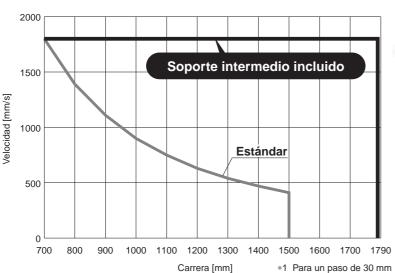
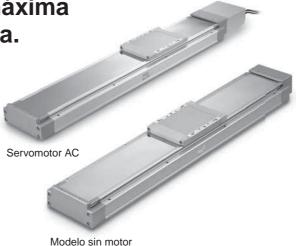
Soporte intermedio incluido Servomotor AC

Actuador eléctrico: Modelo sin vástago de alta rigidez Accionamiento por husillo a bolas

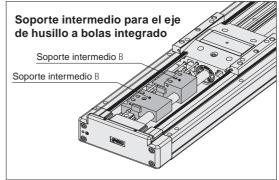
Se ha alcanzado una velocidad máxima de 1800 mm/s*1 en toda la carrera.



- Carrera máx.: 1790 mm
- Carga de trabajo horizontal: 85 kg (Para el paso de 10 mm)
- Repetitividad de posicionamiento: ± 0.01 mm (Modelo de gran precisión)



El uso del soporte intermedio reduce la deflexión del husillo a bolas cuando se usa una carrera larga.



Servomotor AC

Para encoder absoluto

- Modelo de entrada de pulsos Serie LECSB
- Modelo de entrada directa CC-Link Serie LECSC
- Tipo SSCNET Serie LECSS
- Tipo SSCNETⅢ/H Serie LECSS-T
- Tipo MECHATROLINK Serie LECY











Para encoder incremental

 Modelo de entrada de pulsos/ Tipo de posicionamiento Serie LECSA

Sin motor Fabricantes de motores compatibles: 13 empresas

- Mitsubishi Electric Corporation
 YASKAWA Electric Corporation
 SANYO DENKI CO., LTD.
 OMRON Corporation
 Panasonic Corporation
- FANUC CORPORATION
 NIDEC SANKYO CORPORATION
 KEYENCE CORPORATION
 FUJI ELECTRIC CO., LTD.
- Rockwell Automation, Inc. (Allen-Bradley) Beckhoff Automation GmbH Siemens AG Delta Electronics, Inc.





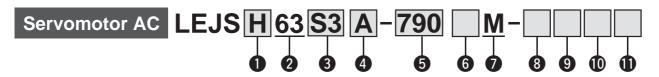
Actuador eléctrico: Modelo sin vástago de alta rigidez

Accionamiento por husillo a bolas

Serie LEJS63



Forma de pedido



Precisión

11000001		
_	Modelo básico	
Н	Modelo de gran precisión	

Tamaño

3 Ti	po de	moto
-------------	-------	------

Símbolo	Tipo	Salida [W]	Tamaño del actuador	Driver compatible
S3	Servomotor AC (Encoder incremental)	200	63	LECSA□-S3
S 7	Servomotor AC (Encoder absoluto)	200	63	LECSB□-S7 LECSC□-S7 LECSS□-S7
T7	Servomotor AC (Encoder absoluto)	200	63	LECSS2-T7
V7	Servomotor AC (Encoder absoluto)	200	63	LECYM2-V7 LECYU2-V7

4 Paso [mm]

	and a grant of
Н	30
Α	20
В	10

5 Carrera [mm]*1			ndar OBaj	
A *1				

Carrera [mm]*			●Estár	ndar ⊝Baj	o demanda
790	890	990	1190	1490	1790
•	•	0	0	0	0

<u>6</u>	Ор	ción	de	motor	

_	Ninguno
В	Con bloqueo

6 Soporte intermedio incluido

	M	Soporte intermedio incluido
--	---	-----------------------------

8 Tipo de cable*2 *3

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

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

S2S2: Cable estándar (2 m) + Driver (LECSS2)

Cable estándar (2 m)

Sin cable ni driver

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

Conector I/O*5

TO CONECTO 1/O		
_	Sin cable	
Н	Sin cable (sólo conector)	
1	1.5 [m]	

*5 Cuando se selecciona «Sin driver», solo se puede seleccionar «Sin cable».

