●ISOクラス4*1(ISO14644-1)に対応!

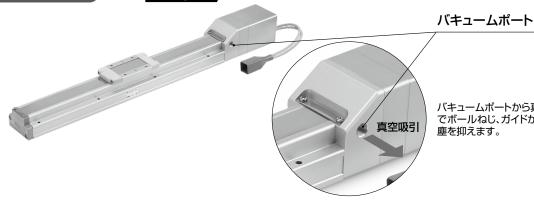
- ・バキューム配管を内蔵
- ・カバー等の外装部品を外すことなく、本体設置が可能
- ・ボディー体型リニアガイド仕様
- ※1 吸引流量により異なります。

スライダタイプ

ボールねじ駆動 / 11-LEFS Series

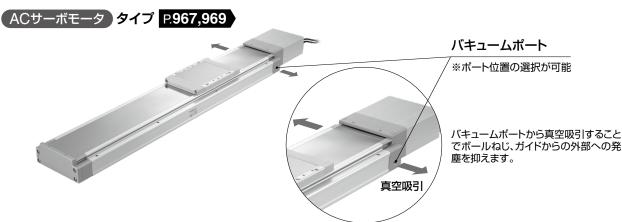
インクリメンタル(ステップモータ DC24V) インクリメンタル(サーボモータ DC24V) タイプ P.943

ACサーボモータ タイプ P.953,955



バキュームポートから真空吸引すること でボールねじ、ガイドからの外部への発 塵を抑えます。

高剛性スライダタイプ ボールねじ駆動 / 11-LEJS Series



サポートガイド/11-LEFG Series P.961

オーバーハング量の多いワーク等を支えるための サポートガイドをご用意いたしました。

- LEFシリーズ/ボディ部と外形寸法が同寸法のため設置が容易で 設計、組付工数の削減に貢献
- シールバンド標準装備のため、グリースの飛散・外部からの異物混 入を防止。

用途例 LEF(駆動側 サポートガイド

⚠注意

駆動側アクチュエータを設置後、サポートガイドの芯だしを実施してください。 ただし、取付平面度が0.1を上回る場合は、ワーク設置面(テーブル)に別途フローティング機構を設けてください。 LEKFS

LEFS LEFB

LEJS LEJB

핔 LEM

LEY LEYG

LESYH

LEPY LEPS

LER ᄪ

対二 応次電 池

スライダタイプ

ールねじ駆動/11-LEFS Series クリーン仕様

11-LEFS Series P.943, 953, 955

発塵測定方法

SMCクリーンシリーズの発塵データは以下の試験方法で測定しています。

■試験方法(例)

ISOクラス5相当のクリーンベンチに設置した試験体を作動させ、所定作動回 数までの粒子濃度の経時変化を測定します。

■測定条件

	名称	レーザダストモニタ(光散乱式自動粒子計数器)		
使用計測器	最小可測粒径	0.1 μ m		
	吸引量	28.3L/min (ANR)		
	サンプリング時間	5min		
設定条件	インターバル時間	55min		
	サンプリング空気量	141.5L(ANR)		



発塵量測定回路

■評価方法

粒子濃度の測定値は、レーザダストモニタが5分間毎に捕捉した微粒子の累積 値注1)を1m3当たりの粒子濃度に換算して示します。

そして、発塵量は各試験体を所定回数注2)まで作動させた際の平均粒子濃度(平 均値)の95%上側信頼限界値を考慮して区分しています。

グラフ内のプロットは、横軸で示す粒径以上の平均粒子濃度の95%上側信頼 限界値を表わします。

- 注1) サンプリング空気量: 141.5L(ANR) 当たりの空気中に含まれる粒子数
- 注2) アクチュエータ : 100万回
- 注3) 発塵特性(P.633、634)は、選定の目安となるもので、すべて保証するものではあ りません。
- 注4) 吸引流量: OL/minの粒子濃度は、吸引なしでの動作時の測定値です。

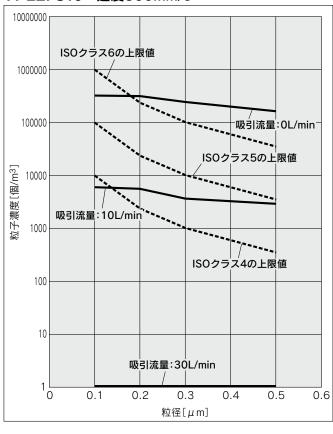
インクリメンタル(ステップモータ DC24V) インクリメンタル(サーボモータ DC24V) クリーン仕様



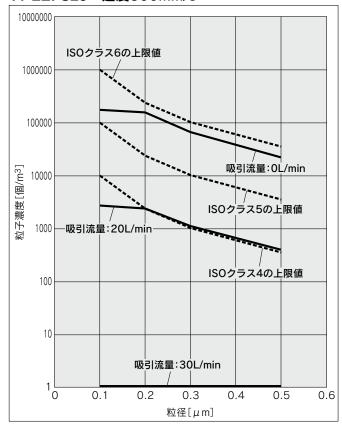
発塵特性

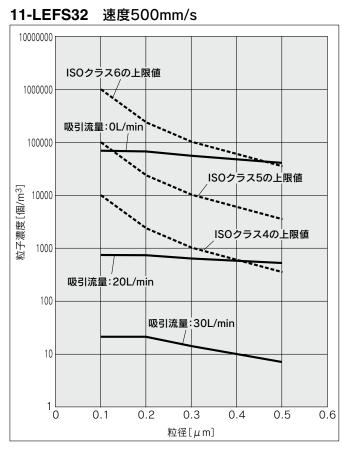
ステップモータ(サーボ DC24V)、サーボモータ(DC24V)

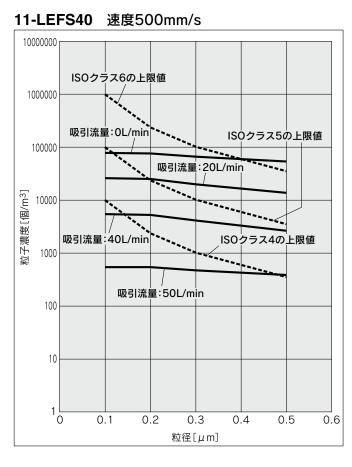
11-LEFS16 速度500mm/s



11-LEFS25 速度500mm/s







LEKFS

LEJS LEJB

핔 LEM

LESYH

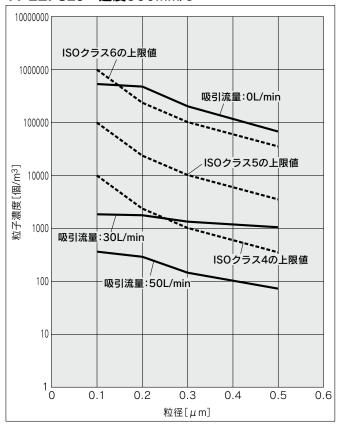
LER



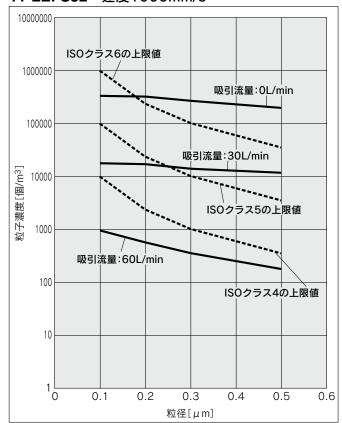
発塵特性

ACサーボモータ(100W/200W/400W)

