고강성 슬라이더 타입
전동 액추에이터

CE UKCA RoHS
[모터없음은 제외]

●750W(모터 출력)에 대응

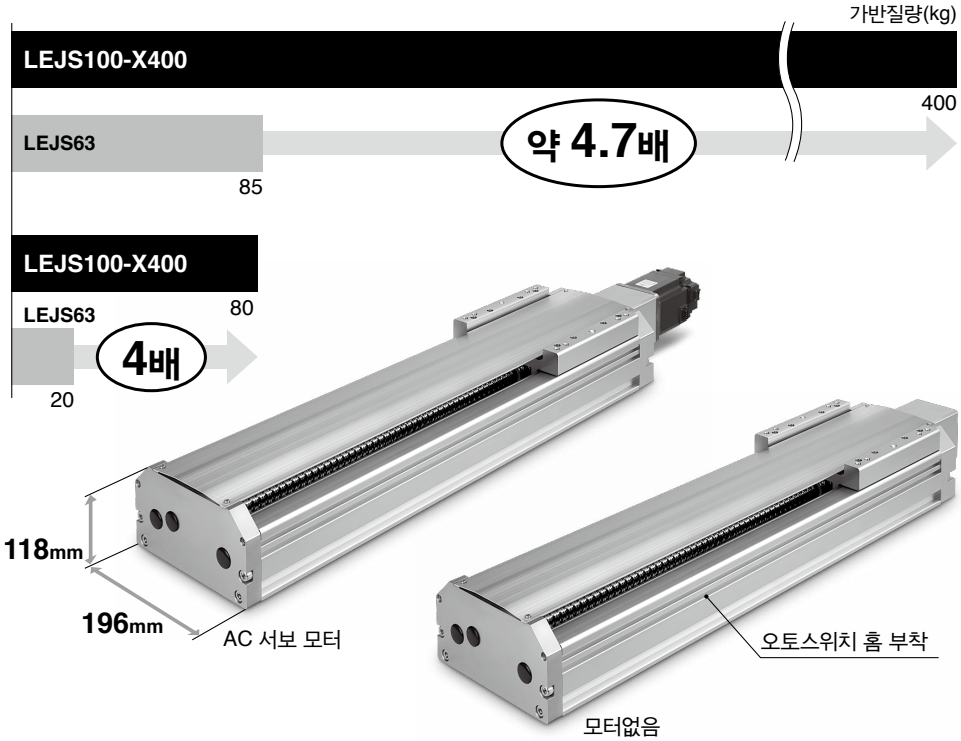
가반질량※1 (kg)

수평	수직
400	80

속도※2 (mm/s)

수평/수직
2300

※1 속도: 500mm/s, 리드 10mm일 때
※2 스트로크: 500mm, 리드 50mm일 때



●최대 가감속도: 10000mm/s²

AC 서보 모터
앱솔루트 엔코더용

펄스 입력 타입／포지셔닝 타입
LECSB-T Series

CC-Link 직접 입력 타입
LECSC-T Series

SSCNETⅢ/H 타입
LECSS-T Series

모터없음 **메이커별 대응 모터표**

메이커	시리즈	타입	무배터리 앱솔루트 엔코더	대응 인터페이스: 펄스 입력	CC-Link IE Field	CC-Link IE TSN	SSCNETⅢ/H	MECHATROLINK II	MECHATROLINK III	DeviceNet
미쓰비시 전기(주)	MELSERVO-J4	HG-KR73	●	●	●	●	●	●	●	●
	MELSERVO-J5	HK-KT7M3W	●	●						
(주)야스카와전기	Σ-V	SGMJV-08		●				●	●	●
	Σ-7	SGM7J-08	●	●				●	●	●

상표에 관하여: DeviceNet™은 ODVA의 상표입니다.