9 Longitud del cable*2 *4

	Sin cable	Modelo o	de motor
	Sin cable	S□/T□	V
2	2	•	_
3	3	_	•
5	5	•	•
Α	10	•	•
С	20	_	

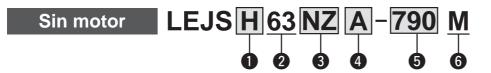
*4 La longitud del cable del motor, el cable del encoder y el cable de bloqueo es la misma.

Tipo de driver*2

Símbolo	Driver compatible	Tensión de alimentación [V]
	Sin driver	_
A1	LECSA1-S□	100 a 120
A2	LECSA2-S□	200 a 230
B1	LECSB1-S□	100 a 120
B2	LECSB2-S□	200 a 230
C1	LECSC1-S□	100 a 120
C2	LECSC2-S□	200 a 230
S1	LECSS1-S□	100 a 120
S2	LECSS2-S□	200 a 230
32	LECSS2-T□	200 a 240
M2	LECYM2-V□	200 a 230
U2	LECYU2-V□	200 a 230

^{*1} Consulta con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales que se fabrican bajo demanda.

Forma de pedido



1 Precisión

_	Modelo básico					
Н	Modelo de gran precisión					



Tipo de motor

NZ	Tipo de montaje Z
NY	Tipo de montaje Y
NX	Tipo de montaje X
NW	Tipo de montaje W
NV	Tipo de montaje V
NU	Tipo de montaje U
NT	Tipo de montaje T

4	Paso	[mm]
v	1 430	[]

Н	30
Α	20
В	10

5 Carro	era [mm]	*1	●Estái	ndar ⊝Baj	o demanda
790	890	990	1190	1490	1790
•	•	0	0	0	0

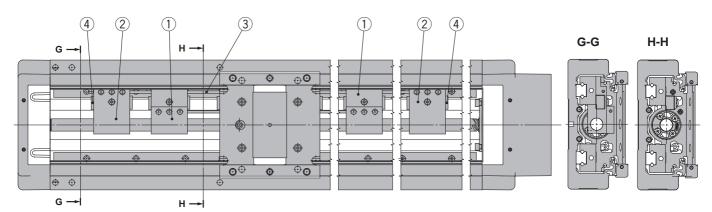
Especificaciones

	Paso [mm]	30	20	10	
Carga de trabajo [kg]	Horizonta	30	45	85	
Carga de trabajo [kg]	Vertical	6	10	20	
		790		1200	600
	Rango de carrera	890	1800		
Valacidad [mm/s]		990			
Velocidad [mm/s]		1190	1600		
		1490			
		1790			

Las especificaciones que no se indican son iguales a las del producto estándar. Para obtener más detalles consulta el Catálogo Web.

Diseño

Vista desde arriba del actuador (Se muestra con la banda de sellado antipolvo retirada)



Lista de componentes

Nº	Descripción	Material			
1	Soporte A	Resina sintética			
2	Soporte B	Resina sintética			
3	Tubería de conexión	Acero inoxidable			
4	Tope elástico	Goma de baja elasticidad			



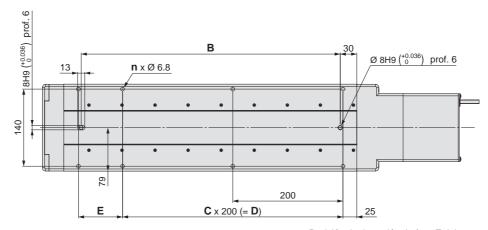
⁶ Soporte intermedio incluido Soporte intermedio incluido

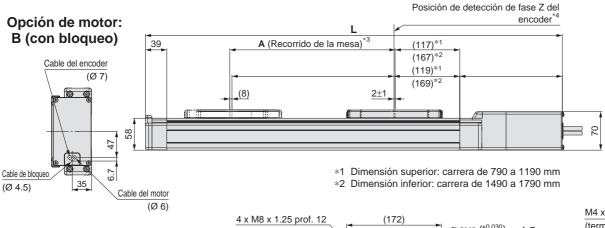
^{*1} Consulta con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales que se fabrican bajo demanda.