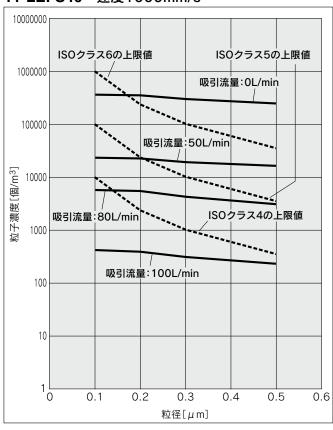
11-LEFS25 速度900mm/s



11-LEFS32 速度1000mm/s



11-LEFS40 速度1000mm/s



LEKFS

LEFS LEFS

LEJS

핔

LEM

LESH LESYH

LEPY

LER

ᄪ



| 二次電池 | □XC □SJI | 仕様 □XSI □ LECAI

LAT3

スライダタイプ ボールねじ駆動





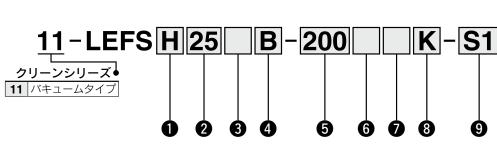
(RoHS)

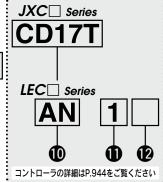
11-LEFS Series LEFS16·25·32·40

機種選定方法につきましてはP.113、発塵特性はP.939をご覧ください。

型式表示方法

プログラムレスコントローラLECP1、LECP2シリーズは、2025年5月末に販売中止を予定しています。置換え品として互換機能を有した単軸コントローラ JXC51/61シリーズにて検討いただけますようお願いいたします。※IECP1/ LECP2モードを使用する際は、最新版のJXC51/61シリーズ(Ver.3.60~)、ACT Controller 2設定ソフトウェア(Ver.1.5.0.0)が必要となります。詳細はごちら





● 精度

無記号	基本形					
Н	高精度形					

2 サイズ

•	
16	
25	
32	
40	

❸ モータ種類

<u> </u>		,					
記号	T 力毛粉		対応コン	トローラ/			
一起专	モータ種類	LEFS16	LEFS25	LEFS32	LEFS40	ドラ	イバ
無記号	ステップモータ (サーボ DC24V)	•	•	•	•	JXC51 JXC61 JXCE1 JXC91 JXCP1 JXCD1 JXCL1 JXCM1	JXCEF JXC9F JXCPF JXCLF LECP1 LECPA
Α	サーボモータ (DC24V)	•	•	_	_	LE	CA6

4 リード[mm]

記号	11-LEFS16	11-LEFS25	11-LEFS32	11-LEFS40
Α	10	12	16	20
В	5	6	8	10

6 モータオプション

	707747
無記号	ロックなし
В	ロック付

⑤ ストローク*1[mm]

•	O X E						
ストローク	備考						
ストローク	サイズ	対応ストローク					
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 バキュームポート※2

<u> </u>	1			
無記号	左側			
R	右側			
	R:右側			
1	無記号:左側			

8 位置決めピン穴

	<u> </u>								
無記号	ハウジングB 底面 ^{※3}	ハウジングB底面							
K	ボディ底面 2ヶ所	ボディ底面							

9 アクチュエータケーブル種類·長さ^{※5}

•		_			1-700	
標準ケース	ブル [m]		ロボッ	トケー	ブル	[m]
無記号	なし		R1	1.5	RA	10*4
S1	1.5 ^{*7}		R3	3	RB	15*4
S3	3*7		R5	5	RC	20*4
S5	5 [*] 7		R8	8*4		

サポートガイド/11-LEFG Series オーバーハング量の多いワーク 等を支えるためのサポートガイ ドをご用意いたしました。



JXC Series (詳細はP.945参照)

100 コントローラ有無

無記号	コントローラなし
C_1_	コントローラ付属



インターフェース(通信プロトコル/入出力) **4**

記号	種類	軸数·	持殊仕様
心方	記万 作規		安全機能STO対応
5	パラレル入力(NPN)		
6	パラレル入力(PNP)	•	
Е	EtherCAT		•
9	EtherNet/IP™	•	•
Р	PROFINET	•	
D	DeviceNet®	•	
L	IO-Link		
M	CC-Link		

◆コントローラ取付方法

		•
7	ねじ取付形	
8 ×11	DINレール取付形	

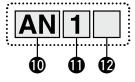
・軸数・特殊仕様

~ +W ×^	197	ハエル
記号	軸数	仕様
1	単軸	標準仕様
F	単軸	安全機能STO対応

● 通信プラグコネクタ I/Oケーブル^{※12}

	記号	種類	対象インターフェース
	無記号	付属品なし	_
1	S	ストレート型通信プラグコネクタ	DeviceNet®
	T	T分岐型通信プラグコネクタ	CC-Link Ver1.10
	1	I/Oケーブル(1.5m)	パラレル入力(NPN)
	3	l/0ケーブル(3m)	パラレル入力(NPN) パラレル入力(PNP)
	5	I/Oケーブル(5m)	// JUNA/J (PNP)

Series (詳細はP.945参照)



⑩ コントローラ/ドライバ種類^{※6}

無記号	コントローラ/ドライバ	なし
6N	LECA6	NPN
6P	(ステップデータ入力タイプ)	PNP
1N	LECP1*7	NPN
1P	(プログラムレスタイプ)	PNP
AN	LECPA*7 *8	NPN
AP	(パルス入力タイプ)	PNP

1/0ケーブル長さ*9

無記号	ケーブルなし (通信プラグコネクタなし)
1	1.5m
3	3m ^{×10}
5	5m ^{×10}
3 5	

12 コントローラ/ドライバ取付方法

<u> </u>	
無記号	ねじ取付形
D	DINレール取付形※11

- ※1 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。
- ※2 購入時に選択したバキュームポート側にのみ、バキューム配管が内 蔵されます。

購入後逆側のポートから吸引すると、発塵特性を満足できません。 ご注意ください。

購入後、変更希望の際は当社へご確認ください。

- ※3 取付方法はP.280の本体取付例をご覧ください。
- ※4 受注生産(ロボットケーブルのみ対応)
- ※5 標準ケーブルは固定部で使用してください。 可動部で使用する場合はロボットケーブルを選定ください。 アクチュエータケーブルのみ必要な場合は、WEBカタログをご覧ください。
- ※6 コントローラ/ドライバ詳細および対応モータにつきましては、次 頁の対応コントローラ/ドライバ表をご参照ください。
- ※7 モータ種類"ステップモータ"のみ対応。

<u>//</u>注意

【CE/UKCA対応品について】

- ①EMCの適合性確認は、電動アクチュエータLEFシリーズとコントロー ラLEC/JXCシリーズとの組合せにて確認試験を行っています。 EMCは電動アクチュエータを組込んだお客様の装置・制御盤の構成や、 その他の電気機器と配置、配線の関係により変化いたしますので、お 客様の装置でご使用になられる設置環境での適合性確認はできませ ん。従いまして、お客様にて最終的に機械・装置全体としてEMCの適 合性を確認していただく必要があります。
- ②インクリメンタル(サーボモータ DC24V)仕様は、ノイズフィルタセ ット(LEC-NFA)を組合せて確認試験を実施しております。 ノイズフィルタセットにつきましてはP.1037をご参照ください。設 置につきましてはLECA取扱説明書にてご確認願います。