LEJS100-X400

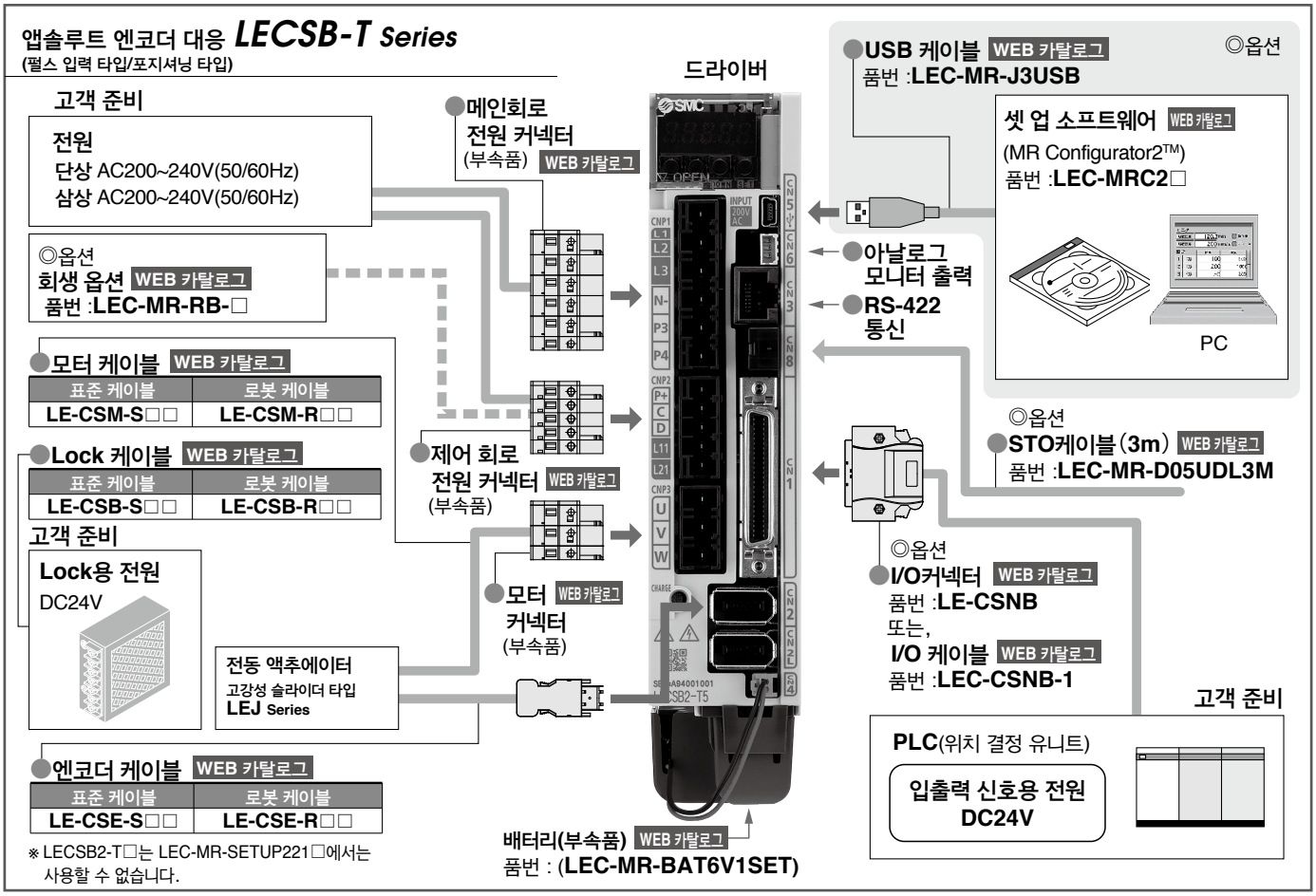
LEJS100-X400

AC 서보 모터 | 모터없음

시스템 구성도

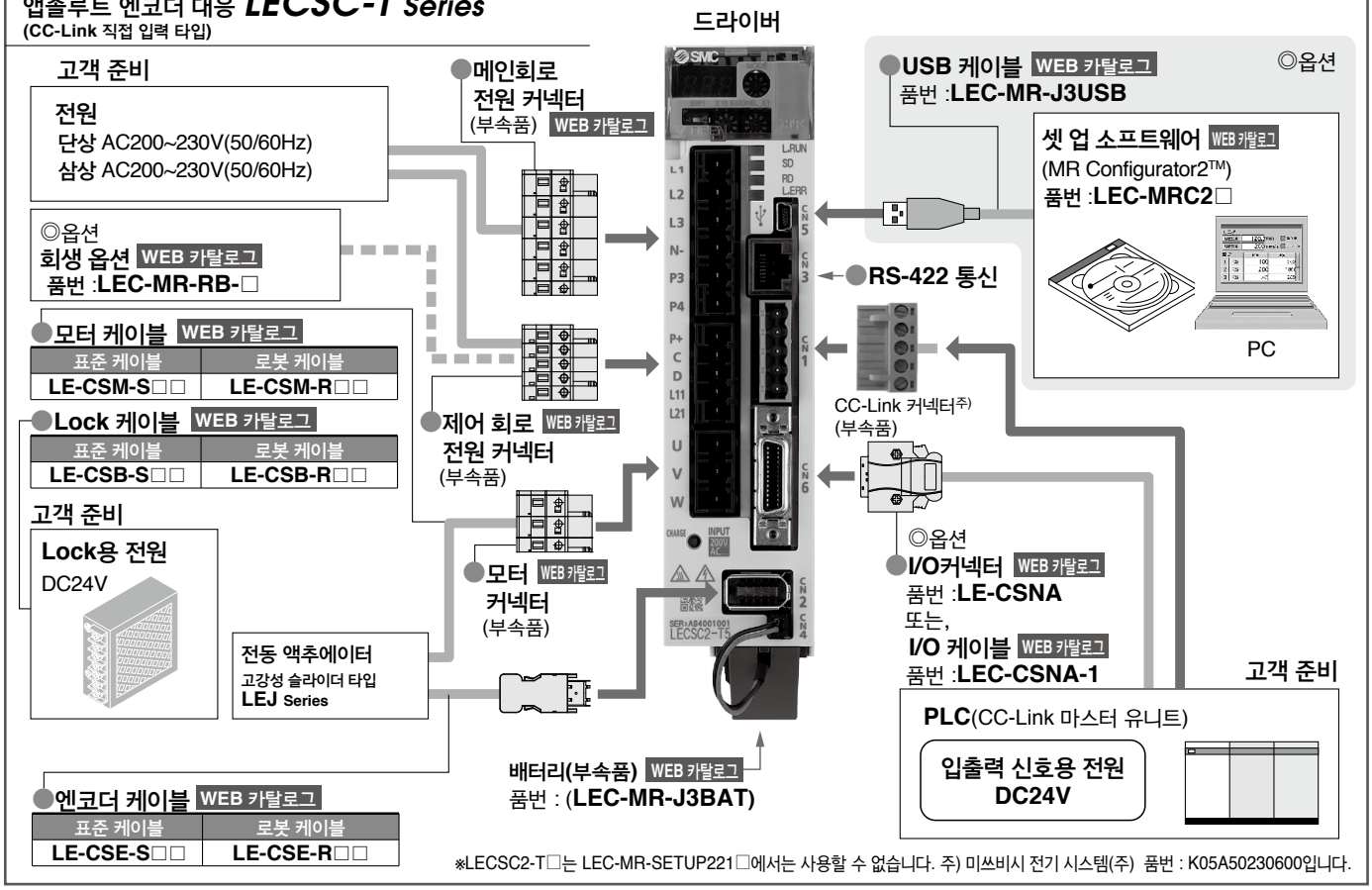
앱솔루트 엔코더 대응 *LECSB-T Series*

(펄스 입력 타입/포지셔닝 타입)

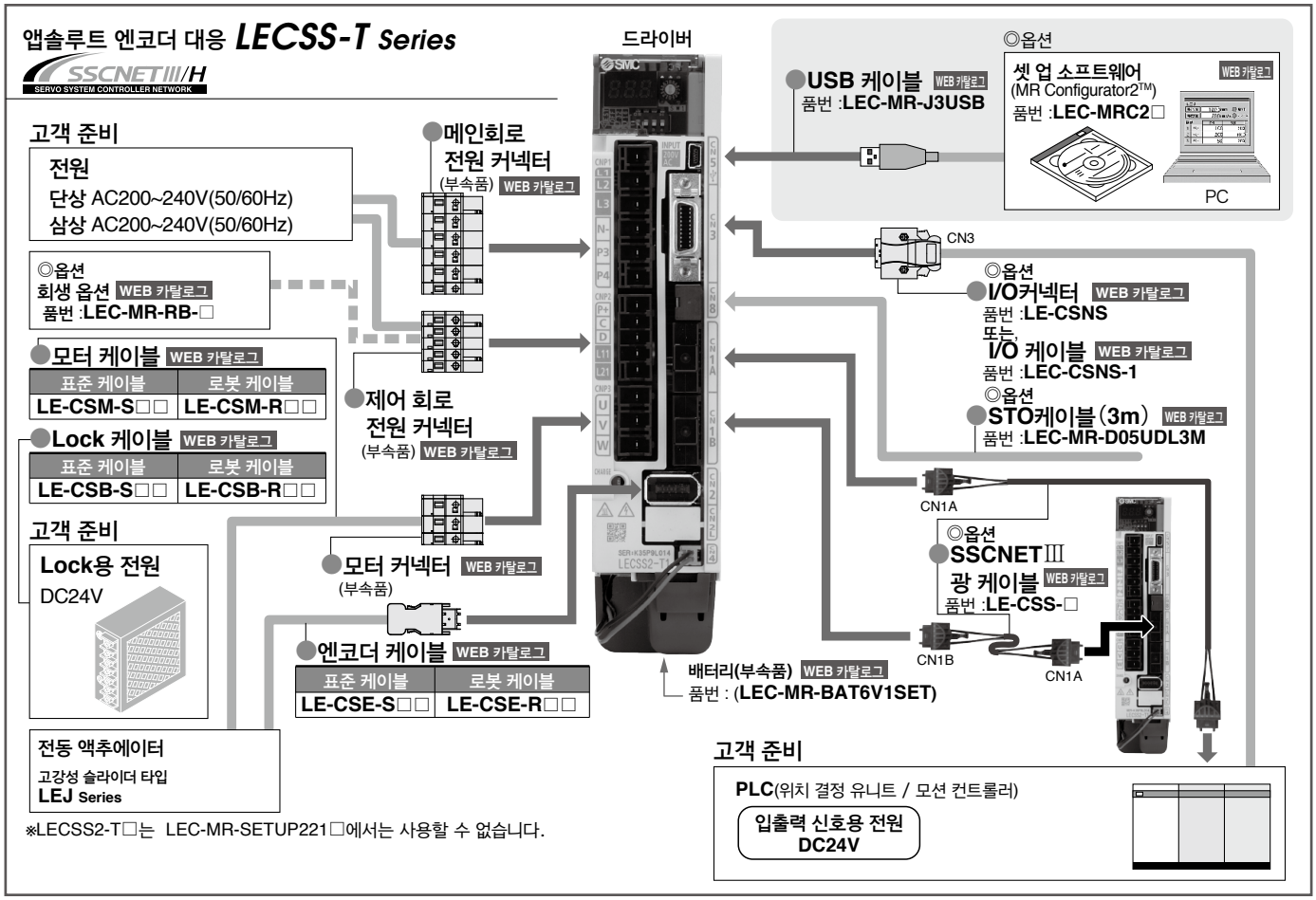


앱솔루트 엔코더 대응 *LECSC-T Series*

(CC-Link 직접 입력 타입)



시스템 구성도



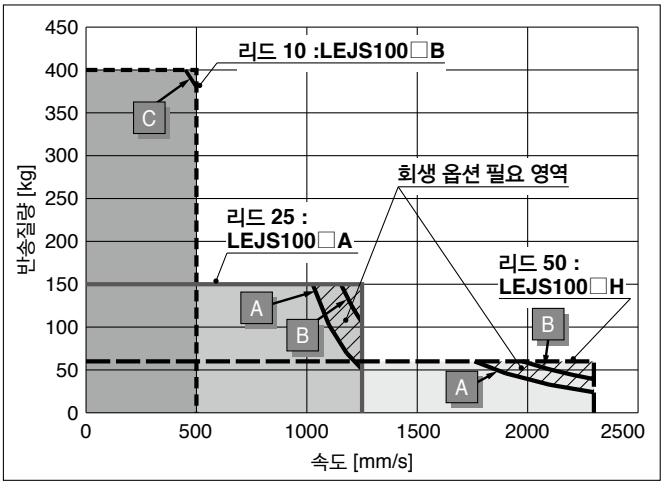
※LECSS2-T□는 LEC-MR-SETUP221□에서는 사용할 수 없습니다.

