	●	●
서보 모터 (DC24V)	●	●	●	●

AC 서보 모터

타입 P.677,679

볼트류
재질 : 스테인리스 강

부시
재질 : 철계 베어링 합금



모터 종류	사이즈 25	32
AC 서보 모터	●	●

*모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버는 일부 동·아연 소재를 사용하고 있습니다.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC
- JXC
- LECS
- LECS-T
- LECY
- 모터없음
- LAT3

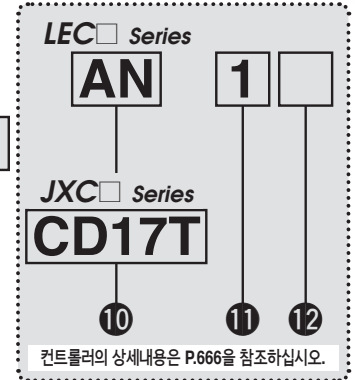
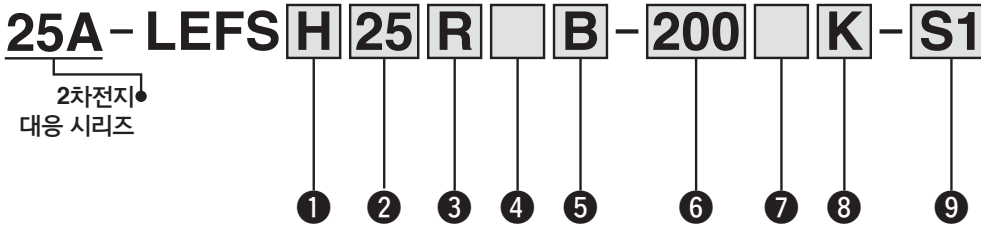
전동 액추에이터/슬라이더 타입 볼나사 구동 **2차 전지 대응**



25A-LEFS Series LEFS16·25·32·40

기종선정방법에 대해서는 P.31를 참조해 주십시오.

형식표시방법



1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

16
25
32
40

3 모터 배치

무기호	스트레이트
R	우측 부착
L	좌측 부착

4 모터종류

기호	모터 종류	적용 사이즈				대응 컨트롤러/드라이버
		LEFS16	LEFS25	LEFS32	LEFS40	
무기호	스텝 모터 (서보 DC24V)	●	●	●	●	LECP6 JXCE1 LECP1 JXC91 LECPA JXCP1 LECPMJ JXCD1 JXCL1 JXCM1 JXC51 JXC61
A	서보 모터 (DC24V)	●	●	-	-	LECA6

5 리드 [mm]

기호	LEFS16	LEFS25	LEFS32	LEFS40
A	10	12	16	20
B	5	6	8	10

6 스트로크*1 [mm]

스트로크	사이즈	비고	
		대응 스트로크	
50~500	16	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500	
50~600	25	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500,550,600	
50~800	32	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500,550,600,650,700,750,800	
150~1000	40	150,200,250,300,350,400,450,500,550,600,650,700,750,800,850,900,950,1000	

7 모터 옵션

무기호	Lock 없음
B	Lock 부착

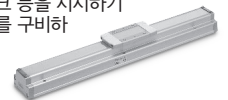
8 위치결정 핀 구멍

무기호	하우징B 밀면 ※2	
K	몸체 밀면 2곳	

9 액추에이터 케이블 종류·길이*4

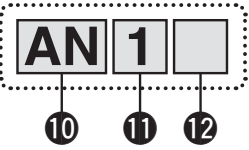
표준 케이블	[m]	로봇 케이블	[m]
무기호	없음	R1	1.5
S1	1.5※6	RA	10※3
S3	3※6	R3	3
S5	5※6	RB	15※3
		R5	5
		RC	20※3
		R8	8※3

서포트 가이드/LEFG Series
오버행량이 많은 워크 등을 지지하기
위한 서포트 가이드를 구비하
였습니다. P.109



오토스위치에 대해서는 P.161~164를 참조해 주십시오.

LEC Series (상세내용은 P.667 참조)



10 컨트롤러/드라이버 종류^{※5}

무기호	컨트롤러/드라이버 없음	
6N	LECP6/LECA6	NPN
6P	(스텝 데이터 입력 타입)	PNP
1N	LECP1 ^{※6}	NPN
1P	(무프로그래밍 타입)	PNP
MJ	LECPMJ ^{※6 ※7}	-
	(CC-Link 직접 입력 타입)	
AN	LECPA ^{※6 ※8}	NPN
AP	(펄스 입력 타입)	PNP

11 I/O 케이블 길이^{※9}, 통신플러그

무기호	케이블 없음 (통신 플러그 커넥터 없음) ^{※11}
1	1.5 m
3	3m ^{※10}
5	5m ^{※10}
S	스트레이트형 통신 플러그 커넥터 ^{※11}
T	T분기형 통신 플러그 커넥터 ^{※11}

12 컨트롤러/드라이버 설치방법

무기호	나사 설치형 DIN 레일 장착형 ^{※12}
D	



JXC Series (상세내용은 P.667 참조)

10 컨트롤러 유무

무기호	컨트롤러 없음
C□1□□	컨트롤러 부속



인터페이스
(통신 프로토콜/입출력)

E	EtherCAT [®]	L	IO-Link
9	EtherNet/IP [™]	M	CC-Link Ver1.10
P	PROFINET	5	Parallel 입력(NPN)
D	DeviceNet [™]	6	Parallel 입력(PNP)

컨트롤러 장착방법

7	나사 설치형
8 ^{※12}	DIN 레일 장착형

단축용



통신 플러그 커넥터 I/O 케이블^{※13}

기호	종류	대상 인터페이스
무기호	부속품 없음	-
S	스트레이트형 통신플러그 커넥터	DeviceNet [™]
T	T분기형 통신플러그 커넥터	CC-Link Ver1.10
1	I/O 케이블(1.5m)	Parallel 입력(NPN)
3	I/O 케이블(3m)	Parallel 입력(PNP)
5	I/O 케이블(5m)	

- ※1 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.
- ※2 설치방법은 P.166의 본체 설치예를 참조하십시오.
- ※3 주문생산(로봇 케이블만 대응)
- ※4 표준 케이블은 고정부에서 사용해 주십시오.
가동부에서 사용하는 경우는 로봇 케이블을 선정하여 주십시오.
액추에이터 케이블만 필요한 경우는 P.758, 759를 확인해 주십시오.
- ※5 컨트롤러/드라이버 상세 및 대응 모터에 대해서는 다음 페이지의 대응 컨트롤러/드라이버 표를 참조해 주십시오.
- ※6 모터 종류 "스텝 데이터"만 대응.
- ※7 CE에 대응하고 있지 않습니다.
- ※8 펄스 열 신호가 오픈 콜렉터일 때는 전류제한저항(LEC-PA-R-□) P.736을 별도 주문하시기 바랍니다.

- ※9 컨트롤러/드라이버 종류에서 "컨트롤러/드라이버 없음"을 선택한 경우, I/O 케이블은 선택할 수 없습니다. I/O 케이블이 필요한 경우는 P.713(LECP6/LECA6용), P.724(LECP1용), P.736(LECPA용)을 확인해 주십시오.
- ※10 컨트롤러/드라이버 종류 "펄스 입력 타입"의 경우, 펄스 입력이 차동일 때만 사용 가능. 오픈 콜렉터일 때는 1.5m일 때만 사용 가능.
- ※11 LECPMJ의 경우, I/O케이블이 부속되지 않으므로 "무기호", "S", "T"만 선택 가능.
- ※12 DIN 레일은 부속되지 않습니다. 별도 주문하여 주십시오.
- ※13 DeviceNet[™], CC-Link, Parallel 입력 이외의 경우는 「무기호」를 선택해 주십시오.
DeviceNet[™], CC-Link는 「무기호」, 「S」, 「T」에서 선택해 주십시오.
Parallel 입력은 「무기호」, 「1」, 「3」, 「5」에서 선택해 주십시오.