【UL対応品について(LECシリーズの場合)】

ULに適合する場合、組合せる直流電源はUL1310に従うclass2電源ユ ニットをご使用ください。

- ※8 パルス列信号がオープンコレクタのときは、電流制限抵抗(LEC-
- PA-R-□)P.1062を別途手配願います。
 ※9 コントローラ/ドライバ種類で"コントローラ/ドライバなし"を選 択した場合、I/Oケーブルは選択できません。I/Oケーブルが必要な 場合は、LECA6用(WEBカタログ)、LECP1用(WEBカタログ)、 LECPA用(WEBカタログ)をご覧ください。
- ※10 コントローラ/ドライバ種類"パルス入力タイプ"の場合、パルス入 力が差動のときのみ使用可能。オープンコレクタのときは1.5mの み使用可能。
- ※11 DINレールは付属しません。別途手配となります。
- ※12 DeviceNet®、CC-Link、パラレル入力以外の場合は「無記号」を選 択ください。

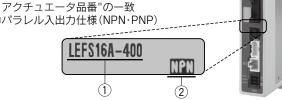
DeviceNet®、CC-Linkは、「無記号」、「S」、「T」から選択してください。 パラレル入力は、「無記号」、「1」、「3」、「5」から選択してください。

アクチュエータとコントローラはセットです。

コントローラとアクチュエータの組合せが正しいか必ず ご確認ください。

〈使用前には必ず下記をご確認ください〉 ①"アクチュエータ"と"コントローラ記載

②パラレル入出力仕様(NPN·PNP)



※ご使用に関しては取扱説明書をご参照ください。 取扱説明書は当社ホームページからダウンロード願います。 https://www.smcworld.com

LEKFS EFS F ഗമ

回

LEN

LESYH

LEPY LEPS

LER ᇤ

防耐 滴塵 仕 様 仕ク様リ

対 が 応電 池

仕様タレス

対応コントローラ/ドライバ表

種類	JXC51		プログラムレスタイプ	パルス入力タイプ	
シリーズ	JXC51 JXC61	LECA6	LECP1	LECPA	
特長	パラレル入出力	パラレル入出力	パソコン・ティーチング ボックスを使わずに動作 (ステップデータ)設定	パルス列信号にて 動作	
対応モータ	オ応モータ ステップモータ サ			プモータ DC24V)	
最大ステップ データ数	64	l点	14点	_	
電源電圧		DC	24V		
参照ページ	P.1017	P.1031	P.1042	P.1057	

	EtherCAT 直接入力タイプ	安全機能STO対応 EtherCAT 直接入力タイプ	EtherNet/IP™ 直接入力タイプ	安全機能STO対応 EtherNet/IP™ 直接入力タイプ	PROFINET 直接入力タイプ	安全機能STO対応 PROFINET 直接入力タイプ	DeviceNet [®] 直接入力タイプ	IO-Link 直接入力タイプ	安全機能STO対応 IO-Link 直接入力タイプ	CC-Link 直接入力タイプ			
種類							Second Links Straight Market						
シリーズ	JXCE1	JXCEF	JXC91	JXC9F	JXCP1	JXCPF	JXCD1	JXCL1	JXCLF	JXCM1			
特長	EtherCAT 直接入力	安全機能STO対応 EtherCAT 直接入力	EtherNet/IP™ 直接入力	安全機能STO対応 EtherNet/IP™ 直接入力	PROFINET 直接入力	安全機能STO対応 PROFINET 直接入力	DeviceNet [®] 直接入力	IO-Link 直接入力 直接入力 可接入力		CC-Link 直接入力			
対応モータ				ステ	-ップモータ(サーボ DC24	4V)						
最大ステップ データ数		スプラフと ラ(ア ボ DC24V) 64点											
電源電圧					DC2	24V							
参照ページ					P.10	063							

仕様

ステップモータ(サーボ DC24V)

	型	•		11-LE	FS16	11-LE	11-LEFS25		11-LEFS32		FS40			
	ストローク[mr	n] ^{注1)}		50~	500	50~	·600	50~	·800	150~	1000			
	可搬質量注2)	⟨JXC□1/J⟩	(C□F/LECP1 A/JXC□ ² ₃	14	15	25	30	45	50	55	65			
	PJ IM 具里 / 二/ 平 [kg]	LECPA	A/JXC□3 ²		10	20	20	40	45	50	60			
	垂直		直	2	4	7.5	15	10	20	2	23			
	速度[mm/s] ^{注2)}			10~500	5~250	12~500	6~250	16~500	8~250	20~500	10~250			
	最大加減速度[ɪ	mm/s ²]		3000										
	繰返し位置決め)精度	基本形	±0.02										
ア	[mm] 高精度形		±0.015											
2	ロストモーショ	ıン ^{注3)}	基本形	0.1以下										
チュ	[mm]		高精度形					5以下						
푸	リード[mm]			10	5	12	6	16	8	20	10			
ータ仕様	耐衝擊/耐振動[m/s ²]注4)			50/20										
仕	駆動方式			ボールねじ										
惊	ガイド方式							ガイド						
	静的許容 Mep(ピッチング)			1			7	46			10			
	モーメント注5)		ヨーイング)	10		_	27		46		10			
		[N·m] Mer(ローリング)		2	0	52		10)1	20	07			
	使用温度範囲[- -		5~40										
	使用湿度範囲[90以下(結露なきこと)										
	清浄度クラス注			ISOクラス4(ISO14644-1)										
	グリース ボール	レねじ部/リ	ニアガイド部					グリース						
	モータサイズ			□28 □42 □56.4										
電気	モータ種類							(サーボ DC24	.V)					
気仕様	エンコーダ							メンタル						
様	電源電圧[V]							±10%		1				
	電力[W] ^{注7)注9})		最大電	カ 51	最大電		最大電力	123	最大電力	ל 141			
	形式注8)					1 1	***********	作動型		T				
ック仕様	保持力[N]			20	39	78	157	108	216	113	225			
仕	電力[W] ^{注9)}		2.	.9	į	5	· -	5	!	5				
悚	定格電圧[V]						DC24	±10%		,				

- 注1) 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。
- 注2) コントローラ/ドライバ種類、搬送質量により速度が変動します。P.114、115の「速度-搬送質量グラフ(目安)」にて確認してください。 また、ケーブル長さ5mを超える場合は5m毎に最大10%低下します。
- 注3) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。
- 注4) 耐衝撃…落下式衝撃試験で、送りねじの軸方向および直角方向にて誤動作なし(初期における値)。
- 衝撃が掛かったり、繰返し荷重が掛かる場合には十分な安全をみて使用してください。 注6) 運転条件、吸引量によって発塵量が変化します。詳細は発塵特性を参照してください。
- 注7) コントローラを含む運転時の最大電力を示します。電源容量の選定時にご使用ください。
- 注8) ロック付のみ。
- 注9) ロック付を選択の場合は、電力を加算してください。

LEKFS LEFS

LEFS LEFB

핔

LEM

Ę¥G

LEPY LEPS

LER

핕

対応 応電池

仕様

サーボモータ(DC24V)