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입
볼나사 구동/*LEJS100-X400*
기종선정방법

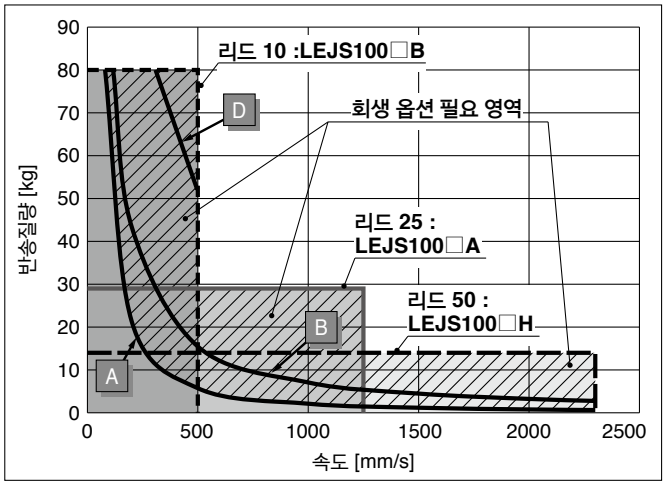
속도-반송질량 그래프 / 「회생 옵션」조건(기준)

AC서보 모터

수평



수직



「회생 옵션」 필요조건

※그래프 안의 "회생 라인(A, B, C, D)을 넘는 영역"에서 사용하는 경우는 회생 옵션이 필요합니다. (별도 주문)

「회생 옵션」 형식

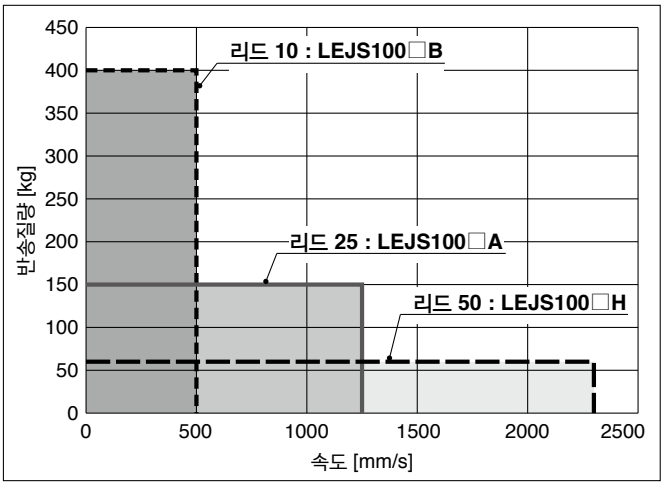
사용 조건	회생조건 듀티비	회생 옵션
A	100%	LEC-MR-RB-032
B		LEC-MR-RB-12
C	80%	
D	65%	

※사용영역을 확인한 후 필요에 따라서 회생 옵션을 주문해 주십시오.

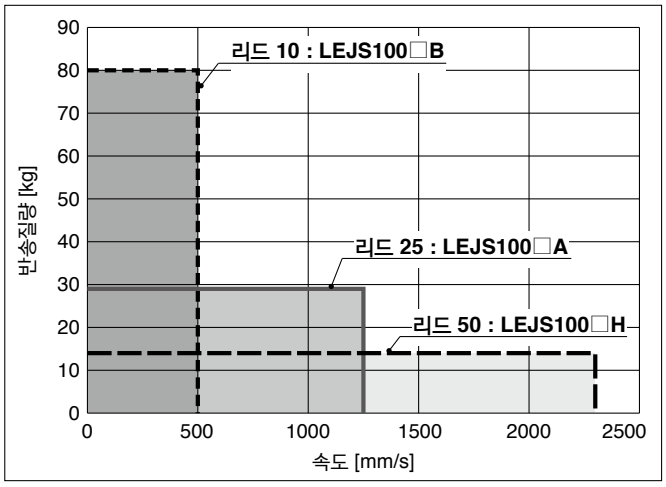
속도-반송 질량 그래프(기준)

모터없음

수평



수직



정적 허용 모멘트※ [N·m]

형식	사이즈	피칭	요잉	롤링
LEJS	**100**	805	771	939

※ 정적 허용 모멘트는 액추에이터 정지 상태에 가해지는 정적 모멘트입니다.
충격이 가해지거나 반복 하중이 가해지는 경우에는 충분한 안전을 확인한 후 사용해 주십시오.

동적 허용 모멘트

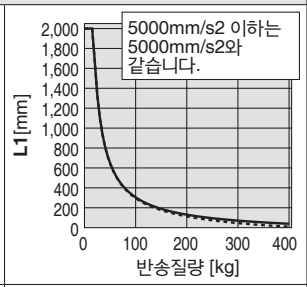
※본 그래프는 워크 중심이 한 방향으로 떨어져 있는 경우의 허용 오버행량(가이드부)을 표시하고 있습니다.
오버행량 선정 시는 "가이드 부하율 산출"에서 확인해 주십시오.

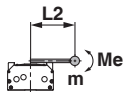
가감속도 ——1,000mm/s² - - - - 3,000mm/s² ——5,000mm/s² ·····9,800mm/s²

자세: 수평

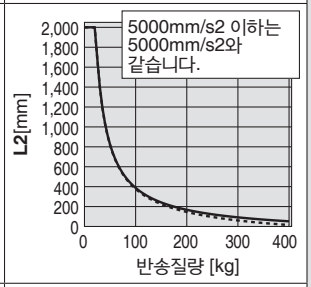
부하 오버행 방향
m: 반송질량 [kg]
Me: 동적 허용 모멘트 [N·m]
L: 워크 중심까지의 오버행량 [mm]

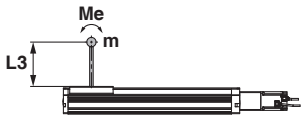
X



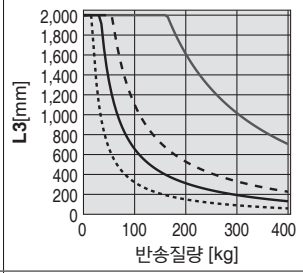


Y



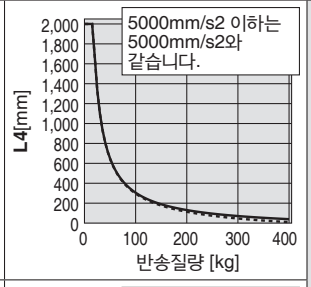


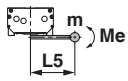
Z



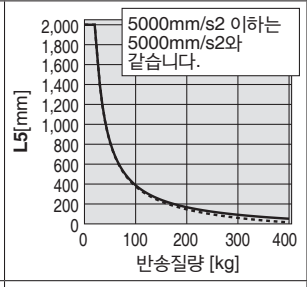
자세: 천장

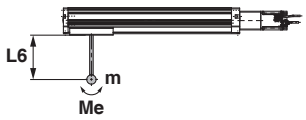
X



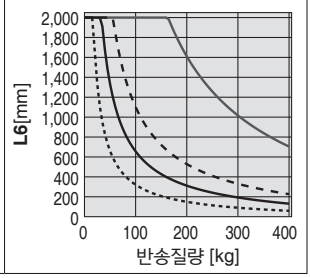


Y





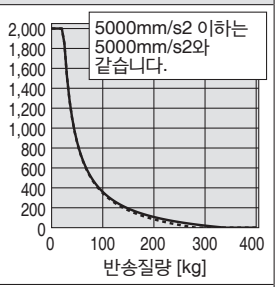
Z

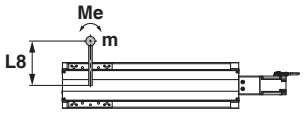


자세: 벽 걸이

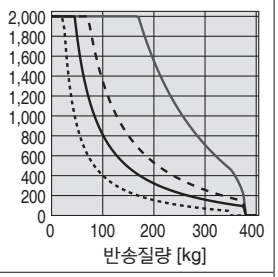
부하 오버행 방향
m: 반송질량 [kg]
Me: 동적 허용 모멘트 [N·m]
L: 워크 중심까지의 오버행량 [mm]