주의

[CE 대응품에 대하여]

- EMC의 적합성 확인은 전동 액추에이터 LEF 시리즈와 컨트롤러 LEC/JXC 시리즈를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다.
EMC는 전동 액추에이터를 조합한 고객의 장치-제어반의 구성이나 기타 전기 기기와의 배치, 배선 관계에 따라 변화되므로, 고객의 장치에서 사용되는 설치 환경에서의 적합성은 확인할 수 없습니다. 따라서, 고객님의게서 최종적으로 기계 장치를 전체적으로 조합하여 EMC의 적합성을 확인해 주실 필요가 있습니다.
- 서보 모터(DC24V) 사양은 노이즈 필터 세트(LEC-NFA)를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다.
노이즈 필터 세트에 대해서는 P.713을 참조해 주십시오. 설치에 대해서는 LECA 취급설명서를 확인해 주십시오.
- CC-Link 직접 입력 타입(LECPMJ)은 CE에 대응하지 않습니다.

[UL 대응품(LEC 시리즈의 경우)]

UL에 적합한 경우, 조합하는 직류 전원은 UL1310에 따르는 Class 2 전원 유니트를 사용해 주십시오.

액추에이터와 컨트롤러는 세트입니다.

컨트롤러와 액추에이터의 조합이 올바른지 반드시 확인해 주십시오.

〈사용 전에 반드시 하기를 확인하여 주십시오.〉

- "액추에이터("25A-" 이후의 품번)"와 "컨트롤러 기저 액추에이터 품번"의 일치
- Parallel 입출력 사양(NPN-PNP)

LEFS25RA-400

NPN



※사용에 관해서는 취급설명서를 참조해 주십시오.
취급설명서는 당사 홈페이지에서 다운로드 하실 수 있습니다.
<https://www.smckorea.co.kr>







25A-LEFS Series







스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

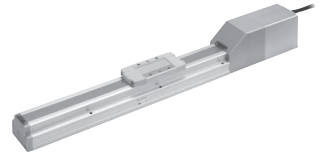
2차 전지 대응

대응 컨트롤러/드라이버표

종류	EtherCAT® 직접 입력 타입 	EtherNet/IP™ 직접 입력 타입 	PROFINET 직접 입력 타입 	DeviceNet™ 직접 입력 타입 	IO-Link 직접 입력 타입 	CC-Link 직접 입력 타입 
시리즈	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1
특징	EtherCAT® 직접 입력	EtherNet/IP™ 직접 입력	PROFINET 직접 입력	DeviceNet™ 직접 입력	IO-Link 직접 입력	CC-Link 직접 입력
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)					
최대 스텝 데이터 수	64점					
전원전압	DC24V					
참조 페이지	P.741					

종류	스텝 데이터 입력 타입 	스텝 데이터 입력 타입 	무프로그램 타입 	펄스 입력 타입 	스텝 데이터 입력 타입 LECP6 시리즈는 신 타입인 JXC51/61 로 모델 체인지하였습니다. JXC51/61 시리즈를 선정해 주십시오. 	CC-Link 직접 입력 타입 LECPMJ 시리즈는 신 타입인 JXCM1로 모델 체인지하였습니다. JXCM1 시리즈를 선정해 주십시오. 
시리즈	JXC51 JXC61	LECA6	LECP1	LECPA	LECP6	LECPMJ
특징	Parallel 입출력	수치(스텝 데이터) 입력 표준 컨트롤러	PC·티칭박스를 사용하지 않고 동작(스텝 데이터) 설정	펄스열 신호로 동작	수치(스텝 데이터) 입력 표준 컨트롤러	CC-Link 직접 입력
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)	서보 모터 (DC24V)	스텝 모터 (서보 DC24V)			
최대 스텝 데이터 수	64점		14점	—	64점	
전원전압	DC24V					
참조 페이지	P.706-1	P.707	P.719	P.731	P.707	P.737

전동 액추에이터/슬라이더 타입 볼나사 구동 2차 전지 대응



25A-LEFS Series LEFS25·32·40

기중선정방법에 대해서는 P.39를 참조해 주십시오.



LECY□ Series ▶ P.669

형식표시방법

25A-LEFS **H** **32** **R** **S3** **B** - **200** **K** - **S** **2** **A2**

2차 전지 대응 시리즈

1 정도	2 사이즈	3 모터 배치	5 리드 [mm]	6 스트로크 [mm]	7 모터 옵션
무기호 기본형 H 고정도형	25 32 40	무기호 스트레이트 R 우측 부착 L 좌측 부착	기호 25A-LEFS25 25A-LEFS32 25A-LEFS40 A 12 16 20 B 6 8 10	50 50 ? ? 1000 1000	무기호 Lock 없음 B Lock 부착

4 모터종류

기호	종류	출력(W)	액추에이터 사이즈	대응 드라이버	UL 대응
S2 *1	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	100	25	LECSA□-S1	—
S3		200	32	LECSA□-S3	—
S4		400	40	LECSA□-S4	—
S6 *1	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECSB□-S5 LECS□-S5 LECS□-S5	—
S7		200	32	LECSB□-S7 LECS□-S7 LECS□-S7	—
S8		400	40	LECSB2-S8 LECS□-S8 LECS□-S8	—
T6 *2		100	25	LECSB2-T5 LECS□-T5 LECS□-T5	●
T7	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	200	32	LECSB2-T7 LECS□-T7 LECS□-T7	●
T8		400	40	LECSB2-T8 LECS□-T8 LECS□-T8	●

*1 모터 종류 : S2, S6만 해당. 대응 드라이버 품번 말미가 S1, S5가 되므로 주의해 주십시오.

*2 모터 종류 T6일 경우, 대응 드라이버 품번 끝이 T5가 되므로 주의해 주십시오.

스트로크 대응표

형식	스트로크 (mm)																제작 가능 스트로크 범위 [mm]				
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800		850	900	950	1000
25A-LEFS25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	50~600
25A-LEFS32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	50~800
25A-LEFS40	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	150~1000

*표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사여 확인해 주십시오.

대응 드라이버

드라이버 종류	펄스 입력 타입/ 포저셔닝 타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ/H 타입
시리즈	LECSA	LECSB	LECS□	LECS□	LECSB-T	LECS□-T	LECS□-T
포인트 테이블 수(점)	최대 7	—	최대 255(2국 점유 시)	—	최대 255	최대 255(2국 점유 시)	—
펄스 입력	○	○	—	—	○	—	—
네트워크 대응	—	—	CC-Link	SSCNETⅢ	—	CC-Link	SSCNETⅢ/H
제어 엔코더	인크리멘탈 17bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더
통신기능	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신
전원전압(V)	AC100_120V(50/60Hz), AC200_230V(50/60Hz)			—	AC200~240V(50/60Hz)	AC200~230V(50/60Hz)	AC200~240V(50/60Hz)
참조 페이지	P.777						

*모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버는 동-아연 부재를 사용하고 있습니다.

8 위치결정 핀 구멍

무기호	하우징B 밀면*	
K	몸체 밀면 2곳	

*설치방법은 P.166의 본체 설치예를 참조하십시오

10 케이블 길이 * [m]

무기호	케이블 없음
2	2
5	5
A	10

*엔코더/모터/Lock 케이블 공통

12 I/O 케이블 길이 [m] *3

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*3 드라이버 종류에서 "드라이버 없음"을 선택한 경우, "무기호 : 케이블 없음"만 선택 가능합니다. I/O케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오. (P.797 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다.)

*상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

9 케이블 종류 *1, *2

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블 (내굴곡 케이블)

*1 케이블은 모터 케이블과 엔코더 케이블이 부족됩니다. (모터 옵션이 Lock 부착인 경우, Lock 케이블도 부족됩니다.)