	型式			11-LEI	FS16A	11-LEFS25A				
	ストローク[mm]	注1)		50~	500	50~	600			
	可搬質量[kg] ^{注2)}		水平	7	10	11	18			
	_		垂直	2	4	2.5	5			
	速度[mm/s] ^{注2)}			1~500	1~250	2~500	1~250			
	最大加減速度[mr	n/s ²]		3000						
	繰返し位置決め精	度	基本形	±0.02						
7	[mm]		高精度形			015				
ク	ロストモーション	, 注3)	基本形			以下				
チ	[mm]		高精度形			以下				
그	リード[mm]			10	5	12	6			
ΙŤ	耐衝擊/耐振動[r	n/s²] ^{注4}	.)			/20				
夕	駆動方式			ボールねじ						
アクチュエータ仕様	ガイド方式			リニアガイド 10 27						
134	静的許容		ッチング)			27				
	モーメント ^{注5)}	Mey(∃	ーイング)		0		.7			
	[N·m]		ーリング)	20 52						
	使用温度範囲[℃]					40				
	使用湿度範囲[%]	KH]		90以下(結露なきこと)						
	清浄度クラス注6)	1.47 /11-	- 10 4 10 45	ISOクラス4(ISO14644-1)						
	グリースボールね	ひ部/リュ	-アカイト部							
	モータサイズ					□42				
電	モータ出力[W]			30 36						
電気仕様	モータ種類 エンコーダ			サーボモータ(DC24V) インクリメンタル						
様	エノコータ 電源電圧[V]					メ <i>ンタル</i> ±10%				
	電力[W] ^{注7)注9)}			最大電		最大電力	113			
	電刀[W]左77左37 形式注8)			取入電.	無励磁		כוו נ			
	_ ルム /**** 保持力[N]			20	39		157			
ック仕様	株分刀[N] 電力[W]注9)				<u> </u>	78 157 5				
仕様	定格電圧[V]			۷.						
不	上俗电广[V]			DC24±10%						

- 注1) 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。 注2) 詳細はP.117の「速度 搬送質量グラフ(目安)」にて確認してください。 また、ケーブル長さ5mを超える場合は5m毎に最大10%低下します。
- 注3) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。

- 注6) 運転条件、吸引量によって発塵量が変化します。詳細は発塵特性を参照してください。 注7) コントローラを含む運転時の最大電力を示します。電源容量の選定時にご使用ください。
- 注8) ロック付のみ。
- 注9) ロック付を選択の場合は、電力を加算してください。

質量

シリーズ		11-LEFS16								
ストローク[mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
製品質量[kg]	0.83	0.90	0.98	1.05	1.13	1.20	1.28	1.35	1.43	1.50
ロック付割増質量[kg]					0.	12				

シリーズ	11-LEFS25											
ストローク[mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
製品質量[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
ロック付割増質量[kg]						0.:	26					

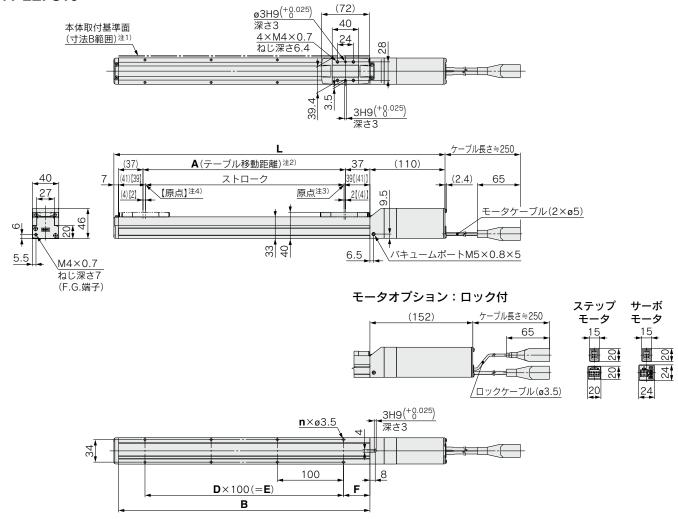
シリーズ		11-LEFS32														
ストローク[mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
製品質量[kg]	3.15	3.35	3.55	3.75	3.95	4.15	4.35	4.55	4.75	4.95	5.15	5.35	5.55	5.75	5.95	6.15
ロック付割増質量[kg]								0.	53							

シリーズ		11-LEFS40																
ストローク[mm]	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
製品質量[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
ロック付割増質量[kg]					-				0.	53								

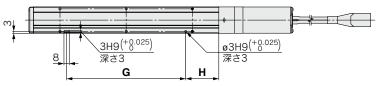
インクリメンタル(ステップモータ DC24V) インクリメンタル(サーボモータ DC24V) クリーン仕様

外形寸法図/ボールねじ駆動

11-LEFS16



位置決めピン穴注5)(オプション):ボディ底面



- 注1) R面取りがあるため本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手面もしくはピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm) また、本体取付基準面(寸法B範囲)よりそれ以外の面は出っ張る場合がございます。ワーク・設備等と干渉しないよう1mm以上の逃げを設けてご使 用ください。
- 注2) 原点復帰動作等によりテーブルが可動する距離です。 周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
- 注3) 原点復帰後の位置です。
- 注4)【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
- 注5) ボディ底面位置決めピン穴を使用する場合は、ハウジングB底面のピン穴は使用しないでください。

寸法表										[mm]
型式	_ □ックなし	ロック付	A	В	n	D	E	F	G	Н
11-LEFS□16□-50□	247	289	56	130	4	_	_	15	80	25
11-LEFS□16□-100□	297	339	106	180	4	_	_		80	50
11-LEFS□16□-150□	347	389	156	230	4	_	_		80	50
11-LEFS□16□-200□	397	439	206	280	6	2	200		180	50
11-LEFS□16□-250□	447	489	256	330	6	2	200		180	50
11-LEFS□16□-300□	497	539	306	380	8	3	300	40	280	50
11-LEFS□16□-350□	547	589	356	430	8	3	300		280	50
11-LEFS□16□-400□	597	639	406	480	10	4	400		380	50
11-LEFS□16□-450□	647	689	456	530	10	4	400		380	50
11-LEFS 16 -500	697	739	506	580	12	5	500		480	50