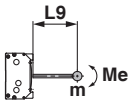
X



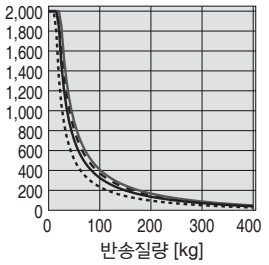


Y

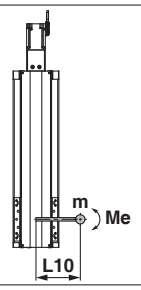




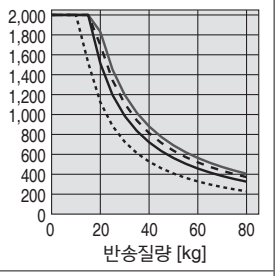
Z

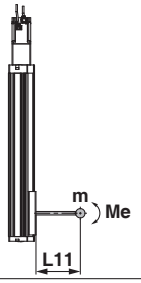


자세: 수직

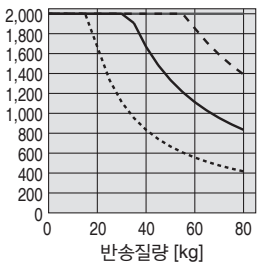


Y





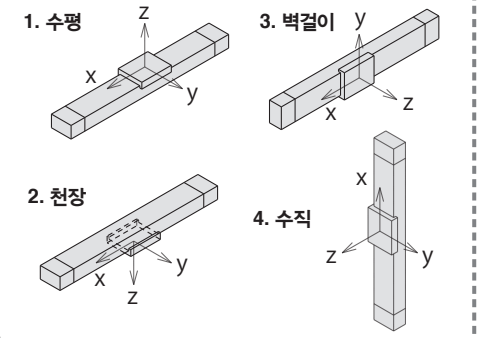
Z



가이드 부하율의 산출

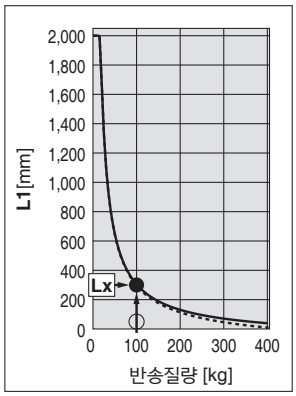
①사용조건을 결정합니다.
기종: LEJS-X400
사이즈: 100
설치자세: 수평 / 천장 / 벽걸이 / 수직
가속도 [mm/s²]: **a**
반송질량 [kg]: **m**
반송질량의 중심위치 [mm]: **Xc/Yc/Zc**
②기종, 사이즈, 설치자세에서 대상이 되는 그래프를 선정합니다.
③가속도, 반송질량을 기준으로 그래프에서 오버행량 [mm]: **Lx/Ly/Lz**를 파악합니다.
④각 방향의 부하율을 구합니다.
αx = Xc/Lx αy = Yc/Ly αz = Zc/Lz
⑤**αx**, **αy**, **αz**의 합계가 1 이하인지 확인합니다.
αx + αy + αz ≦ 1
1을 넘었을 경우, 가속도나 반송질량의 저감, 중심위치나 시리즈의 변경 등을 검토하십시오.

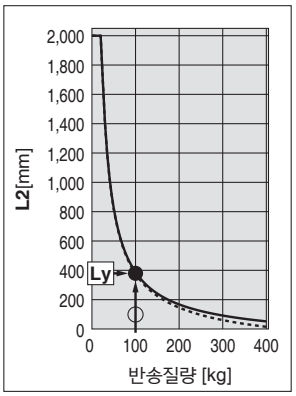
설치자세

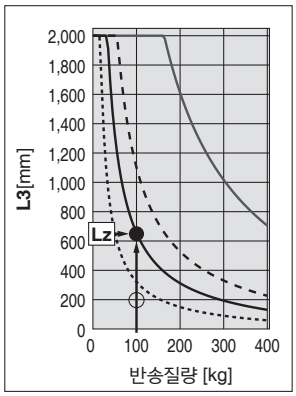


예

①사용조건
기종: LEJS-X400
사이즈: 100
설치자세: 수평
가속도[mm/s²]: 5000
반송질량 [kg]: 100
반송질량의 중심위치 [mm]: **Xc = 50**, **Yc = 100**, **Zc = 200**
②3페이지 상단, 좌측 1열째의 그래프를 선정합니다.
③**Lx = 300mm**, **Ly = 380mm**, **Lz = 650mm**
④각 방향의 부하율은 이하와 같습니다.
αx = 50/300 = 0.17
αy = 100/380 = 0.26
αz = 200/650 = 0.31
⑤**αx + αy + αz = 0.74 ≦ 1**







AC서보 모터

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입
볼나사 구동
LEJS100-X400

CE UKCA RoHS

형식표시방법

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

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼

- ❶ 모터 종류 : AC 서보 모터 (앱솔루트 엔코더) 750W
- ❸ 윗면 커버 방식

❶ 리드(mm)

H	50
A	25
B	10

❷ 스트로크(mm)

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

❸ 모터 옵션

무기호	없음
B	Lock 부착

❹ 케이블 종류※1※2

무기호	케이블 없음
S	표준 케이블
R	로봇 케이블(내굴곡)

※1 드라이버 있음을 선택한 경우, 케이블은 부속됩니다. 케이블 종류, 케이블 길이를 반드시 선택해 주십시오.
예) S2B2 : 표준 케이블(2m) + 드라이버(LECSB2)
S2 : 표준 케이블(2m)
무기호 : 케이블 / 드라이버 없음
※2 모터/엔코더 각 케이블이 부속됩니다. (Lock 부착인 경우, Lock 케이블도 부속됩니다.)

❺ 케이블 길이(m)※3

무기호	케이블 없음
2	2
5	5
A	10

※3 모터 / 엔코더 / Lock 각 케이블 공통입니다.

❻ 드라이버 종류※1

	대응 드라이버 형식	전원전압 (V)	제어방식
무기호	드라이버 없음	—	—
B2	LECSB2-T9	200～240	펄스 입력/ 포인트 테이블
C2	LECSC2-T□	200～230	CC-Link
S2	LECSS2-T□	200～240	SSCNETⅢ/H

❼ I/O 케이블 길이(m)※

무기호	케이블 없음
H	커넥터만
1	1.5

※드라이버 종류에서 "드라이버 없음"을 선택한 경우, "무기호 : 케이블 없음"만 선택 가능합니다.

대응 드라이버

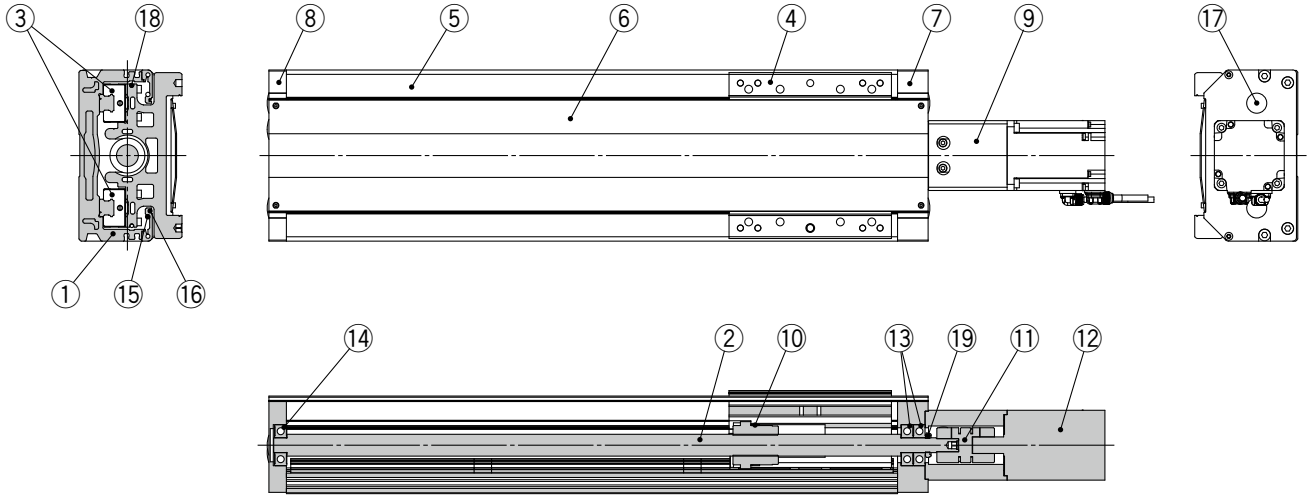
드라이버 종류	펄스 입력 타입 / 포지셔닝 타입	CC-Link 직접 입력 타입	SSCNETⅢ/H 타입
시리즈	**LECSB-T**	**LECSC-T**	**LECSS-T**
포인트 테이블 수(점)	최대 255	최대 255(2국 점유 시)	—
펄스 입력	○	—	—
네트워크 대응	—	CC-Link	SSCNETⅢ/H
제어 엔코더	앱솔루트 22bit 엔코더	앱솔루트 18bit 엔코더	앱솔루트 22bit 엔코더
통신기능	USB 통신, RS422 통신	USB 통신, RS422 통신	USB 통신
전원전압(V)	AC200～240V(50/60Hz)	AC200～230V(50/60Hz)	AC200～240V(50/60Hz)

사양

액추에이터 사양	스트로크 [mm] 주1)			200, 300, 400, 500, 600, 800, 1000, 1200, 1500		
	리드 [mm]			50	25	10
	가반질량 주2) [kg]	수평	3000(mm/s²)	60	150	400
			5000(mm/s²)	43	93	150
			9800(mm/s²)	22	36	—
		수직	3000(mm/s²)	14	29	80
			5000(mm/s²)	12	29	30
			9800(mm/s²)	8	9	—
	최대 속도주3) [mm/s]	스트로크 범위	200~800	2300	1250	500
			1000	1600	800	320
			1200	1200	600	240
			1500	900	450	180
	최대 가감속도 [mm/s²]			9800		
	반복위치 결정정도 [mm]			±0.01		
	로스트 모션 [mm] 주4)			0.05 이하		
	내충격/내진동 [m/s²]주5)			50 / 20		
	구동방식			볼나사		
	가이드 방식			리니어 가이드		
	정적 허용 모멘트 [N·m] 주6)		Mep(피칭)	805		
			Mey(요잉)	771		
			Mer(롤링)	939		
	사용온도범위 [°C]			5~40		
	사용습도범위 [%RH]			90 이하(결로 없어야 함)		
	회생 옵션			속도, 반송 질량에 따라 필요한 경우가 있습니다. P.2를 참조해 주십시오.		
전기사양	모터 출력 [W]/사이즈 [mm]			750 / □80		
	모터 종류			AC 서보 모터(AC200V)		
	엔코더			앱솔루트 22비트 엔코더 (분해능 : 4194304p/rev)		
	전력 [W] 주7)			최대전력 1100		
Lock 사양	형식주8)			무여자 작동형		
	유지추력 [N]			240	480	1200
	소비전력 [W] at20°C			10		
	정격전압 [V]			DC24$^{0}_{-10\%}$		