*2 각 케이블의 표준 커넥터 방향은
□ 병렬 부착 : 「축측(A)」
□ 스트레이트 : 「반축측(B)」입니다.

11 드라이버 종류

무기호	대응 드라이버	전원전압(V)	사이즈			UL 대응
			25	32	40	
A1	LECSA1-S□	100~120	●	●	●	—
A2	LECSA2-S□	200~230	●	●	●	—
B1	LECSB1-S□	100~120	●	●	●	—
B2	LECSB2-S□	200~230	●	●	●	—
C1	LECS□1-S□	100~120	●	●	●	—
C2	LECS□2-S□	200~230	●	●	●	—
S1	LECS□1-T□	100~120	●	●	●	—
S2	LECS□2-T□	200~230	●	●	●	—

*드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블은 부족됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

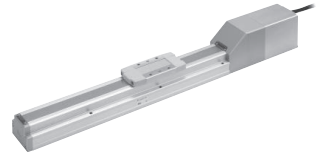
예) S2S2 : 표준 케이블(2m)+드라이버(LECS□2)

S2 : 표준 케이블(2m)

무기호 : 케이블 /드라이버 없음

*25A-의 사양, 외형치수는 표준품과 동일합니다.

전동 액추에이터/슬라이더 타입 볼나사 구동 **2차 전지 대응**



25A-LEFS Series LEFS25·32·40



기종선정방법에 대해서는 P.47를 참조해 주십시오.

LECS□ Series ▶ P.668

형식표시방법

25A-LEFS **H** **32** **R** **V7** **B** - **200** **K** - **S** **2** **M2**

2차 전지 대응 시리즈

1 정도	2 사이즈	3 모터 배치	5 리드 [mm]	6 스트로크 [mm]	7 모터 옵션
무기호 기본형 H 고정도형	25 32 40	무기호 스트레이트 R 우측 부착 L 좌측 부착	기호 LEFS25 LEFS32 LEFS40 A 12 16 20 B 6 8 10	50 50 ? ? 1000 1000	무기호 Lock 없음 B Lock 부착

*상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

4 모터종류

기호	종류	출력 [W]	사이즈	대응 드라이버
V6 *	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECYM2-V5/LECYU2-V5
V7		200	32	LECYM2-V7/LECYU2-V7
V8		400	40	LECYM2-V8/LECYU2-V8

*모터 종류 V6만 해당, 대응 드라이버 품번 끝이 V5가 되므로 주의해 주십시오.

12 I/O 케이블 길이 [m] *3

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*3 드라이버 종류에서 "드라이버 없음"을 선택한 경우, "무기호 : 케이블 없음"만 선택 가능합니다.
I/O케이블이 필요한 경우는 P.808을 확인해 주십시오.
(P.808 : 옵션품의 페이지를 나타냅니다)

8 위치결정 핀 구멍

무기호	하우징B 밀면*	하우징B 밀면
K	몸체 밀면 2곳	몸체 밀면

*설치방법은 P.166의 분체 설치 예를 참조하십시오

10 케이블 길이*[m]

무기호	케이블 없음
3	3
5	5
A	10
C	20

*엔코더/모터/Lock 케이블 공통

9 케이블 종류 *1, *2

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블 (내굴곡 케이블)

*1 케이블은 모터 케이블과 엔코더 케이블이 부착됩니다. (모터 옵션이 Lock 부착인 경우, Lock 케이블도 부착됩니다.)

*2 각 케이블의 표준 커넥터 방향은
□ 병렬 부착 : 「축축(A)」
• 스트레이트 : 「반축축(B)」입니다.

11 드라이버 종류

	대응 드라이버	전원전압 [V]
무기호	드라이버 없음	-
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

스트로크 대응표

형식	스트로크 (mm)														제작 가능 스트로크 범위 [mm]							
	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700		750	800	850	900	950	1000	
25A-LEFS25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-	-	-	-	50~600	
25A-LEFS32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	50~800
25A-LEFS40	-	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	150~1000

*표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.

*25A-의 사양, 외형치수는 표준품과 동일합니다.

대응 드라이버

드라이버 종류	MECHATROLINK-Ⅱ 타입	MECHATROLINK-Ⅲ 타입
시리즈	LECYM	LECYU
네트워크 대응	MECHATROLINK-Ⅱ	MECHATROLINK-Ⅲ
제어 엔코더	엡솔루트 20bit 엔코더	
통신기기	USB 통신, RS-422 통신	
전원전압(V)	AC200~230V(50/60Hz)	
참조 페이지	P.801	

*모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버는 동-아연 부재를 사용하고 있습니다.

- LAT3
- 포터없음
- LECY □
- LECS □
LECS □-T
- JXC □
- LEC □
- 25A-
- 11-LEJS
- 11-LEFS
- LEY-X5
- LEH
- LER
- LEPY
LEPS
- LES
LESH
- LEY
LEYG
- LEM
- LEL
- LEJS
LEJB
- LEFS
LEFB

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입 볼나사 구동 2차 전지 대응

25A-LEJS Series LEJS40·63



기중선정방법에 대해서는 P.175를 참조해 주십시오.

LECY□ Series ▶ P.672

형식표시방법

25A-LEJS H 40 S2 A - 500 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □

2차 전지 대응시리즈

1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

40
63

5 스트로크 [mm] ※3

200
?
1500

※3 상세 내용은 하기를 참조해 주십시오.

6 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착

7 케이블 종류 ※5, ※6, ※7

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡 케이블)

※6 모터 케이블 / 엔코더 케이블이 부족됩니다. (모터 옵션이 Lock 부착 인 경우, Lock 케이블도 부족됩니다.)

※7 각 케이블의 표준 커넥터 방향은, 「축축(A)」입니다.

3 모터 종류

기호	종류	출력 [W]	액추에이터 사이즈	대응 드라이버※3	UL 대응
S2※1	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	100	40	LECSA□-S1	—
S3	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	200	63	LECSA□-S3	—
S6※1	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	40	LECSB□-S5 LECS□-S5 LECSS□-S5	—
S7	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	200	63	LECSB□-S7 LECS□-S7 LECSS□-S7	—
T6※2	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	40	LECSB2-T5 LECS□2-T5	—
				LECSS2-T5	●
				LECSB2-T7 LECS□2-T7	—
T7	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	200	63	LECSB2-T7 LECS□2-T7	—
				LECSS2-T7	●

※1 모터 종류 S2, S6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 S1, S5가 되므로 주의해 주십시오.

※2 모터 종류 T6일 경우, 대응 드라이버 품번 끝이 T5가 되므로 주의해 주십시오.

8 케이블 길이 [m] ※5, ※8

무기호	케이블 없음
2	2 m
5	5 m
A	10 m

※8 모터 케이블 / 엔코더 케이블 / Lock 케이블 공통입니다.

4 리드 [mm]

기호	25A-LEJS40	25A-LEJS63
H	24	30
A	16	20
B	8	10

9 드라이버 종류 ※5

무기호	대응 드라이버	전원전압(V)	UL 대응
	드라이버 없음	—	—
A1	LECSA1-S□	100~120	—
A2	LECSA2-S□	200~230	—
B1	LECSB1-S□	100~120	—
B2	LECSB2-S□	200~230	—
	LECSB2-T□	200~240	—
C1	LECS□1-S□	100~120	—
C2	LECS□2-S□	200~230	—
	LECSS2-T□		—
S1	LECSS1-S□	100~120	—
S2	LECSS2-S□	200~230	—
	LECSS2-T□		●

※5 드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블이 부족됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

예)
S2S2 : 표준케이블(2m) + 드라이버(LECSS2)
S2 : 표준 케이블(2m)
무기호 : 케이블 / 드라이버 없음

10 I/O 케이블 길이 [m] ※9

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

※9 드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다.