SMC

LEKFS EFS

LEFS LEFB

핔

LEM Ē

LESYH

LEPY LEPS

핕

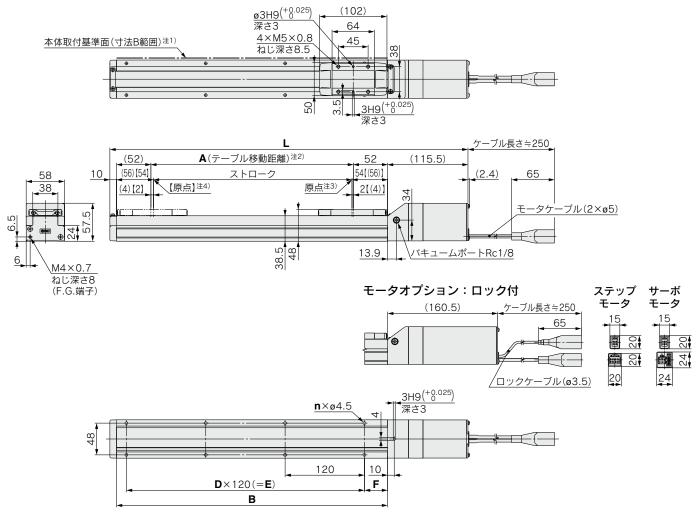
LER

防耐

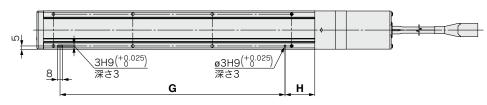
対二 応次電池

仕様タレス

11-LEFS25



位置決めピン穴注5)(オプション):ボディ底面

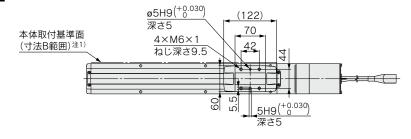


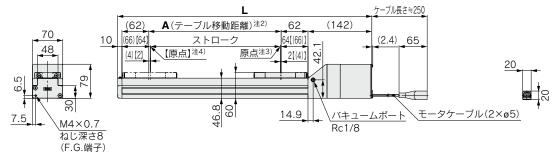
- 注1) R面取りがあるため本体取付基準 面を使用して設置される場合には、 相手面もしくはピン高さを3mm 以上にしてください。(推奨高さ 5mm)
 - また、本体取付基準面(寸法B範囲) よりそれ以外の面は出つ張る場合 がございます。ワーク・設備等と 干渉しないよう1mm以上の逃げ を設けてご使用ください。
- 注2) 原点復帰動作等によりテーブルが 可動する距離です。
 - 周辺にあるワーク・設備等と干渉 しないようにご注意ください。
- 注3) 原点復帰後の位置です。
- 注4)【 】は原点復帰方向を変更した場 合です。
- 注5) ボディ底面位置決めピン穴を使用 する場合は、ハウジングB底面の ピン穴は使用しないでください。

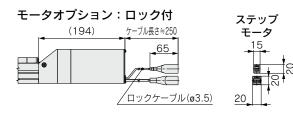
<u>寸法表</u>										[mm]
型式	ロックなし	ロック付	Α	В	n	D	E	F	G	Н
11-LEFS□25□-50□	285.5	330.5	56	160	4	_	-	20	100	30
11-LEFS□25□-100□	335.5	380.5	106	210	4	_	_		100	45
11-LEFS□25□-150□	385.5	430.5	156	260	4	_	-		100	45
11-LEFS□25□-200□	435.5	480.5	206	310	6	2	240		220	45
11-LEFS□25□-250□	485.5	530.5	256	360	6	2	240		220	45
11-LEFS□25□-300□	535.5	580.5	306	410	8	3	360		340	45
11-LEFS□25□-350□	585.5	630.5	356	460	8	3	360	35	340	45
11-LEFS□25□-400□	635.5	680.5	406	510	8	3	360		340	45
11-LEFS□25□-450□	685.5	730.5	456	560	10	4	480		460	45
11-LEFS□25□-500□	735.5	780.5	506	610	10	4	480		460	45
11-LEFS□25□-550□	785.5	830.5	556	660	12	5	600		580	45
11-LEFS□25□-600□	835.5	880.5	606	710	12	5	600		580	45

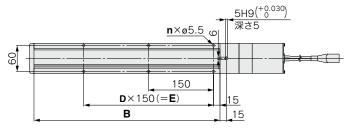


11-LEFS32

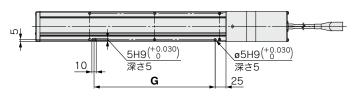








位置決めピン穴注5)(オプション):ボディ底面



- 注1) R面取りがあるため本体取付基準面を使用して設 置される場合には、相手面もしくはピン高さを 3mm以上にしてください。(推奨高さ5mm) また、本体取付基準面(寸法B範囲)よりそれ以外の面は出っ張る場合がございます。ワーク・設備 等と干渉しないよう1mm以上の逃げを設けてご 使用ください。
- 注2) 原点復帰動作等によりテーブルが可動する距離で す。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないよう にご注意ください。
- 注3) 原点復帰後の位置です。
- 注4) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
- 注5) ボディ底面位置決めピン穴を使用する場合は、ハウジングB底面のピン穴は使用しないでください。

寸法表								[mm]
型式	ロックなし	<u></u> ロック付	Α	В	n	D	E	G
11-LEFS□32□-50□	332	384	56	180	4	_	_	130
11-LEFS□32□-100□	382	434	106	230	4	_	_	130
11-LEFS 32 -150	432	484	156	280	4	_	_	130
11-LEFS□32□-200□	482	534	206	330	6	2	300	280
11-LEFS□32□-250□	532	584	256	380	6	2	300	280
11-LEFS□32□-300□	582	634	306	430	6	2	300	280
11-LEFS□32□-350□	632	684	356	480	8	3	450	430
11-LEFS□32□-400□	682	734	406	530	8	3	450	430
11-LEFS□32□-450□	732	784	456	580	8	3	450	430
11-LEFS□32□-500□	782	834	506	630	10	4	600	580
11-LEFS□32□-550□	832	884	556	680	10	4	600	580
11-LEFS□32□-600□	882	934	606	730	10	4	600	580
11-LEFS□32□-650□	932	984	656	780	12	5	750	730
11-LEFS□32□-700□	982	1034	706	830	12	5	750	730
11-LEFS□32□-750□	1032	1084	756	880	12	5	750	730
11-LEFS□32□-800□	1082	1134	806	930	14	6	900	880

SMC

LEKFS LEFS

LEFS LEFB

핔

LEM

Ē LESYH

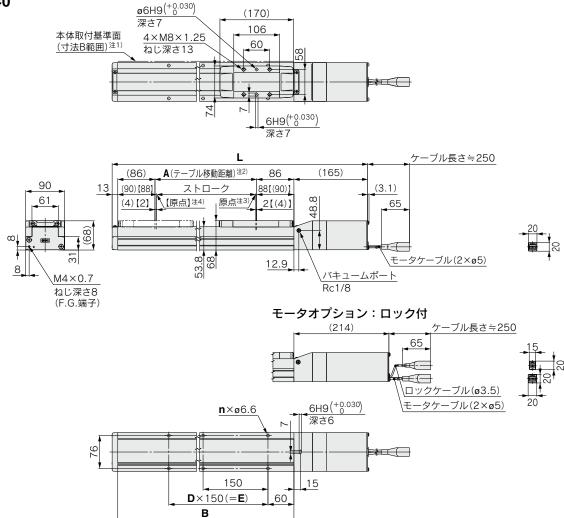
LEPY LEPS

LER ᄪ

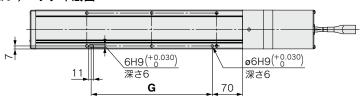
防耐

対二 応電池

11-LEFS40



位置決めピン穴注5)(オプション):ボディ底面



- 注1) R面取りがあるため本体取付基準面を使用して設 置される場合には、相手面もしくはピン高さを 3mm以上にしてください。(推奨高さ5mm) また、本体取付基準面(寸法B範囲)よりそれ以外の面は出つ張る場合がございます。ワーク・19 備等と干渉しないよう1mm以上の逃げを設けて ご使用ください。
- 注2) 原点復帰動作等によりテーブルが可動する距離 です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しない ようにご注意ください。
- 注3) 原点復帰後の位置です。
- 注4) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
- 注5) ボディ底面位置決めピン穴を使用する場合は、ハ ウジングB底面のピン穴は使用しないでください。