주1) 표기 스트로크 이외는 특주 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
주2) 상세 내용은 P. P.2 의「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 오동작 없음(초기값)
내진동…45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음.(초기값)
주6) 정적 허용 모멘트는 액추에이터 정지 상태에 가해지는 정적 모멘트입니다.
충격이 가해지거나 반복 하중이 가해지는 경우에는 충분히 안전을 확인한 후 사용해 주십시오.
주7) 드라이버를 포함한 운전 시의 최대전력을 나타냅니다. 전원 용량의 선정 시는 각종 드라이버의 취급설명서의 전원 설비 용량을 참조해 주십시오.
주8) 모터 옵션 "Lock 부착" 선택 시에만 해당.
주9) 테이블 이동범위의 양끝단에 충돌시키지 마십시오. 또한, 위치결정 운전을 할 때에는 양끝단에서 7mm 이내로 설정하지 마십시오.

구조도



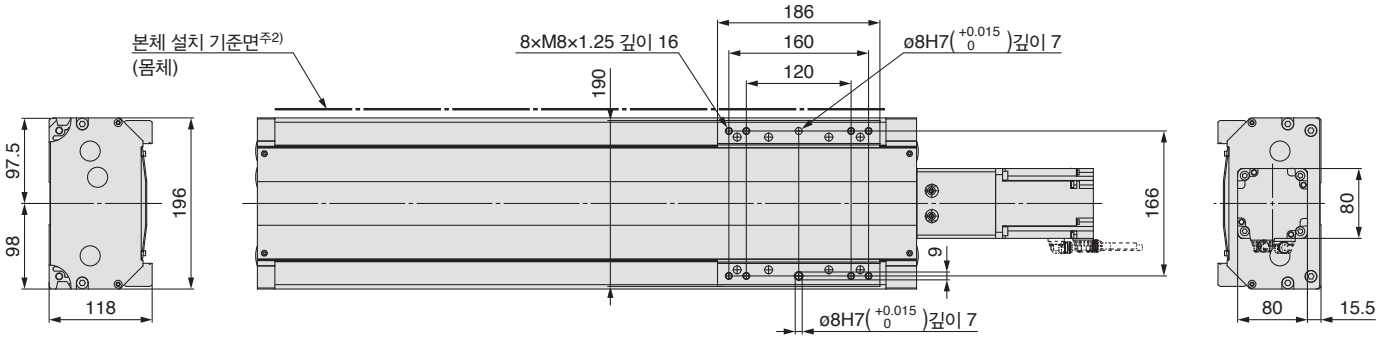
구성 부품

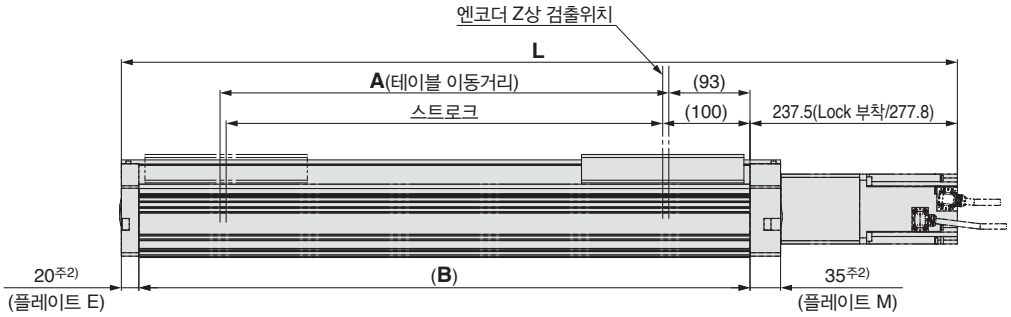
번호	부품명	재질	비고
1	몸체	알루미늄 합금	알루마이트 처리
2	볼나사 Ass'y	—	
3	리니어 가이드 Ass'y	—	
4	테이블	알루미늄 합금	알루마이트 처리
5	측면 커버	알루미늄 합금	알루마이트 처리
6	방진 커버	알루미늄 합금	알루마이트 처리
7	플레이트 M	알루미늄 합금	알루마이트 처리
8	플레이트 E	알루미늄 합금	알루마이트 처리
9	모터 블록	알루미늄 합금	알루마이트 처리
10	스페이서	알루미늄 합금	"리드: H"만 해당
11	커플링	—	
12	모터	—	
13	베어링	—	
14	베어링	—	
15	핀	탄소강	
16	핀	탄소강	
17	캡	폴리에틸렌	
18	마그넷	—	
19	잠금 너트	—	

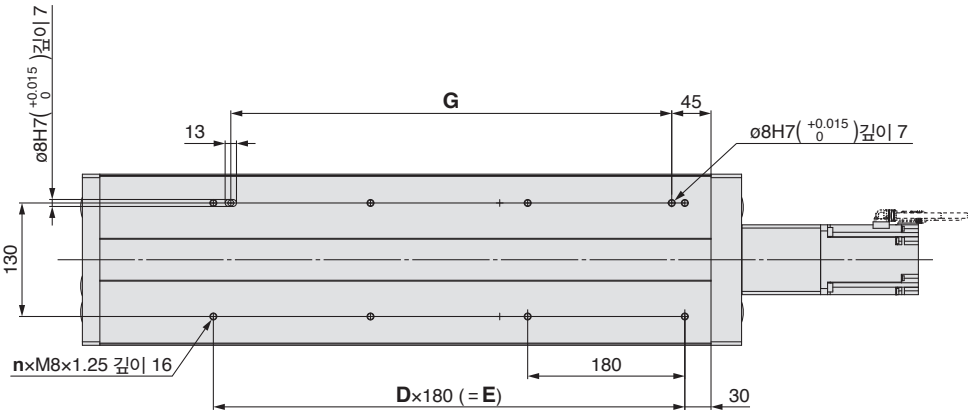
교환부품 / 그리스 팩

도포장소	주문품번
볼 나사부	GR-S-010(10g)
리니어 가이드부	GR-S-020(20g)

외형치수도/볼 나사 구동







주1) 엔드측 스트로크단에서의 Z상 검출위치의 조정은 당사에 문의하여 주십시오.
주2) 본체 설치 기준면을 사용하여 설치하는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 5mm 이상으로 해 주십시오. (추천높이 6mm)
양끝단의 부품(플레이트 M, 플레이트 E)은 본체 설치 기준면(몸체/치수 B범위)에서 돌출되어 있습니다.
간섭하지 않도록 1mm 이상의 여유 공간 두고 사용해 주십시오.

치수 및 질량표

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

AC 서보 모터 드라이버
앱솔루트 타입

LECSB-T(펄스 입력 타입 / 포지셔닝 타입)
LECSC-T(CC-Link 직접 입력 타입)***/LECSS-T***(SSCNETⅢ/H 타입) ***Series***

형식표시방법

LECSB-T LECSC-T LECSS-T

※I/O 커넥터가 필요한 경우, 품번「LE-CSN□」로 별도 주문이 필요합니다.
※I/O 케이블이 필요한 경우, 품번「LEC-CSN□-1」로 별도 주문이 필요합니다.
(LECSB-T에서 위치 결정 모드 이외인 경우, 강제 정지 (EM2) 배선을 하지 않으면 전동 액추에이터가 동작할 수 없으므로 IO 커넥터 또는 IO 케이블이 필요합니다.)