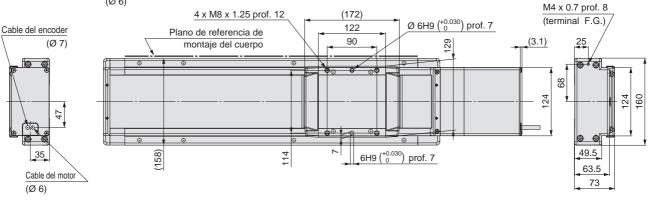
Serie LEJS63 -- M

Dimensiones: accionamiento por husillo a bolas

Servomotor AC







- *3 La distancia por la que se puede mover la mesa cuando vuelve al origen. Asegúrate de que ninguna pieza montada sobre la mesa interfiera con las piezas de trabajo y los accesorios colocados alrededor de la mesa.
- *4 La posición de primera detección de fase Z desde el extremo de la carrera del lado del motor.
- * El imán del detector magnético se encuentra en el centro de la mesa.

Dimensiones y pesos [mm]

Modelo		L		В	n	_	D	_	Peso del producto*1
Modelo	Sin bloqueo	Con bloqueo	Α	_ B	"		D	_	[kg]
LEJS□63□□-790□M-□□□□	1256.5	1296.5	800	970	12	4	800	180	19.4
LEJS□63□□-890□M-□□□□	1356.5	1396.5	900	1070	14	5	1000	80	20.7
LEJS□63□□-990□M-□□□□	1456.5	1496.5	1000	1170	14	5	1000	180	21.9
LEJS□63□□-1190□M-□□□□	1656.5	1696.5	1200	1370	16	6	1200	180	24.4
LEJS□63□□-1490□M-□□□□	2056.5	2096.5	1500	1770	20	8	1600	180	29.9
LEJS□63□□-1790□M-□□□□	2356.5	2396.5	1800	2070	24	10	2000	80	33.7

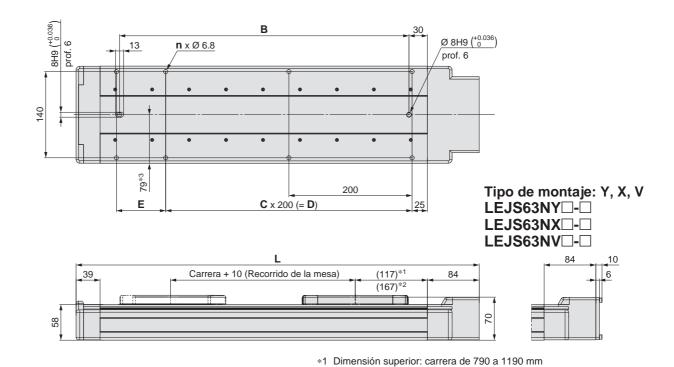
^{*1} Si utilizas un bloqueo, añade 0.4 (encoder incremental) o 0.7 (encoder absoluto).

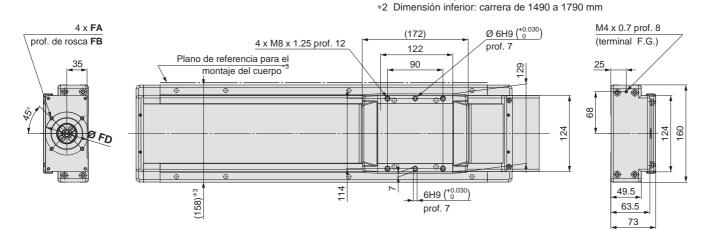


Dimensiones: accionamiento por husillo a bolas

Consulta más detalles sobre el montaje del motor y las piezas incluidas en «Montaje del motor» en la página 5.

Sin motor





*3 Cuando montes el actuador usando el plano de referencia de montaje del cuerpo, usa un pasador. Fija la altura del pasador en 5 mm o más debido al biselado redondo. (Altura recomendada: 6 mm)

Dimensiones y	pesos

Zimenelene y peece								
Modelo	L	В	n	С	D	Е	Peso del producto [kg]	
LEJS□63N□□-790M	1154.5	970	12	4	800	180	18.4	
LEJS□63N□□-890M	1254.5	1070	14	5	1000	80	19.7	
LEJS□63N□□-990M	1354.5	1170	14	5	1000	180	20.9	
LEJS□63N□□-1190M	1554.5	1370	16	6	1200	180	23.4	
LEJS□63N□□-1490M	1954.5	1770	20	8	1600	180	28.9	
LEJS□63N□□-1790M	2254.5	2070	24	10	2000	80	32.7	

[mm] Dimensiones de montaje del motor [mm]