I/O 케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오.

스트로크 대응표 ※4

형식	스트로크 (mm)										
	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
25A-LEJS40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—
25A-LEJS63	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

※4 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.

오토스위치에 대해서는 P.681을 참조해 주십시오.

※25A-의 사양, 외형치수는 표준품과 동일합니다.

대응 드라이버

드라이버 종류	펄스 입력 타입 / 포지셔닝 타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ/H 타입
시리즈	LECSA	LECSB	LECS□	LECSS	LECSB-T	LECS□-T	LECSS-T
포인트 테이블 수(점)	최대 7	—	최대 255	—	최대 255	최대 255(2극 점유 시)	—
펄스 입력	○	○	—	—	○	—	—
네트워크 대응	—	—	CC-Link	SSCNETⅢ	—	CC-Link	SSCNETⅢ/H
제어 엔코더	인크리멘탈 17bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더
통신기능	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신
전원전압(V)	AC100~120V(50/60Hz) AC200~230V(50/60Hz)				AC200~240V(50/60Hz) AC200~230V(50/60Hz) AC200~240V(50/60Hz)		
참조 페이지	P.777						

※모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버는 동-아연 부재를 사용하고 있습니다.

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입 볼나사 구동 2차 전지 대응

25A-LEJS Series LEJS40·63



- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- JXC□
- LECS□
- LECS□-T
- LECY□
- 모터없음
- LAT3

기중선정방법에 대해서는 P.186를 참조해 주십시오.

LECS□ Series ▶ P.671

형식표시방법

25A-LEJS H 40 V6 A - 500 □ □ □ □ □ □ □ □ □ □

2차 전지 대응시리즈

1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

40
63

3 모터종류*1

기호	종류	출력 [W]	액추에이터 사이즈	대응 드라이버
V6	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	40	LECYM2-V5 LECYU2-V5
V7	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	200	63	LECYM2-V7 LECYU2-V7

*1 모터 종류 V6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 V5가 되므로 주의해 주십시오.

4 리드 [mm]

기호	25A-LEJS40	25A-LEJS63
H	24	30
A	16	20
B	8	10

5 스트로크 [mm] *3

200
?
1500

*3 상세 내용은 하기를 참조해 주십시오.

6 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착

7 케이블 종류 *5, *6, *7

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡 케이블)

*6 모터 케이블 / 엔코더 케이블이 부착됩니다. (모터 옵션이 Lock 부착인 경우, Lock 케이블도 부착됩니다.)

*7 각 케이블의 표준 커넥터 방향은, 「축축(A)」입니다.

8 케이블 길이 [m] *5, *8

무기호	케이블 없음
3	3
5	5
A	10
C	20

*8 모터 케이블 / 엔코더 케이블 / Lock 케이블 공통입니다.

9 드라이버 종류 *5

	대응 드라이버	전원전압 [V]
무기호	드라이버 없음	-
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

*5 드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블은 부착됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

예)

S2S2 : 표준 케이블(2m) + 드라이버(LECSS2)

S2 : 표준 케이블(2m)

무기호 : 케이블 / 드라이버 없음

10 I/O 케이블 길이 [m] *9

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*9 드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다.

I/O케이블이 필요한 경우는 P.808을 확인해 주십시오.

스트로크 대응표 *4

형식	스트로크 (mm)											
	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	
25A-LEJS40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-
25A-LEJS63	-	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

*4 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.

무접점 오토스위치는 별도 주문해야 합니다. 오토스위치에 대해서는 P.681을 참조해 주십시오.

적용 오토스위치

D-M9N(V)-900, D-M9P(V)-900, D-M9B(V)-900

D-M9NW(V)-900, D-M9PW(V)-900, D-M9BW(V)-900

*25A-의 사양, 외형치수는 표준품과 동일합니다.

대응 드라이버

드라이버 종류	MECHATROLINK-II 타입	MECHATROLINK-III 타입
시리즈	LECYM	LECYU
네트워크 대응	MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-III
제어 엔코더	엡솔루트 20bit 엔코더	
통신기기	USB 통신, RS-422 통신	
전원전압(V)	AC200~230V(50/60Hz)	
참조 페이지	P.801	

*모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버는 동-아연 부재를 사용하고 있습니다.

전동 액추에이터/ 로드 타입

2차 전지 대응

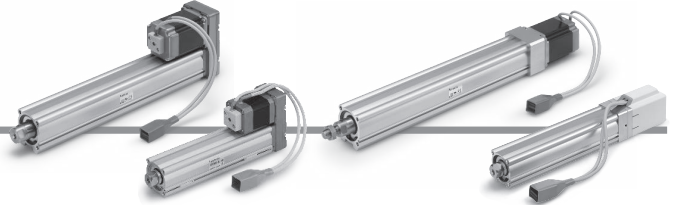
25A-LEY Series LEY16·25·32·40



기종선정방법에 대해서는 P.299를 참조해 주십시오.

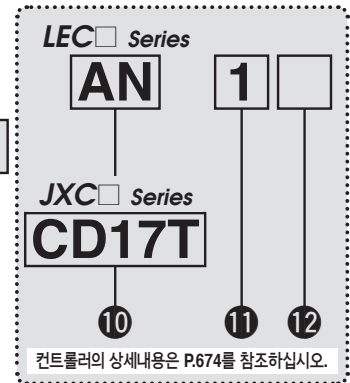
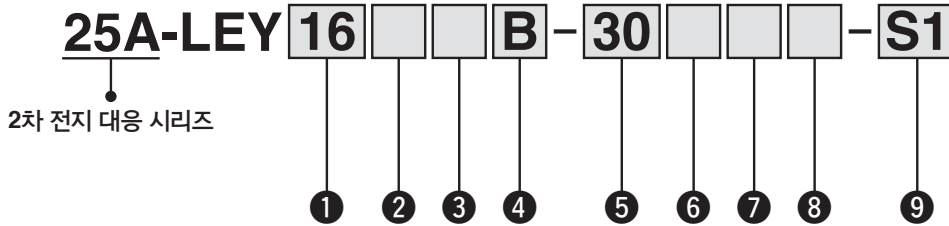
내진·방적사양▶P.611

형식표시방법



모터 배치 : 병렬 부착

모터 배치 : 스트레이트



1 사이즈

16
25
32
40

2 모터 배치

무기호	위측 부착
R	우측 부착
L	좌측 부착
D	스트레이트

3 모터종류

기호	모터 종류	적용 사이즈			대응 컨트롤러/ 드라이버
		LEY16	LEY25	LEY32/40	
무기호	스텝 모터 (서보 DC24V)	●	●	●	LECP6 JXCE1 JXCM1 LECP1 JXC91 JXC51 LECPA JXCP1 JXC61 LECPMJ JXCD1 JXCL1
A	서보 모터 (DC24V)	●	●	—	LECA6

4 리드 [mm]

기호	LEY16	LEY25	LEY32/40
A	10	12	16
B	5	6	8
C	2.5	3	4

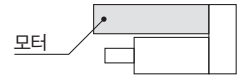
5 스트로크 [mm]

기호	스트로크
30	30
?	?
500	500

* 상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오

6 모터 옵션*2

무기호	없음
C	커버 부착
W	Lock-커버 부착



7 로드선단나사

무기호	로드선단 암나사
M	로드선단 수나사 (로드선단너트 1개 부속)

8 설치지형식*5

기호	종류	모터 배치	
		병렬 부착	스트레이트
무기호	단면 탭/ 몸체 밀면 탭*6	●	●
L	푸트형	●	—
F	로드측 플랜지형*6	●*8	●
G	헤드측 플랜지형*6	●*9	—
D	2산 클레비스형*7	●	—

9 액추에이터 케이블 종류·길이*11

표준 케이블	무기호	길이 [m]	로봇 케이블 [m]			
			R1	R3	R5	R8
표준 케이블	없음		1.5	3	5	8
S1	1.5*12		10*10	15*10	20*10	
S3	3*12					
S5	5*12					

25A-용 지지금구/ 부품품번*4

적용 사이즈	푸트형*3	플랜지형	2산 클레비스형
16	25-LEY-L016	25-LEY-F016	25-LEY-D016
25	25-LEY-L025	25-LEY-F025	25-LEY-D025
32·40	25-LEY-L032	25-LEY-F032	25-LEY-D032
표면 처리	RAYDENT®	RAYDENT®	도장 (사이즈 16만 무전해 니켈도금)

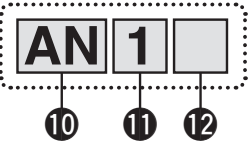
무접점 오토스위치는 별도 주문해야 합니다.
오토스위치에 대해서는 P.681을 참조해 주십시오.