LECS B 2 – T9

드라이버 종류

B	펄스 입력 타입/포지셔닝 타입 (앱솔루트 엔코더용)
C	CC-Link 직접 입력 타입 (앱솔루트 엔코더용)
S	SSCNETⅢ／H 타입 (앱솔루트 엔코더용)

전원 전압

2	AC200～240V 50／60Hz (LECSB2-T/LECSS2-T의 경우)
	AC200～230V 50／60Hz (LECSC2-T의 경우)

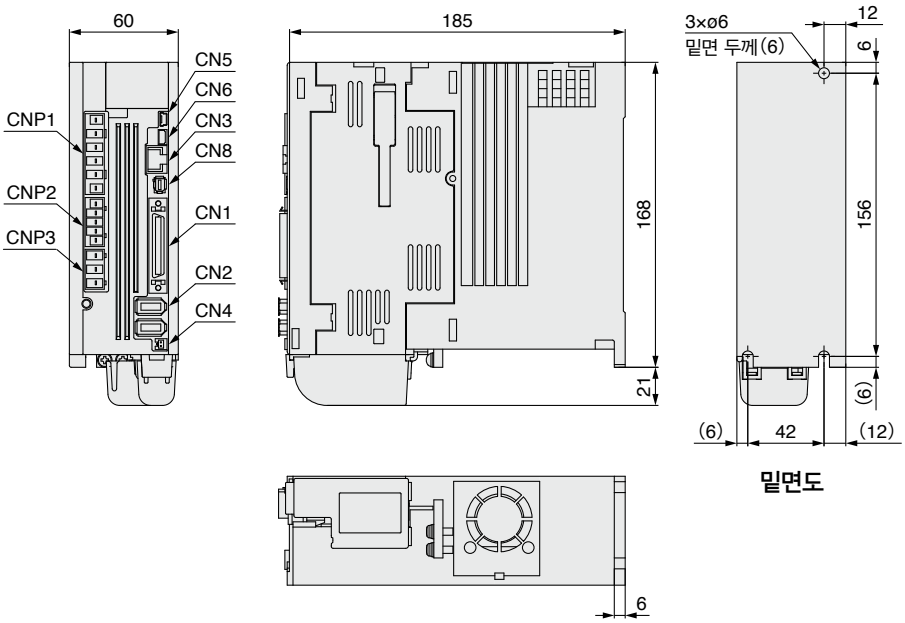
대응 모터 종류

기호	종류	용량	엔코더
T9	AC 서보 모터(T9※1)	750W	앱솔루트

※1 모터 종류(액추에이터부)의 기호입니다.

외형치수도

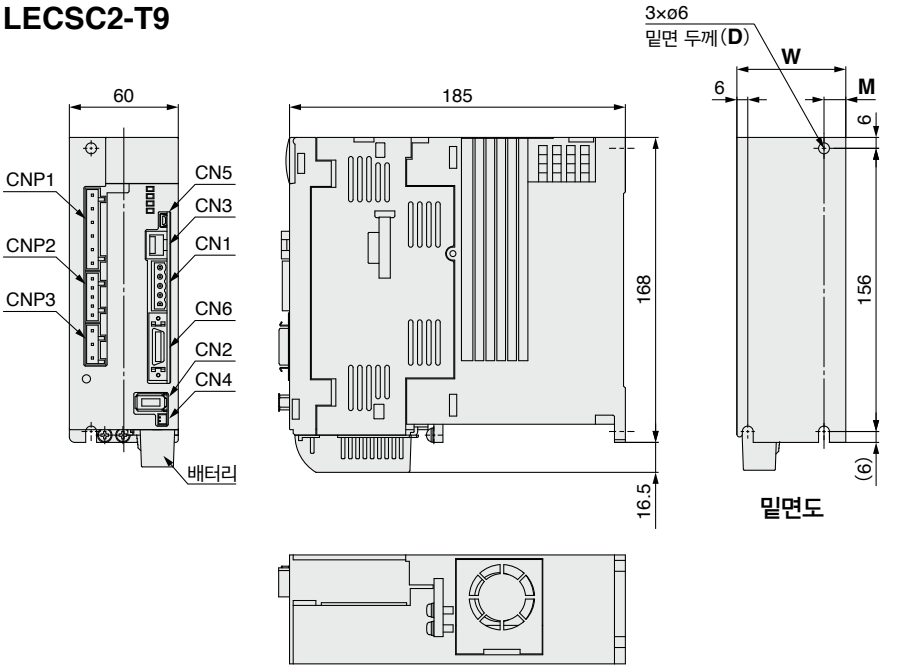
LECSB2-T9



커넥터표

커넥터명	명칭
CN1	입출력 신호용 커넥터
CN2	엔코더용 커넥터
CN3	RS-422 통신용 커넥터
CN4	배터리용 커넥터
CN5	USB 통신용 커넥터
CN6	아날로그 모니터 커넥터
CN8	STO 입력 신호용 커넥터
CNP1	메인회로 전원 커넥터
CNP2	제어회로 전원 커넥터
CNP3	서보 모터 동력 커넥터

LECSC2-T9

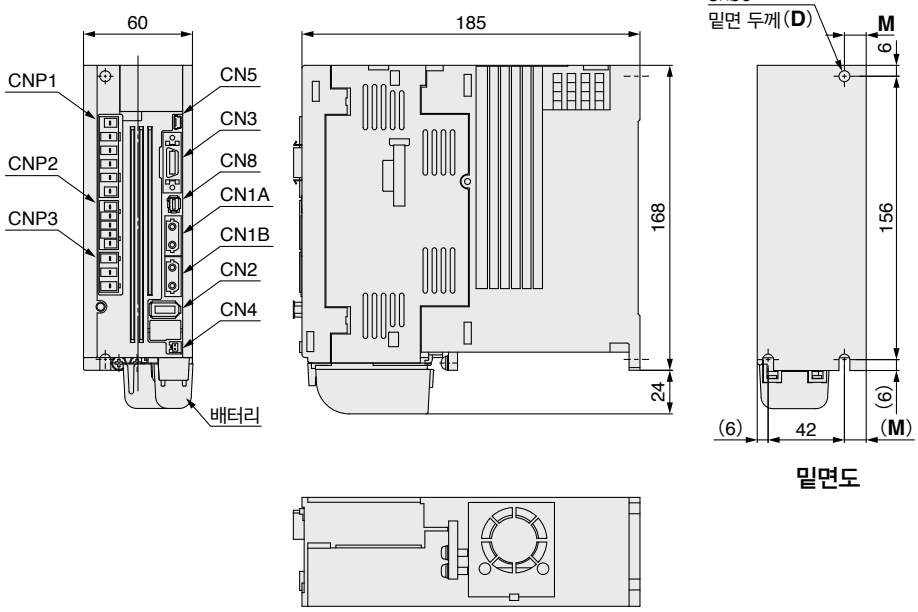


커넥터표

커넥터명	명칭
CN1	CC-Link용 커넥터
CN2	엔코더용 커넥터
CN3	RS-422 통신용 커넥터
CN4	배터리용 커넥터
CN5	USB 통신용 커넥터
CN6	입출력 신호용 커넥터
CNP1	메인회로 전원 커넥터
CNP2	제어회로 전원 커넥터
CNP3	서보 모터 동력 커넥터

외형치수도

LECSS2-T9



밑면도

커넥터표

커넥터명	명칭
CN1A	SSCNETⅢ/H 접속용(전축) 커넥터
CN1B	SSCNETⅢ/H 접속용(전축) 커넥터
CN2	엔코더용 커넥터
CN3	입출력 신호용 커넥터
CN4	배터리용 커넥터
CN5	USB 통신용 커넥터
CN8	STO 입력 신호용 커넥터
CNP1	메인회로 전원 커넥터
CNP2	제어회로 전원 커넥터
CNP3	서보 모터 동력 커넥터

사양

형식			LECSB2-T9
제어 대상 모터 용량 [W]			750
제어 대상 엔코더			앱솔루트 22bit 엔코더(분해능 4194304 펄스/회전)
메인 전원	전압 [V]		삼상 AC200~240(50/60Hz), 단상 AC200~240(50/60Hz)
	허용 전압 변동 [V]		삼상 AC170~264(50/60Hz), 단상 AC170~264(50/60Hz)
	정격 전류 [A]		3.8
제어 전원	제어 전원 전압 [V]		단상 AC200~240(50/60Hz)
	제어 전원 허용전압 변동 [V]		단상 AC170~264
	정격 전류 [A]		0.2
Parallel 입력			10점
Parallel 출력			6점
최대 입력 펄스 주파수 [pps]			1M(차동 레시버 시), 200k(오픈 콜렉터 시)
기능	위치 결정 완료폭 설정범위 [pulse]		0~±65535(지령 펄스 단위)
	오차 과대		±3 회전
	토크 제한		파라미터 설정 또는 외부 아날로그 입력 설정(DC0~10V)
	통신		USB 통신, RS422 통신※1
	포인트 테이블		최대 255포인트
	맞춤 운전		포인트 테이블 번호 입력 방식 최대 127포인트
사용 온도 범위 [℃]			0~55(동결 없어야 함)
사용 습도 범위 [%RH]			90 이하(결로 없어야 함)
보존 온도 범위 [℃]			−20~65(동결 없어야 함)
보존 습도 범위 [%RH]			90 이하(결로 없어야 함)
절연 저항 [MΩ]			케이스−SG 사이 : 10(DC500V)
안전 기능			STO(IEC/EN 61800-5-2)
안전규격※2			EN ISO 13849-1 카테고리 3 PL e, IEC 61508 SIL 3, EN 62061 SIL CL3, EN 61800-5-2
질량 [g]			1400

※1 USB 통신과 RS422 통신을 동시에 할 수 없습니다.
※2 안전 레벨은 드라이버의 파라미터[Pr. PF18 STO 진단이상 감지시간]의 설정값 및 TOFB 출력에 의해 STO 입력진단의 실시 유무가 결정됩니다.
상세 내용은 LECSB-T 취급 설명서를 참조해 주십시오.