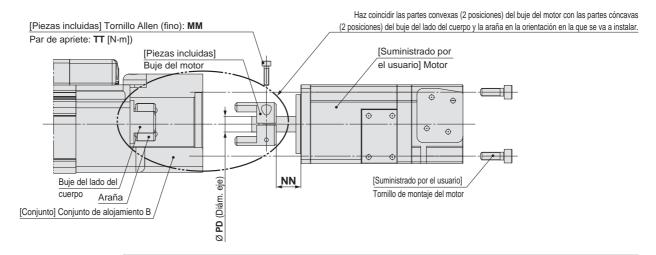
Modelo de motor	FA	FB	FD
NZ/Tipo de montaje Z	M5 x 0.8	7	70
NY/Tipo de montaje Y	M4 x 0.7	6	70
NX/Tipo de montaje X	M5 x 0.8	6	63
NW/Tipo de montaje W	M5 x 0.8	7	70
NV/Tipo de montaje V	M4 x 0.7	6	63
NU/Tipo de montaje U	M5 x 0.8	7	70
NT/Tipo de montaie T	M5 x 0.8	7	70



Serie LEJS63 -- M

- Cuando montes un buje, retira todo el contenido de aceite y la suciedad adherida al eje y el interior del buje.
- Este producto no incluye el motor ni los tornillo de montaje del motor. (Suministrado por el usuario) Prepara un motor con un extremo del eje redondo.
- Toma medidas para prevenir el aflojamiento de los tornillo de montaje del motor.

Montaje del motor



Procedimiento de montaje

- 1) Fija el buje del motor al motor (suministrado por el usuario) con el tornillo Allen MM.
- 2) Comprueba la posición del «buje del motor» y, a continuación, insértalo.

[mm]

3) Fija el motor al conjunto de alojamiento B con los tornillos de montaje del motor (suministrados por el usuario).

Dimensiones

Tamaño	Modelo de motor	MM	TT	NN	PD
	NZ/Tipo de montaje Z	M3 x 12	1.5	18	14
63	NY/Tipo de montaje Y	M4 x 12	2.7	18	11
	NX/Tipo de montaje X	M4 x 12	2.7	8	9
	NW/Tipo de montaje W	M4 x 12	2.7	12	9
	NV/Tipo de montaje V	M4 x 12	2.7	8	9
	NU/Tipo de montaje U	M4 x 12	2.7	12	11
	NT/Tipo de montaje T	M3 x 12	1.5	18	12

Lista de piezas incluidas

Tamaño: 63

Descripción	Cant.	Nota	
Buje del motor	1	_	
Tornillo Allen (para fijar el buje)		M3 x 12: Modelo de motor NZ, NT	
Tornillo Allen fino (para fijar el buje)	1	M4 x 12: Modelo de motor NY, NX, NW, NV, NU	

⚠ Precaución

- 1. Durante el funcionamiento, el mecanismo del soporte intermedio emite un ruido de colisión debido a su estructura.
- 2. En comparación con el modelo estándar, la longitud completa del producto será mayor para cada carrera. Para más detalles consulta el dimensiones.
- 3. El método de retorno a la posición de origen de tipo tope no se puede usar como método de retorno al origen (debido al tope elástico, como se muestra en Diseño ④).



SMC Corporation (Europe)

		/	
Austria	+43 (0)2262622800	www.smc.at	office@smc.at
Belgium	+32 (0)33551464	www.smc.be	info@smc.be
Bulgaria	+359 (0)2807670	www.smc.bg	office@smc.bg
Croatia	+385 (0)13707288	www.smc.hr	office@smc.hr
Czech Republic	+420 541424611	www.smc.cz	office@smc.cz
Denmark	+45 70252900	www.smcdk.com	smc@smcdk.com
Estonia	+372 6510370	www.smcpneumatics.ee	info@smcee.ee
Finland	+358 207513513	www.smc.fi	smcfi@smc.fi
France	+33 (0)164761000	www.smc-france.fr	info@smc-france.fr
Germany	+49 (0)61034020	www.smc.de	info@smc.de
Greece	+30 210 2717265	www.smchellas.gr	sales@smchellas.gr
Hungary	+36 23513000	www.smc.hu	office@smc.hu
Ireland	+353 (0)14039000	www.smcautomation.ie	sales@smcautomation.ie
Italy	+39 0292711	www.smcitalia.it	mailbox@smcitalia.it
Latvia	+371 67817700	www.smc.lv	info@smc.lv

SMC Corporation Akihabara UDX 15F, 4-14-1, Sotokanda, Chiyoda-ku, Tokyo 101-0021, JAPAN Phone: 03-5207-8249, Fax: 03-5298-5362