적용 오토스위치
D-M9N(V)-900, D-M9P(V)-900, D-M9B(V)-900
D-M9NW(V)-900, D-M9PW(V)-900, D-M9BW(V)-900

스트로크 대응표*1

형식	스트로크 (mm)											제작 가능 범위
	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	
25A-LEY16	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	10~300
25A-LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	15~400
25A-LEY32/40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20~500

LEC Series (상세내용은 P.675 참조)



10 컨트롤러/드라이버 종류 *12

무기호	컨트롤러/드라이버 없음	
6N	LECP6/LECA6	NPN
6P	(스텝 데이터 입력 타입)	PNP
1N	LECP1 *13	NPN
1P	(무프로그램 타입)	PNP
MJ	LECPMJ *13 *14	-
	(CC-Link 직접 입력 타입)	
AN	LECPA *13 *15	NPN
AP	(펄스 입력 타입)	PNP

11 I/O 케이블 길이 *16, 통신플러그

무기호	케이블 없음 (통신 플러그 커넥터 없음) *18
1	1.5 m
3	3m *17
5	5m *17
S	스트레이트형 통신 플러그 커넥터 *18
T	T분기형 통신 플러그 커넥터 *18

12 컨트롤러/드라이버 설치방법

무기호	나사 설치형 DIN 레일 장착형 *19
D	



JXC Series (상세내용은 P.675 참조)

10 컨트롤러 유무

무기호	컨트롤러 없음
C□1□□	컨트롤러 부속



인터페이스 (통신 프로토콜/입출력)		컨트롤러 장착방법	
E	EtherCAT®	L	IO-Link
9	EtherNet/IP™	M	CC-Link Ver1.10
P	PROFINET	5	Parallel 입력(NPN)
D	DeviceNet™	6	Parallel 입력(PNP)

무기호	종류	대상 인터페이스
S	스트레이트형 통신플러그 커넥터	DeviceNet™
T	T분기형 통신플러그 커넥터	CC-Link Ver1.10
1	I/O 케이블(1.5m)	Parallel 입력(NPN) Parallel 입력(PNP)
3	I/O 케이블(3m)	
5	I/O 케이블(5m)	



통신 플러그 커넥터 I/O 케이블 *20

기호	종류	대상 인터페이스
무기호	부속품 없음	-
S	스트레이트형 통신플러그 커넥터	DeviceNet™
T	T분기형 통신플러그 커넥터	CC-Link Ver1.10
1	I/O 케이블(1.5m)	Parallel 입력(NPN) Parallel 입력(PNP)
3	I/O 케이블(3m)	
5	I/O 케이블(5m)	

- *1 표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인하여 주십시오.
- *2 사이즈 16/40의 30스트로크 이하는 「모터 배치: □ 병렬 부착」에서 「Lock 부착」 또는 「Lock-커버 부착」을 선택한 경우, 모터가 몸체단보다 돌출되어 있습니다. 워크 등의 간섭을 확인한 후 선정하십시오.
- *3 푸트 금구를 주문할 때, 액추에이터 1대분의 경우에는 수량을 2개 주문해 주십시오.
- *4 각 금구에 부속되는 부품은 하기와 같습니다.
푸트-플랜지/본체 설치용 볼트
2산 클레비스/클레비스용 핀, 축용 C형 스톱링, 본체 설치용 볼트
- *5 설치지침은 동봉 출하(미조립)입니다.
- *6 수평 한쪽 지지로 「로드축 플랜지형」, 「헤드축 플랜지형」 및 「단면 탭」 설치할 때에는 이하의 스트로크 제한 내에서 사용하십시오.
- *7 「2산 클레비스형」, 설치를 할 때는 아래의 스트로크 제한 내에서 사용하십시오.
· LEY16 : 200 이하 · LEY25 : 200 이하 · LEY32/40 : 200 이하
- *8 LEY16/40은 스트로크 "30"이면서 모터 옵션 "Lock 부착", "Lock·커버 부착"의 경우 「로드축 플랜지형」에 대응할 수 없습니다.
- *9 LEY32/40의 헤드축 플랜지형은 대응할 수 없습니다.
- *10 주문생산(로봇 케이블만 대응)

- *11 표준 케이블은 고정부에서 사용해 주십시오.
가동부에서 사용하는 경우는 로봇 케이블을 선정하여 주십시오.
액추에이터 케이블만 필요한 경우는 P.758, 759를 확인해 주십시오.
- *12 컨트롤러/드라이버 상세 및 대응 모터에 대해서는 다음 페이지의 대응 컨트롤러/드라이버 표를 참조해 주십시오.
- *13 모터 종류 "스텝 데이터"만 대응.
- *14 CE에 대응하고 있지 않습니다.
- *15 펄스열 신호가 오픈 클렉터일 때는 전류제한저항(LEC-PA-R-□) P.736을 별도 주문하시기 바랍니다.
- *16 컨트롤러/드라이버 종류에서 "컨트롤러/드라이버 없음"을 선택한 경우, I/O 케이블은 선택할 수 없습니다. I/O 케이블이 필요한 경우는 P.713(LECP6 / LECA6용), P.724(LECP1용), P.736(LECPA용)을 확인해 주십시오.
- *17 컨트롤러/드라이버 종류 "펄스 입력 타입"의 경우, 펄스 입력이 차동일 때만 사용 가능. 오픈 클렉터일 때는 1.5m일 때만 사용 가능.
- *18 LECPMJ의 경우, I/O케이블이 부속되지 않으므로 "무기호", "S", "T"만 선택 가능.
- *19 DIN 레일은 부속되지 않습니다. 별도 주문하여 주십시오.
- *20 DeviceNet™, CC-Link, Parallel 입력 이외의 경우는 「무기호」를 선택해 주십시오.
DeviceNet™, CC-Link는 「무기호」, 「S」, 「T」에서 선택해 주십시오.
Parallel 입력은 「무기호」, 「1」, 「3」, 「5」에서 선택해 주십시오.

주의

【CE 대응품에 대하여】

- EMC의 적합성 확인은 전동 액추에이터 LEY 시리즈와 컨트롤러 LEC/JXC 시리즈를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다.
EMC는 전동 액추에이터를 조합한 고객의 장치-제어반의 구성이나 기타 전기 기기와의 배치, 배선 관계에 따라 변화하므로, 고객의 장치에서 사용되는 설치 환경에서의 적합성은 확인할 수 없습니다. 따라서, 고객님의 최종적으로 기계-장치를 전체적으로 조합하여 EMC의 적합성을 확인해 주실 필요가 있습니다.
- 서보 모터(DC24V) 사양은 노이즈 필터 세트(LEC-NFA)를 조합하여 확인 시험을 실시하고 있습니다.
노이즈 필터 세트에 대해서는 P.713을 참조해 주십시오. 설치에 대해서는 LECA 취급설명서를 확인해 주십시오.
- CC-Link 직접 입력 타입(LECPMJ)은 CE에 대응하지 않습니다.