LECSC-T시리즈

형식			LECSC2-T9
제어 대상 모터 용량 [W]			750
제어 대상 엔코더			앱솔루트 18bit 엔코더(분해능 262144펄스/회전)
메인 전원	전압 [V]		삼상 AC200~230(50/60Hz), 단상 AC200~230(50/60Hz)
	허용 전압 변동 [V]		삼상 AC170~253, 단상 AC170~253
	정격 전류 [A]		3.8
제어 전원	제어 전원 전압 [V]		단상 AC200~230(50/60Hz)
	제어 전원 허용전압 변동 [V]		단상 AC170~253
	정격 전류 [A]		0.2
통신 사양	적합 필드버스(버전)		CC-Link 통신(Ver1.10)
	접속 케이블		CC-Link Ver1.10 대응 케이블(실드처리 3심 트위스트 페어 케이블)※1
	리모트 국번		1~64
	케이블 길이	통신 속도 [bps] / 최대 케이블 총 연장 [m]	16K / 1200, 625k / 900, 2.5M / 400, 5M / 160, 10M / 100
		국간 케이블 길이 [m]	0.2 이상
	점유 영역(입력 점수/출력 점수)		1국 점유(리모트 IO 32점/32점)/(리모트 레지스터 4word/4word) 2국 점유(리모트 IO 64점/64점)/(리모트 레지스터 8word/8word)
	접속대수		리모트 디바이스국만으로 최대 42대(1국/대 점유 시)/최대 32대(2국/대 점유 시)
지령 방식	리모트 레지스터 입력		CC-Link 통신(2국 점유 시)으로 가능
	포인트 테이블 No.입력		CC-Link 통신, RS-422통신으로 가능 CC-Link 통신(1국 점유 시) : 31포인트, CC-Link 통신(2국 점유 시) : 255포인트 RS-422 통신 : 255포인트
	등분할 위치 결정 입력		CC-Link 통신으로 가능 CC-Link 통신(1국 점유 시) : 31포인트, CC-Link 통신(2국 점유 시) : 255포인트
통신 기능			USB 통신, RS-422 통신※2
사용 온도 범위 [℃]			0~55(동결 없어야 함)
사용 습도 범위 [%RH]			90 이하(결로 없어야 함)
보존온도 범위 [℃]			−20~65(동결 없어야 함)
보존습도범위 [%RH]			90 이하(결로 없어야 함)
절연 저항 [MΩ]			케이스−SG 사이 : 10(DC500V)
질량 [g]			1400

※1 CC-Link Ver1.00 대응 케이블이 혼합 탑재되는 시스템일 경우, 케이블 총 연장과 국간 케이블 길이는 Ver1.00의 사양입니다.
※2 USB 통신과 RS422 통신을 동시에 할 수 없습니다.

사양

LECSS-T시리즈

형식		LECSS2-T9
제어 대상 모터 용량 [W]		750
제어 대상 엔코더		앱솔루트 22bit 엔코더 (분해능 4194304펄스/회전)
메인 전원	전압 [V]	삼상 AC200~240(50/60Hz), 단상 AC200~240(50/60Hz)
	허용 전압 변동 [V]	삼상 AC170~264(50/60Hz), 단상 AC170~264(50/60Hz)
	정격 전류 [A]	3.8
제어 전원	제어 전원 전압 [V]	단상 AC200~240(50/60Hz)
	제어 전원 허용전압 변동 [V]	단상 AC170~264
	정격 전류 [A]	0.2
적합 필드버스		SSCNET3/H(고속 광통신)
통신 기능		USB 통신
사용 온도 범위 [℃]		0~55(동결 없어야 함)
사용 습도 범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)
보존 온도 범위 [℃]		−20~65(동결 없어야 함)
보존 습도 범위 [%RH]		90 이하(결로 없어야 함)
절연 저항 [MΩ]		케이스ㅡSG 사이 : 10(DC500V)
안전 기능		STO(IEC/EN 61800-5-2)
안전규격※1		EN ISO 13849-1 카테고리 3 PL d, EN 61508 SIL 2, EN 62061 SIL CL2, EN 61800-5-2
질량 [g]		1400

※1상세 내용은 LECSS-T 취급 설명서를 참조해 주십시오.

모터없음

전동 액추에이터 / 고강성 슬라이더 타입 볼나사 구동

LEJS100-X400

RoHS

형식표시방법

LEJS100 N B – 500 T – X400

- N: 모터없음
- ❶ B
- ❷ 500
- T: 윗면 커버 방식

❶ 리드(mm)

H	50
A	25
B	10

❷ 스트로크(mm)

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

사양

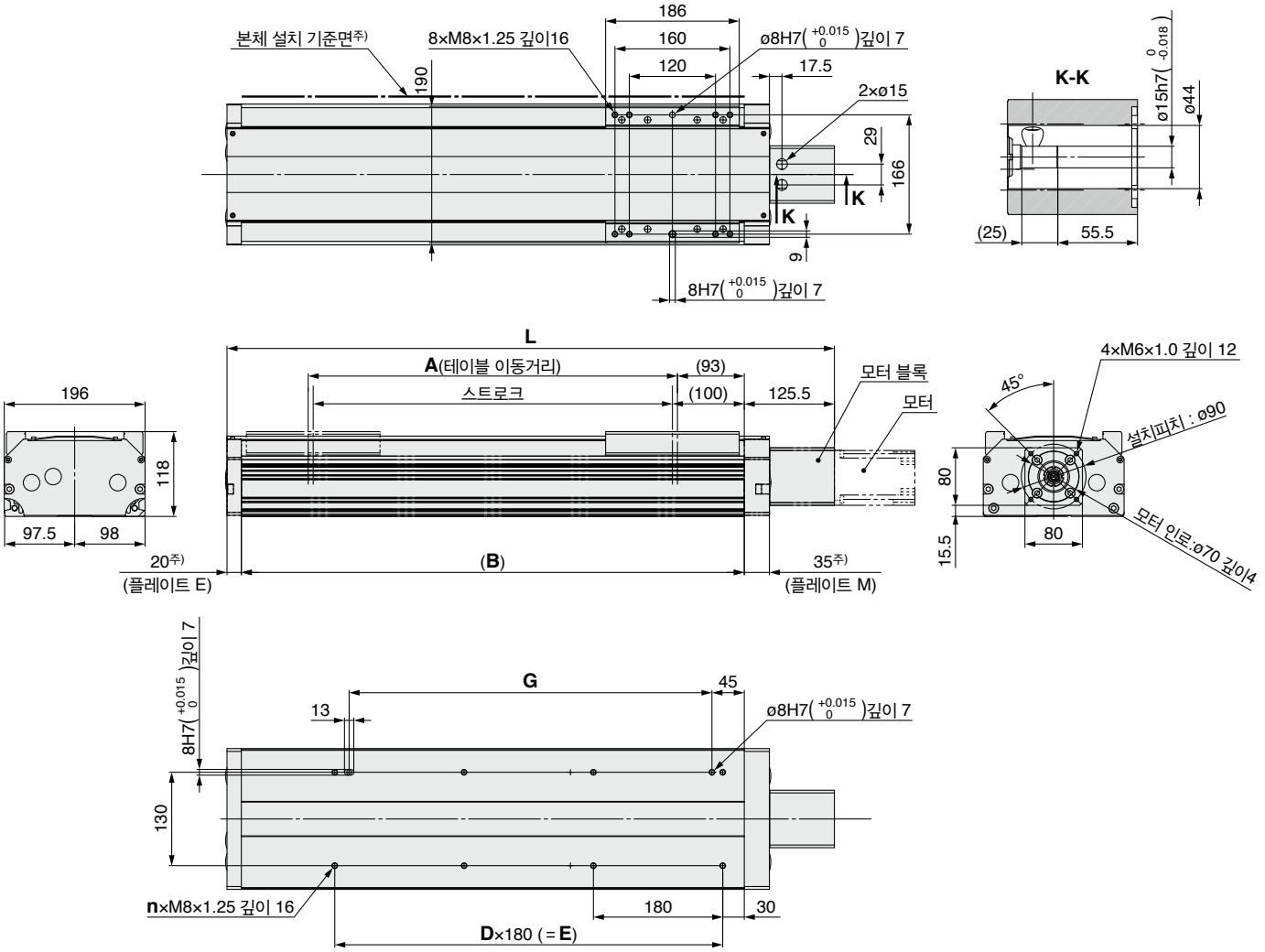
액추에이터 사양	스트로크 [mm] 주1)			200, 300, 400, 500, 600, 800, 1000, 1200, 1500		
	리드 [mm]			50	25	10
	가반질량 주2) [kg]	수평	3000(mm/s²)	60	150	400
			5000(mm/s²)	43	93	150
			9800(mm/s²)	22	36	—
		수직	3000(mm/s²)	14	29	80
			5000(mm/s²)	12	29	30
			9800(mm/s²)	8	9	—
	최대 속도 주3) [mm/s]	스트로크 범위	200~800	2300	1250	500
			1000	1600	800	320
			1200	1200	600	240
			1500	900	450	180
	최대 가감속도 [mm/s²]			9800		
	반복위치 결정정도 [mm]			±0.01		
	로스트 모션 [mm] 주4)			0.05 이하		
	볼나사 제원	나사지름 [mm]		ø25		
		축 길이 [mm]		스트로크 + 284.5		
	내충격/내진동 [m/s²] 주5)			50 / 20		
	구동방식			볼나사		
	가이드 방식			리니어 가이드		
	정적 허용 모멘트 [N·m] 주6)	Mep(피칭)		805		
		Mey(요잉)		771		
		Mer(롤링)		939		
	사용온도범위 [°C]			5~40		
	사용습도범위 [%RH]			90 이하(결로 없어야 함)		
그 외 사양 주7)	구동부 질량 [kg]			4.58		
	기타 관성 [kg·cm²]			0.43		
	마찰 계수			0.05		
	기계 효율			0.8		
기준 모터 사양	모터 종류			AC 서보 모터(AC200V)		
	정격 출력용량 [W]			750		
	정격 토크 [Nm]			2.4		
	정격 회전수 [rpm]			3000		