١	一达	衣

寸法表								[mm]
型式	_ ロックなし	ロック付	A	В	n	D	E	G
11-LEFS□40□-150□	506	555	156	328	4	_	150	130
11-LEFS□40□-200□	556	605	206	378	6	2	300	280
11-LEFS□40□-250□	606	655	256	428	6	2	300	280
11-LEFS□40□-300□	656	705	306	478	6	2	300	280
11-LEFS□40□-350□	706	755	356	528	8	3	450	430
11-LEFS□40□-400□	756	805	406	578	8	3	450	430
11-LEFS□40□-450□	806	855	456	628	8	3	450	430
11-LEFS□40□-500□	856	905	506	678	10	4	600	580
11-LEFS□40□-550□	906	955	556	728	10	4	600	580
11-LEFS□40□-600□	956	1005	606	778	10	4	600	580
11-LEFS□40□-650□	1006	1055	656	828	12	5	750	730
11-LEFS□40□-700□	1056	1105	706	878	12	5	750	730
11-LEFS□40□-750□	1106	1155	756	928	12	5	750	730
11-LEFS□40□-800□	1156	1205	806	978	14	6	900	880
11-LEFS□40□-850□	1206	1255	856	1028	14	6	900	880
11-LEFS□40□-900□	1256	1305	906	1078	14	6	900	880
11-LEFS□40□-950□	1306	1355	956	1128	16	7	1050	1030
11-LEFS□40□-1000□	1356	1405	1006	1178	16	7	1050	1030



LEKFS

LEFS LEFS

LEJS

핔

LEM

LEPY

LER

ᄪ



| 二次電池 | □OXC | □SO31 | 仕様 | □ LECA1 | □ LECA2 | □ LE

LAT3

スライダタイプ ボールねじ駆動 <u>クリーン仕様</u>

11-LEFS Series LEFS25-32-40

機種選定方法につきましてはP.121、発塵特性はP.939をご覧ください。

CE CA CALOUS

(RoHS)

LECY□ Series P.955

型式表示方法

— ※詳細はP.1343~参照 -

<u>11</u> - LEFS	Н	25	S2	B	-100			K-	S	2	A2	
● クリーンシリーズ 11 バキュームタイプ	•	2	8	4	6	6	•	8	9			

● 精度

記号

S2

S3

S4

T6

T7

T8

❸ モータ種類

 無記号
 基本形

 H
 高精度形

種類

ACサーボモータ (インクリメンタル エンコーダ)

ACサーボモータ (アブソリュート エンコーダ)

9 ケーブル種類*8,*9

デューデル 標準ケーブル ロボットケーブル

※8 ケーブルは、モータケーブルとエンコーダケーブルが付属します。

(モータオプションでロック付の場合、ロックケーブルも付属します。) ※9 各ケーブルの標準コネクタ方向は 反軸側(B)です。(詳細はP.1123)

2サイズ

0

25

32

40

25

32

40

※1 モータ種類:S2のみ、対応ドライバ品番末尾がS1となりますのでご注意ください。 ※2 モータ種類T6の場合、対応ドライバはLECS□2-T5になりますので、ご注意ください。

ドライバ種類

A1/A2

A1/A2

A2

B2

<u>C</u>2

S2 B2

B2 C2

⑩ ケーブル長さ*10

※10 エンコーダ/モータ ロックケーブル共通

40

(W)

100

200

400

100

200

400

4 リード[mm] 記号 11-LEFS25 11-LEFS32 11-LEFS40 A 12 16 20 B 6 8 10

対応ドライバ

LECSA□-S1

LECSA□-S3

LECSA2-S4 LECSB2-T5

LECSB2-15 LECSC2-75 LECSS2-75 LECSB2-77 LECSC2-77 LECSS2-77 LECSB2-78 LECSC2-78

> ブルなし 2m

<u>5m</u>_

10m

5 ストローク[mm]*3

50	50
S	5
1000	1000

※3 詳細につきましては、下記スト ローク対応表をご参照ください。

日 位置決めピン穴

無記号	ハウジングB 底面** ⁷	ハウジングB底面
K	ボディ底面 2ヶ所	ボディ底面

※7 取付方法はP.280の本体取付例をご覧ください。

●ドライバ種類※11

	対応ドライバ		サイズ			
		电//同工(V)	25	32	40	
無記号	ドライバなし	_	•	•		
A1	LECSA1-S□	100~120		•	-	
A2	LECSA2-S□	200~230		•		
B2	LECSB2-T□	200~240		•		
C2	LECSC2-T□	200~230				
S2	LECSS2-T□	200~240		•		
※11 ドライバ付を選択した場合 ケーブルは付届されます						

※11 ドライバ付を選択した場合、ケーブルは付属されます。ケーブル種類、ケーブル長さを必ず選択してください。例) \$2\$2 :標準ケーブル(2m) + ドライバ(LECS\$2) \$2 : 標準ケーブル(2m) 無記号:ケーブル/ドライバなし

6 モータオプション

_	
無記号	なし
В	ロック付

7 バキュームポート*5,*6

_	
無記号	左側
R	右側
D	左右両側

- ※5 50L/min(ANR)以上吸引する場合は、吸引ポートは[D]を選択してください。
- ※6 購入時に選択したパキュームボート側に のみ、パキューム配管が内蔵されます。 購入後逆側のボートから吸引すると、発塵 特性を満足できません。ご注意ください。 購入後、変更希望の際は当社へご確認く ださい。



1/0ケーブル長さ[m]※12

<u> </u>	
無記号	ケーブルなし
Н	ケーブルなし(コネクタのみ)
1	1.5

**12 ドライバ種類で"ドライバな し"を選択した場合、"無記号: ケーブルなし"のみ選択が可能です。 I/Oケーブルが必要な場合は、 P.1124をご確認ください。 (P.1124:オプション品のページを示します)

ストローク対応表※4

ストローラ対	心衣																			际牛
ストローク 型式 (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	_	_																		

※4 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。

サポートガイド/11-LEFG Series

オーバーハング量の多いワーク等を支えるためのサポートガイドをご用意いたしました。P.961



対応ドライバ

ドライバ種類	バルス入力タイプ/ ポジショニングタイプ	バルス入力タイプ	CC-Link直接入力タイプ	SSCNETIII/H 917
	1			
シリーズ	LECSA	LECSB-T	LECSC-T	LECSS-T
ポイントテーブル数(点)	最大7	最大255	最大255(2局占有時)	_
パルス入力		0	_	_
ネットワーク対応	_	_	CC-Link	SSCNETⅢ/H
制御エンコーダ	インクリメンタル 17bitエンコーダ	アブソリュート 22bitエンコーダ	アブソリュート 18bitエンコーダ	アブソリュート 22bitエンコーダ
通信機能	USB通信	USB通信、RS422通信	USB通信、RS422通信	USB通信
電源電圧(V)	AC100~120V(50/60Hz), AC200~230V(50/60Hz)	AC200~240V (50/60Hz)	AC200~230V (50/60Hz)	AC200~240V (50/60Hz)
参照ページ		P.1	109	