【UL 대응품(LEC 시리즈의 경우)】

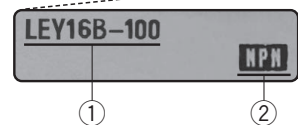
UL에 적합한 경우, 조합하는 직류 전원은 UL1310에 따르는 Class 2 전원 유닛을 사용해 주십시오.

액추에이터와 컨트롤러는 세트입니다.

컨트롤러와 액추에이터의 조합이 올바른지 반드시 확인해 주십시오.

〈사용 전에 반드시 하기를 확인하여 주십시오.〉

- "액추에이터("25A-" 이후의 품번)"와 "컨트롤러 기종 액추에이터 품번"의 일치
- Parallel 입출력 사양(NPN-PNP)



*사용에 관해서는 취급설명서를 참조해 주십시오.
취급설명서는 당사 홈페이지에서 다운로드 하실 수 있습니다.
<https://www.smckorea.co.kr>







25A-LEY Series







스텝 모터(서보 DC24V)

서보 모터(DC24V)

2차 전지 대응

대응 컨트롤러/드라이버표

종류	EtherCAT® 직접 입력 타입 	EtherNet/IP™ 직접 입력 타입 	PROFINET 직접 입력 타입 	DeviceNet™ 직접 입력 타입 	IO-Link 직접 입력 타입 	CC-Link 직접 입력 타입 
시리즈	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1
특징	EtherCAT® 직접 입력	EtherNet/IP™ 직접 입력	PROFINET 직접 입력	DeviceNet™ 직접 입력	IO-Link 직접 입력	CC-Link 직접 입력
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)					
최대 스텝 데이터 수	64점					
전원전압	DC24V					
참조 페이지	P.741					

종류	스텝 데이터 입력 타입 	스텝 데이터 입력 타입 	무프로그램 타입 	펄스 입력 타입 	스텝 데이터 입력 타입 LECP6 시리즈는 신 타입인 JXC51/61로 모델 체인지하였습니다. JXC51/61 시리즈를 선정해 주십시오. 	CC-Link 직접 입력 타입 LECPMJ 시리즈는 신 타입인 JXCM1로 모델 체인지하였습니다. JXCM1 시리즈를 선정해 주십시오. 
시리즈	JXC51 JXC61	LECA6	LECP1	LECPA	LECP6	LECPMJ
특징	Parallel 입출력	수치(스텝 데이터) 입력 표준 컨트롤러	PC·티칭박스를 사용하지 않고 동작(스텝 데이터) 설정	펄스열 신호로 동작	수치(스텝 데이터) 입력 표준 컨트롤러	CC-Link 직접 입력
대응 모터	스텝 모터 (서보 DC24V)	서보 모터 (DC24V)	스텝 모터 (서보 DC24V)			
최대 스텝 데이터 수	64점		14점	—	64점	
전원전압	DC24V					
참조 페이지	P.706-1	P.707	P.719	P.731	P.707	P.737

- LAT3
- 포터없음
- LECY □
- LECS □
LECS □-T
- JXC □
- LEC □
- 25A-
- 11-LEJS
- 11-LEFS
- LEY-X5
- LEH
- LER
- LEPY
LEPS
- LES
LESH
- LEY
LEYG
- LEM
- LEL
- LEJS
LEJB
- LEFS
LEFB

전동 액추에이터/ 로드 타입

2차 전지 대응



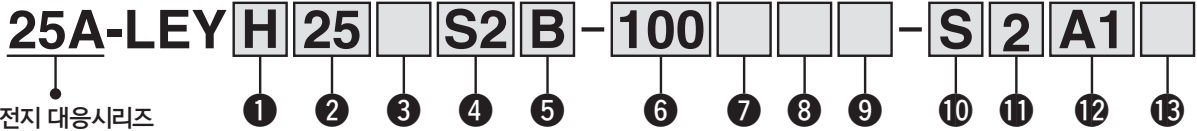
25A-LEY Series LEY25·32 사이즈 25, 32

LECY□ Series▶P.679

내진·방적사양▶P.619

기중선정방법에 대해서는 P.305를 참조해 주십시오.

형식표시방법



1 정도

무기호	기본형
H	고정도형

2 사이즈

25
32

3 모터 배치

무기호	위치 부착
R	우측 부착
L	좌측 부착
D	스트레이트

5 리드 [mm]

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

※()의 값은 사이즈 32「모터 배치: 병렬 부착」선택 시의 리드입니다. (폴리비 [1.25 : 1] 를 포함한 상당 리드)

6 스트로크 [mm]

30	30
500	500

※상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

8 로드선단나사

무기호	로드선단 암나사
M	로드선단 수나사 (로드선단너트 1개 부속)

25A-용 지지금구/부품품번

적용 사이즈	푸트형*1	플랜지형	2산 클레비스형
25	25-LEY-L025	25-LEY-F025	25-LEY-D025
32	25-LEY-L032	25-LEY-F032	25-LEY-D032
표면 처리	RAYDENT®	RAYDENT®	도장 (사이즈 16만 무전해 니켈도금)

*1 푸트 금구를 주문할 때, 액추에이터 1대분의 경우에는 수량을 2개 주문해 주십시오.
*2 각 금구에 부속되는 부품은 하기와 같습니다.
푸트·플랜지/본체 설치용 볼트, 2산 클레비스/클레비스용 핀, 축용 C형 스프링, 본체 설치용 볼트

스트로크 대응표

형식	스트로크 (mm)										제작 가능 범위	
	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450		500
25A-LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	15~400
25A-LEY32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20~500

※표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.

4 모터종류

기호	종류	출력 [W]	액추에이터 사이즈	대응 드라이버*3	UL 대응
S2*1	AC 서보 모터 (인크리멘탈 엔코더)	100	25	LECSA□-S1	—
S3		200	32	LECSA□-S3	—
S6*1	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECSB□-S5 LECS□-S5 LECSS□-S5	—
S7		200	32	LECSB□-S7 LECS□-S7 LECSS□-S7	—
T6*2	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECSB2-T5 LECS□2-T5 LECSS2-T5	— ●
T7		200	32	LECSB2-T7 LECS□2-T7 LECSS2-T7	— ●

*1 : 모터 종류 S2, S6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 S1, S5가 되므로 주의해 주십시오.

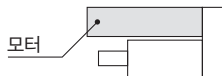
*2 : 모터 종류 T6일 경우, 대응 드라이버 품번 끝이 T5가 되므로 주의해 주십시오.

*3 : 드라이버의 상세 내용에 대해서는 P.777을 참조해 주십시오.

7 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착*

※「모터 배치: 병렬 부착」에서 「Lock 부착」을 선택한 경우, 사이즈 25의 30스트로크 이하는 모터가 몸체단에서 튀어나와 있습니다. 워크 등의 간섭을 확인한 후 선정하십시오.



9 설치지형*1

기호	종류	모터 배치	
		병렬 부착	스트레이트
무기호	단면 탭/ 몸체 밀면 탭 *2	●	●
L	푸트형	●	—
F	로드축 플랜지형*2	●*4	●
G	헤드축 플랜지형*2	●*5	—
D	2산 클레비스형*3	●	—

*1 설치지형구는 동봉 출하(미조립)입니다.
*2 수평 한쪽 지지로 「로드축 플랜지형」, 「헤드축 플랜지형」 및 「단면 탭」 설치할 때에는 이하의 스트로크 제한 내에서 사용해 주십시오.
• 25A-LEY25 : 200 이하
• 25A-LEY32 : 100
*3 「2산 클레비스형」 설치를 할 때는 아래의 스트로크 제한 내에서 사용해 주십시오.
• 25A-LEY25 : 200 이하
• 25A-LEY32 : 200
*4 25A-LEY25는 스트로크 "30"이면서 모터 옵션 "Lock 부착"의 경우 「로드축 플랜지형」에 대응할 수 없습니다.
*5 25A-LEY32의 헤드축 플랜지형은 대응할 수 없습니다.