주1) 표기 스트로크 이외는 특주 대응하므로 당사에 확인해 주십시오.
주2) 상세 내용은 P.2 의 「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 오동작 없음(초기값)
내진동…45~2000Hz 1범위 내에서, 이송나사의 축방향 및 직각 방향으로 오동작 없음.(초기값)
주6) 정적 허용 모멘트는 액추에이터 정지 상태에 가해지는 정적 모멘트입니다.
충격이 가해지거나 반복 하중이 가해지는 경우에는 충분히 안전을 확인한 후 사용해 주십시오.
주7) 각 값은 기준입니다. 모터 용량 선정 등에 사용해 주십시오.
주8) 본 사양은 액추에이터 본체의 허용값이며, 기준 모터 탑재 시의 값입니다. 이 사양범위를 넘어 사용하지 마십시오
주9) 커플링을 설치할 때는 축 및 커플링 내경에 부착되어 있는 이물질·먼지·유분 등을 제거해 주십시오.
주10) 본 제품에는 모터, 모터 부착 설치볼트 및 커플링은 부속되지 않습니다. 고객측에서 준비해 주십시오.
주11) 모터 설치볼트에는 풀림 방지 대책을 실시해 주십시오.
주12) 테이블 이동범위의 양끝단에는 충돌시키지 마십시오. 또한, 위치결정 운전을 할 때에는 양끝단에서 7mm 이내로 설정하지 마십시오.

LEJS100-X400

모터없음

외형치수도



추천 커플링

제조사	품번
Nabeya Bi-tech Kaisha	MJT-40C-RD-15-19
Miki Pulley Co., Ltd	ALS-040-B-15B-19B
KTR Japan Co., Ltd.	ROTEX-GS19-98Sha-GS-2.5-ø15-2.5-ø19
SUNGIL Machinery Co., Ltd.	SJCB-40C-GR-15X19

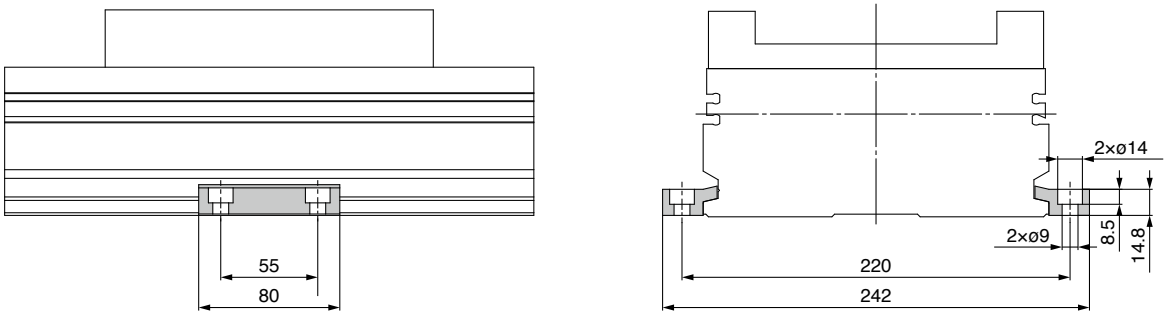
주) 본체 설치 기준면을 사용하여 설치하는 경우에는 상대면 혹은 핀 높이를 5mm 이상으로 해 주십시오. (추천높이 6mm)
양끝단의 부품(플레이트 M, 플레이트 E)은 본체 설치 기준면(몸체/치수 B범위)에서 돌출되어 있습니다.
간섭하지 않도록 1mm 이상의 여유 공간 두고 사용해 주십시오.

치수 및 질량표

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

사이드 서포트

사이드 서포트 : MY-S50A



주) 사이드 서포트는 좌우 1조로 출하됩니다.

사이드 서포트 사용의 기준

사이드 서포트로 고정할 경우 아래 그림 및 표에 나타내는 설치 개수:N, 지지 간격:L1을 기준으로 고정해 주십시오.。

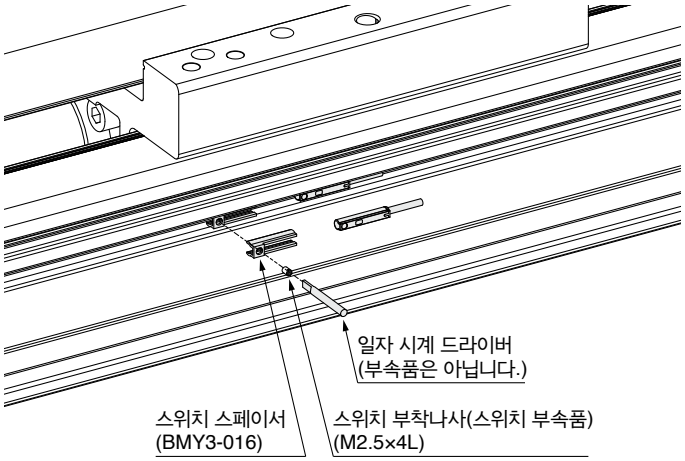
주) 사이드 서포트 설치 개수 :
N은 좌우의 합계 개수입니다.

스트로크	**N**(개)	**L1**(mm)	사용 볼트	최대 체결토크[N·m]
200	6	15	M8×1.25	12.5
300	6			
400	6			
500	6			
600	8			
800	8			
1000	10			
1200	10			
1500	14			

· **사이드 서포트의 지지 간격(L)은 등간격을 기준으로 고정해 주십시오.**
· 사이드 서포트로 고정할 때는 몸체 밑면의 핀을 병용해 주십시오.
· 수직 또는 천장 설치로 사용하는 경우에는 사이드 서포트만으로 사용하는 것은 피해 주십시오.

오토스위치 부착방법

오토스위치를 고정하는 경우에는 먼저 스위치 스페이서를 손으로 잡고 홈 내로 밀어 넣어 주십시오.
이 때, 올바른 설치자세로 삽입되었는지 확인 또는 수정한 후에 오토스위치를 홈 안으로 미끄러지듯이 밀어 넣고, 이 다음에 스위치 스페이서를 홈 안으로 끼워서 맞추어 주십시오.
부착위치 설정 후 일자 시계 드라이버를 이용하여 부속된 스위치 부착나사를 체결하여 주십시오.



오토스위치 부착나사의 체결토크

오토스위치 형식	체결토크
D-M9□(V)	0.10~0.15
D-M9□W(V)	

⚠ 안전상 주의	사용하실 때는 「SMC 제품취급 주의사항」(M-03-3) 및 「취급설명서」를 확인하신 후, 올바르게 사용해 주십시오.

한국SMC(주) www.smckorea.co.kr

고객지원센터 TEL : 1588-9677
서비스 이용시간·평일 : 08:30~17:30

서울시 영등포구 국회대로 62길 14(여의도동) 스카우트빌딩 8층
TEL: 02-3219-0700 FAX: 02-3219-0702

ⓒ2020 SMC Korea Co.,Ltd. All Rights Reserved.

㈜본 카탈로그 게재상품의 사양 및 외관은 개선을 위해 예고없이 변경되는 경우가 있으므로 양해 해 주시기 바랍니다.

인쇄 YR