仕様

11-LEFS25·32·40 ACサーボモータ

		型式		11-LEFS	25S2/T6	11-LEFS	32S3/T7	11-LEFS	40S4/T8					
	ストローク[mm] ^{注1)}		50~	600	50~	·800		1000					
	可搬質量[kc	·1注2)	水平	20	20	40	45	50	60					
	り加貝里LKG	17,772	垂直	8	15	10	20	15	30					
			~400	900	450	1000	500	1000	500					
			401~500	720	360	1000	500	1000	500					
	旦十油時 注3)	ストローク	501~600	540	270	800	400	1000	500					
	取入还反 ^{注。} [mm/s]		601~700	_	_	620	310	940	470					
	[11111/5]	範囲	701~800	_	_	500	250	760	380					
			801~900	_	_	_	_	620	310					
_			901~1000	_	_	_	_	520	260					
ア	最大加減速度	₹[mm/s ²]		500	00(搬送質量、デ	ューティ比による.	上限はP.123~12	25をご参照くださ	(\)					
クチ	繰返し位置	やめ精度	基本形				.02							
Ĺ	[mm]		高精度形			±0								
Ţ	ロストモーシ	ンョン ^{注4)}	基本形			0.1								
	[mm]		高精度形				以下							
夕仕様	リード[mm]			12	6	16	8	20	10					
様		表動[m/s ²]注5	5)				/20							
	駆動方式					ボーノ								
	ガイド方式		4.0	リニアガイド 27 46 110										
	静的許容		(ピッチング)	2		110								
	モーメント	Mey	(ヨーイング)	27 46				110						
	[N·m]		(ローリング)	5	52 101 207									
	使用温度範囲						40							
	使用湿度範囲	∄[%RH]				90以下(結								
	清浄度クラス	ス 注7)				ISOクラス4(I	,							
			— —			クラス10(Fe			,					
			リニアガイド部	4.0.0\4/	√ □40	低発塵2		40014	√ □00					
	モータ出力	グサイス		100W,	∕□40		<u>∕</u> □60	400W	∕□60					
電	モータ種類			T 614	¥500 00 04 · /:	ACサーボモータ(\$ / // ATAL . 4 O 4 O =	70 /					
気		-10)					ビットエンコーダ NATAS: 4104204 : /							
気仕様	エンコーダ	[10]					分解能:4194304 p/i							
135	 電力[W] ^{注8)}						コーダ(分解能:26:							
	電刀[W] ^{注37} 形式 ^{注9)}			最大電力	J 445		725	最大電力	1275					
ロッ	形式/ ^{注3)} 保持力[N]			131	255	無励磁作動型 197 385 330 660								
2	味舟刀[N] 電力[W] ata	20°C			.3		385 .9		.9					
ク仕様	定格電圧[V]			0.	.3		.9 4 _{-10%}	1	.9					
TX	止恰竜圧[V]					DCZ	4-10%							

- 注1) 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。 注2) 詳細はP.122の「速度 搬送質量グラフ(目安)」をご参照ください。 注3) ストロークにより許容速度が変わります。 注4) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。

- 注5) 耐衝撃…落下式衝撃試験で、送りねじの軸方向および直角方向にて誤動作なし(初期における値)。
 耐振動…45~2000Hz 1掃引、送りねじの軸方向および直角方向にて誤動作なし(初期における値)。
 注6) 静的許容モーメントはアクチュエータ停止状態に掛けられる静的なエーメントなア
- 研り引きた。 モーメントです。 衝撃が掛かったり、繰返し荷重が掛かる場合には十分な安全をみて
 - 使用してください。
- 注7) 運転条件、吸引量によって発塵量が変化します。詳細は発塵特性を 参照してください。 注8) ドライバを含む運転時の最大電力を示します。電源容量の選定時は、 各種ドライバの取扱説明書の電源設備容量をご参照ください。 注9) モータオブション"ロック付"選択時のみ。 注10) モータ種類16, T7, T8の場合、ドライバ種類によって分解能が変
- わります。

質量

シリ	ーズ		11-LEFS25S□										
ストロー:	ク[mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
モータ	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
種類	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
ロック付割	増質量[kg]					(S2:0.2	/T6:0.3	3				

シリ	ーズ							1	1-LEF	S32S[
ストロー	ク[mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
モータ	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
種類	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
ロック付割	増質量[kg]								3:0.4	/T7:0.5	5						

シリ	ーズ								1	1-LEF	S40S[
ストロー	ク[mm]	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
モータ	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
種類	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
ロック付割	増質量[kg]								5	64:0.5	/T8:0.5	5							

LEKFS LEFS

LEFS LEFB

回

LEM LEYG

LESYH

LEPY LEPS

LER Ē

防耐 滴塵 仕 様

対二次電池

ZXC LECC

LECY

仕様タレス

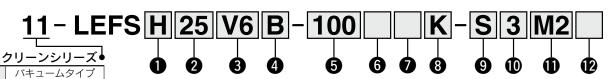
スライダタイプ ボールねじ駆動

11-LEFS Series LEFS25 · 32 · 40

機種選定方法につきましてはP.129、発塵特性はP.939をご覧ください。

LECS□ Series P.953 型式表示方法





1 精度 無記号 基本形

3 モータ種類

記号

V6^{*1}

۷7

V8

高精度形

種類

ACサーボモータ

(アブソリュート

エンコーダ)

25 32 40

出力

[W]

100

200

400

0

サイズ

25

32

40

※1 モータ種類V6のみ、対応ドライバ品番末尾がV5となりますのでご注意ください。

2 サイズ **4** リード[mm] 記号 11-LEFS25 11-LEFS32 11-LEFS40 Α 12 16 20 8 В 6 10

対応ドライバ

LECYM2-V5

LECYU2-V5

LECYM2-V7

LECYU2-V7

LECYM2-V8

LECYU2-V8

0

ドライバ種類

M2

112

M2

U2

M2

U2

50 50 1000 1000

※2 詳細につきましては、下記スト ローク対応表をご参照ください。

8 位置決めピン穴

無記号	ハウジングB 底面 ^{※6}	ハウジングB底面
K	ボディ底面 2ヶ所	ボディ底面

無記号

В

なし

ロック付

※6 取付方法はP.280の本体取付例をご覧ください。

① アクチュエータ

無記号	ケーブルなし
S	標準ケーブル
R	ロボットケーブル

9 ケーブル種類※7,※8

※7 ケーブルは、モータケーブル とエンコーダケーブルが付属し ます。(モータオプションでロ ック付の場合、ロックケーブ ルも付属します。)

※8 各ケーブルの標準コネクタ方 - i 向は反軸側(B)です。(詳細は P.1134)

ケーブル長さ[m]

無記号	ケーブルなし
3	3
5	5
Α	10
С	20

12 I/Oケーブル長さ[m] *10

_	
無記号	ケーブルなし
Н	ケーブルなし(コネクタのみ)
1	1.5

※10 ドライバ種類で"ドライバなし"を選択 した場合、"無記号: ケーブルなし"の み選択が可能です。

I/Oケーブルが必要な場合は、P.1135 をご確認ください。

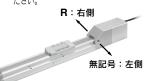
(P.1135:オプション品のページを示 します)

⑤ ストローク[mm]*2 **⑥** モータオプション **⑦** バキュームポート*4.*5

<u> </u>	1 2 20 1
無記号	左側
R	右側
D	左右両側

※4 50L/min (ANR) 以上吸引する場合は、吸 引ポートは[D]を選択してください。

※5 購入時に選択したバキュームポート側に のみ、バキューム配管が内蔵されます。 購入後逆側のポートから吸引すると、発塵 特性を満足できません。ご注意ください。 購入後、変更希望の際は当社へご確認く



(11) ドライバ種類※9

	対応ドライバ	電源電圧 [V]
無記号	ドライバなし	_
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

___ ※9 ドライバ付を選択した場合、ケ ーブルは付属されます。ケーブ ル種類、ケーブル長さを必ず選択してください。

ストローク別	心衣																		•	信牛
ストローク 型式 (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	_	-																		

※3 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。

サポートガイド/11-LEFG Series

オーバーハング量の多いワーク等 を支えるためのサポートガイドを ご用意いたしました。P.961



対応ドライバ

ドライバ種類	MECHATROLINK-II 9 1 7	MECHATROLINK-Ⅲ9イプ
シリーズ	LECYM	LECYU
ネットワーク対応	MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-Ⅲ
制御エンコーダ		リュート ンコーダ
通信機器	USB通信、「	RS-422通信
電源電圧(V)	AC200~230	V(50/60Hz)
参照ページ	P.1	128