무접점 오토스위치는 별도 주문해야 합니다.
오토스위치에 대해서는 P.681을 참조해 주십시오.

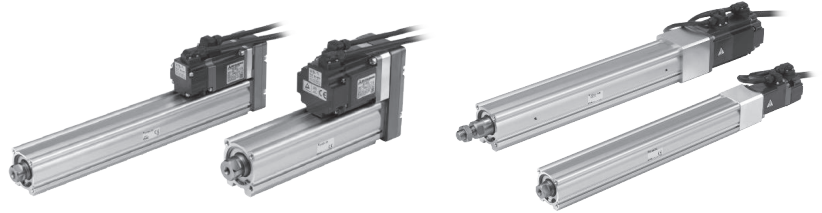
적용 오토스위치
D-M9N(V)-900, D-M9P(V)-900, D-M9B(V)-900
D-M9NW(V)-900, D-M9PW(V)-900, D-M9BW(V)-900

전동 액추에이터 / 로드 타입 **25A-LEY Series**

AC 서보 모터

사이즈 **25, 32**

2차 전지 대응



모터 배치 : 병렬 부착

모터 배치 : 스트레이트

10 케이블 종류*

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡)

*케이블은 모터 케이블과 엔코더 케이블이 부착됩니다. (모터 옵션에서 Lock 부착의 경우, Lock 케이블도 부착됩니다.)

*각 케이블의 표준 커넥터 방향은
 □ 병렬 부착 : 「축축(A)」
 □ 스트레이트 : 「반축축(B)」입니다.

11 케이블 길이* [m]

무기호	케이블 없음
2	2
5	5
A	10

*엔코더 / 모터 / Lock 케이블 공통

12 드라이버 종류*

무기호	대용 드라이버	전원전압(V)	UL대응
	드라이버 없음	—	—
A1	LECSA1-S□	100~120	—
A2	LECSA2-S□	200~230	—
B1	LECSB1-S□	100~120	—
	LECSB2-S□	200~230	—
B2	LECSB2-T□	200~240	—
	LECSB2-S□	200~230	—
C1	LECSC1-S□	100~120	—
	LECSC2-S□	200~230	—
C2	LECSC2-T□	200~230	—
	LECSC2-S□	200~230	—
S1	LECSS1-S□	100~120	—
	LECSS2-S□	200~230	—
S2	LECSS2-T□	200~240	●
	LECSS2-S□	200~230	—

*드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블은 부속됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.

예)
 S2S2 : 표준 케이블(2m) + 드라이버(LECSS2)
 S2 : 표준 케이블(2m)
 무기호 : 케이블 / 드라이버 없음

*25A-의 사양, 외형치수는 표준품과 동일합니다.

13 I/O 케이블 길이 [m]*

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다. I/O케이블이 필요한 경우는 P.797을 확인해 주십시오.

대용 드라이버

드라이버 종류	펄스 입력 타입/ 포지셔닝 타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ타입	펄스 입력 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ/H 타입
시리즈	LECSA	LECSB	LECSC	LECSS	LECSB-T	LECSC-T	LECSS-T
포인트 테이블 수(점)	최대 7	—	최대 255(2국 점유 시)	—	최대 255	최대 255(2국 점유 시)	—
펄스 입력	○	○	—	—	○	—	—
네트워크 대응	—	—	CC-Link	SSCNETⅢ	—	CC-Link	SSCNETⅢ/H
제어 엔코더	인크리멘탈 17bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더	엡솔루트 18bit 엔코더	엡솔루트 22bit 엔코더
통신기능	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신
전원전압(V)	AC100_120V(50/60Hz), AC200_230V(50/60Hz)				AC200~240V(50/60Hz)	AC200~230V(50/60Hz)	AC200~240V(50/60Hz)
참조 페이지	P.777						

*모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버는 동-아연 부재를 사용하고 있습니다.

LEFS
LEJB
LEL
LEM
LEYG
LESH
LEPS
LER
LEH
LEY-X5
11-LEFS
11-LEJS
25A-
LEC□
JXC□
LECS□
LECS-T□
LECY□
포지셔닝
LAT3

전동 액추에이터/ 로드 타입

2차 전지 대응

25A-LEY Series LEY25·32 사이즈 25, 32



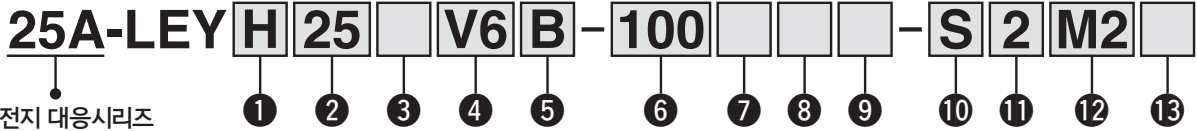
RoHS

LECS□ Series ▶ P.677

내진·방적사양 ▶ P.625

기종선정방법에 대해서는 P.312를 참조해 주십시오.

형식표시방법



① 정도

무기호	기본형
H	고정도형

② 사이즈

25
32

③ 모터 배치

무기호	위측 부착
R	우측 부착
L	좌측 부착
D	스트레이트

④ 모터종류

기호	종류	출력 [W]	사이즈	대응 드라이버
V6*	AC 서보 모터 (엡솔루트 엔코더)	100	25	LECYM2-V5 LECYU2-V5
V7		200	32	LECYM2-V7 LECYU2-V7

*모터 종류 V6의 경우, 대응 드라이버 품번 말미가 V5가 되므로 주의해 주십시오.

⑤ 리드 [mm]

기호	25A-LEY25	25A-LEY32*
A	12	16(20)
B	6	8(10)
C	3	4(5)

*()의 값은 사이즈 32 「모터 배치: 병렬 부착」 선택 시의 리드입니다. (폴리비 [1.25 : 1] 를 포함한 상당 리드)

⑥ 스트로크 [mm]

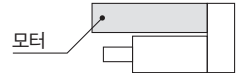
기호	30	500
?	30	500

※상세 내용은 하기 스트로크 대응표를 참조해 주십시오.

⑦ 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착*

*「모터 배치: 병렬 부착」에서 「Lock 부착」을 선택한 경우, 사이즈 25의 30스트로크 이하는 모터가 몸체단에서 튀어나와 있습니다. 워크 등의 간섭을 확인한 후 선정하십시오.



⑧ 로드선단나사

무기호	로드선단 암나사
M	로드선단 수나사 (로드선단너트 1개 부속)

⑨ 설치지형식*1

기호	종류	모터 배치	
		병렬 부착	스트레이트
무기호	단면 탭/ 몸체 밀면 탭 *2	●	●
L	푸트형	●	—
F	로드측 플랜지형 *2	● *4	●
G	헤드측 플랜지형 *2	● *5	—
D	2산 클레비스형 *3	●	—

*1 설치지형식은 동봉 출하(미조립)입니다.
*2 수평 한쪽 지지로 「로드측 플랜지형」, 「헤드측 플랜지형」 및 「단면 탭」 설치할 때에는 이하의 스트로크 제한 내에서 사용해 주십시오.
· LEY25 : 200 이하 · LEY32 : 100 이하
*3 「2산 클레비스형」 설치를 할 때는 아래의 스트로크 제한 내에서 사용해 주십시오.
· LEY25 : 200 이하 · LEY32 : 200 이하
*4 LEY25의 스트로크 "30"이나 모터 옵션 "Lock 부착"일 경우 「로드측 플랜지형」은 대응할 수 없습니다.
*5 LEY32의 헤드측 플랜지형은 대응할 수 없습니다.

25A-용 지지금구/부품품번

적용 사이즈	푸트형*1	플랜지형	2산 클레비스형
25	25-LEY-L025	25-LEY-F025	25-LEY-D025
32	25-LEY-L032	25-LEY-F032	25-LEY-D032
표면 처리	RAYDENT®	RAYDENT®	도장 (사이즈 16만 무전해 니켈도금)

무접점 오토스위치는 별도 주문해야 합니다.
오토스위치에 대해서는 P.681을 참조해 주십시오.

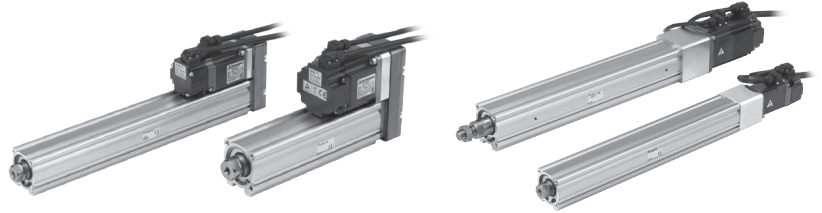
*1 푸트 금구를 주문할 때, 액추에이터 1대분의 경우에는 수량을 2개 주문해 주십시오.
*2 각 금구에 부속되는 부품은 하기와 같습니다.
푸트·플랜지/본체 설치용 볼트, 2산 클레비스/클레비스용 핀, 축용 C형 스프링, 본체 설치용 볼트

적용 오토스위치
D-M9N(V)-900, D-M9P(V)-900, D-M9B(V)-900
D-M9NW(V)-900, D-M9PW(V)-900, D-M9BW(V)-900

스트로크 대응표

형식	스트로크 (mm)	●표준											
		30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	제작 가능 범위
25A-LEY25		●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	15~400
25A-LEY32		●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	20~500

※표준 스트로크 이외는 특수 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.



모터 배치 : 병렬 부착

모터 배치 : 스트레이트

10 케이블 종류*

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡)

*케이블은 모터 케이블과 엔코더 케이블이 부속됩니다. (모터 옵션에서 Lock 부착의 경우, Lock 케이블도 부속됩니다.)

*각 케이블의 표준 커넥터 방향은
 □ 병렬 부착 : 「축축(A)」
 □ 스트레이트 : 「반축축(B)」입니다.

11 케이블 길이 [m]*

무기호	케이블 없음
3	3
5	5
A	10
C	20

* (Lock 부착용) 모터 케이블, 엔코더 케이블 공통

12 드라이버 종류

무기호	대응 드라이버	전원전압 [V]
	드라이버 없음	—
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

*드라이버 부착을 선택한 경우, 케이블은 부속됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.



13 I/O 케이블 길이 [m]*

무기호	케이블 없음
H	케이블 없음(커넥터만 해당)
1	1.5

*드라이버 종류에서 “드라이버 없음”을 선택한 경우, “무기호 : 케이블 없음”만 선택 가능합니다. I/O케이블이 필요한 경우는 P.808을 확인해 주십시오.

*25A-의 사양, 외형치수는 표준품과 동일합니다.

대응 드라이버

드라이버 종류	MECHATROLINK-Ⅱ 타입	MECHATROLINK-Ⅲ 타입
		
시리즈	LECYM	LECYU
네트워크 대응	MECHATROLINK-Ⅱ	MECHATROLINK-Ⅲ
제어 엔코더	엡솔루트 20bit 엔코더	
통신기기	USB 통신, RS-422 통신	
전원전압(V)	AC200~230V(50/60Hz)	
참조 페이지	P.801	

*모터, 케이블, 컨트롤러/드라이버는 동·아연 부재를 사용하고 있습니다.

- LEFS
- LEFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- LEY-X5
- LEYS
- 11-LEFS
- 11-LEJS
- 25A-
- LEC□
- LEC
- JXC□
- JXC
- LECS□
- LECS□-T
- LECY□
- LECY
- 모터없음
- LAT3

25A - Series

적용 오토스위치

적용 전동 액추에이터 시리즈

오토스위치										전동 액추에이터			
종류	특수기능	리드선 부착방법	표시등	배선(출력)	리드선 취출방향	오토스위치 품번	리드선 길이[m]				프리와이어 커넥터	LEJS	LEY
							0.5 무기호	1 M	3 L	5 Z		SDPC	40~63
무접점 오토스위치	-	그로메트	있음	3선(NPN)	횡취출	D-M9N-900	●	●	●	○	—	●	●
				3선(PNP)		D-M9P-900	●	●	●	○	—	●	●
				2선		D-M9B-900	●	●	●	○	—	●	●
				3선(NPN)	종취출	D-M9NV-900	●	●	●	○	—	●	●
				3선(PNP)		D-M9PV-900	●	●	●	○	—	●	●
				2선		D-M9BV-900	●	●	●	○	—	●	●
	진단 표시 (2색 표시)	그로메트	있음	3선(NPN)	횡취출	D-M9NW-900	●	●	●	○	—	●	●
				3선(PNP)		D-M9PW-900	●	●	●	○	—	●	●
				2선		D-M9BW-900	●	●	●	○	○	●	●
				3선(NPN)	종취출	D-M9NWV-900	●	●	●	○	—	●	●
				3선(PNP)		D-M9PWV-900	●	●	●	○	—	●	●
				2선		D-M9BWV-900	●	●	●	○	○	●	●

※○표시의 무접점 오토스위치는 주문 생산됩니다.

※액추에이터 품번으로 오토스위치는 주문할 수 없습니다. 별도 주문해 주십시오. 주문방법은 하기를 참조해 주십시오.
Arm방향 우측형과 Arm방향 좌측형은 각 1개 동봉됩니다.

오토스위치 주문방법

• 오토스위치 단품...D-M9BWL-900(위 표의 오토스위치 품번으로 주문해 주십시오.)

※리드선 길이 기호 0.5m.....무기호 (예)M9NW
 1m.....M (예)M9NWM
 3m.....L (예)M9NWL
 5m.....Z (예)M9NWZ



25A- Series 주의사항

사용하기 전에 반드시 숙지하여 주십시오.

사용하실 때는 「SMC 제품취급 주의사항」 및 「취급설명서」를 확인하신 후, 올바르게 사용해 주십시오.

사용상 주의

⚠ 주의

■ 재질 변경

25A- 시리즈는 금속 재질에 있어서 동(Cu), 아연(Zn)을 제한한 시리즈로, 주성분에 이러한 것을 포함한 재질의 사용을 금지하고 있습니다. 알루미늄 합금, 알루미늄 다이캐스트 재질이나 일부 스테인리스강은 첨가원소로서 동(Cu), 아연(Zn)이 함유되어 있습니다.

단, 전자밸브 등에서 사용되는 코일, 전기 기기·오토스위치 등에서 사용되는 기관·커패시터의 핀·리드선 및 전동 액추에이터 등에서 사용되는 모터·케이블·드라이버 등, 대체재로 변경하는 것이 곤란한 부재에는 동부재를 사용하고 있습니다.

또한, 일부 마그넷(표면처리 포함)은 구리(Cu), 아연(Zn)을 포함하고 있으나 자기 특성 등을 고려하여 대체재로 변경하지 않았습니다.

■ 환경

화학약품 등이 묻는 환경에서의 사용은 삼가해 주십시오. 수지부품이 열화할 가능성이 있습니다.

화학약품이 묻은 제품의 조사 등을 희망하는 경우는 세정 등을 실시한 후 반환해 주십시오. 상세 내용은 당사 영업에 확인해 주십시오.

LEFS
LEFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

LEY-X5

11-LEFS

11-LEJS

25A-

LEC

JXC

LECS
LECS-T

LECY

모터없음

LAT3