仕様

ACサーボモータ

		型式		11-LEF	S25□V6	11-LEFS	S32□V7	11-LEFS40□V8						
	ストローク[mm] ^{注1)}		50~	-600	50~	·800	150~	1000					
	可搬質量[kg	1注2)	水平	20	20	40	45	50	60					
	り放兵主に		垂直	8	15	10	20	15	30					
			~400	900	450	1000	500	1000	500					
			401~500	720	360	1000	500	1000	500					
	最大速度 ^{注3)}	ストローク	501~600	540	270	800	400	1000	500					
	取入M及/15/ [mm/s]	節囲	601~700	_	_	620	310	940	470					
	[11111/3]	単い四	701~800		_	500	250	760	380					
			801~900		_	_		620	310					
			901~1000		_	_	_	520	260					
ア	最大加減速度			50	5000(搬送質量、デューティ比による上限はP.123~125をご参照ください)									
クチ	繰返し位置法	央め精度	基本形				.02							
그	[mm]		高精度形			±0								
푸	ロストモーシ	ンヨン ^{注4)}	基本形			0.1								
9	[mm]		高精度形			0.05								
夕仕	リード[mm]		<u></u>	12	6	16	8	20	10					
様	耐衝撃/耐振	反動[m/s²]注	5)		1*	50/		EEO DP)						
	駆動方式				ホールね	じ(LEFS□)、ボー		_EFS∐ <u>'</u> `)						
	ガイド方式		/1°	リニアガイド 27 46 110										
	静的許容 モーメント ^注		p(ピッチング)		: <i>1</i> :7		<u>6</u>	110						
	モーメント ^ュ [N·m]		y(ヨーイング) r(ローリング)			1 10		110 207						
	使用温度範囲		r(ローリング)		2		·40	20) /					
	使用湿度範囲					90以下(結								
		#[/0KII]				SOクラス4(I			-					
	清浄度クラス	ス ^{注7)}				クラス10(Fe	,							
	グリース	ボールわじ部	/リニアガイド部			低発塵が								
	モータ出力		/ <u>/ / / / / / / / / / / / / / / / / / </u>	100W	<u>/</u> ∏40		/□60	400W	/□60					
電気	モータ種類	717		1000	/ 🗀+0	ACサーボモー		+0011	/ 00					
気仕様	エンコーダ				アブソリュー	ト20ビットエンコ	- , ,	18576n/rev)						
様	<u>エノコ ノ</u> 電力[W] ^{注8)}			最大電力			725	最大電力	1275					
	形式注9)			447(16)			<u>, </u>	40,000						
ッ	保持力[N]			131	255	197	385	330	660					
ク仕	電力[W] at	20℃			.5))		5					
様	定格電圧[V]					DC2								
1.0			ナナナウ <i>ニーナ</i> ン ル キュ	トので 当社にご	ロタラフィ だい 注	6) 藝的許宓工一、			けけたねて動かか					

- 注1) 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認くだ さい。
- 注2) 詳細はP.130の「速度 搬送質量グラフ(目安)」をご参照ください。
- 注3) ストロークにより許容速度が変わります。
- 注4) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。
- 注5) 耐衝撃…落下式衝撃試験で、送りねじの軸方向および直角方向にて誤動作なし(初期における値)。

耐振動…45~2000Hz 1掃引、送りねじの軸方向および直角方向に て誤動作なし(初期における値)。

- 注6) 静的許容モーメントはアクチュエータ停止状態に掛けられる静的な モーメントです。 衝撃が掛かつたり、繰返し荷重が掛かる場合には十分な安全をみて
 - 使用してください。
- 注7) 運転条件、吸引量によって発塵量が変化します。詳細は発塵特性を 参照してください。
- 注8) ドライバを含む運転時の最大電力を示します。電源容量の選定時は、 各種ドライバの取扱説明書の電源設備容量をご参照ください。
- 注9) モータオプション"ロック付"選択時のみ。

質量

シリーズ					11	-LEF	\$25□\	/ 6				
ストローク[mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600
製品質量[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
ロック付割増質量[kg]		0.3										

シリーズ		11-LEFS32□V7														
ストローク[mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
製品質量[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
ロック付割増質量[kg]								0.	.7							

シリーズ		11-LEFS40□V8																
ストローク[mm]	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
製品質量[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
ロック付割増質量[kg]									0.	.7								

LEKFS LEFS

LEFS LEFB

핔

LEM

LEY LESYH

LEPY LEPS

LER Ē

防耐塵· 佳様

対二次電池

ZXC LECC

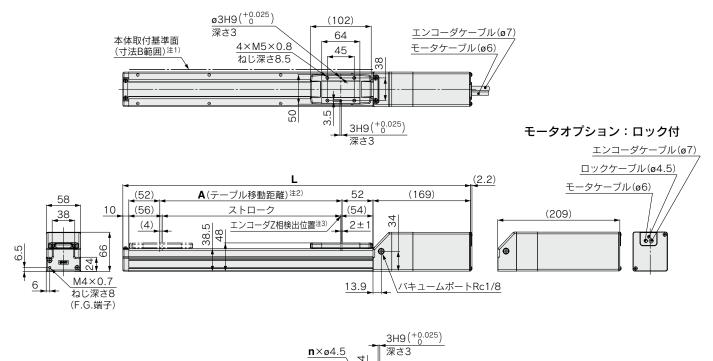
LECY 仕様タレス

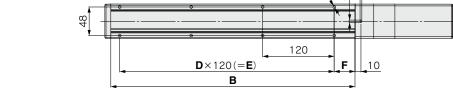
LAT3



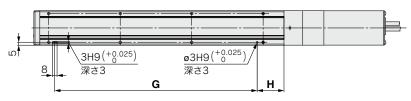


11-LEFS25





位置決めピン穴注4)(オプション):ボディ底面

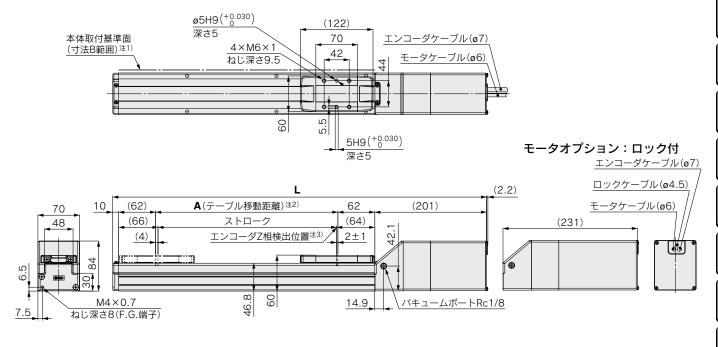


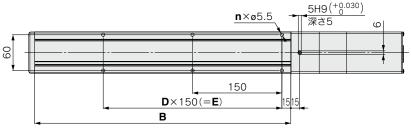
- 注1) R面取りがあるため本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手面もしくはピン高さを3mm以上にしてください。(推奨高さ5mm) また、本体取付基準面(寸法B範囲)よりそれ以外の面は出っ張る場合がございます。ワーク・設備等と干渉しないよう1mm以上の逃げを設けてご使 はた、本体取り基準面(り法D配価)よりそれ以外の面は山り張る 用ください。 注2) テーブルが可動する距離です。 周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。 注3) モータ側ストローク端からのZ相等は位置です。

- 注4) ボディ底面位置決めピン穴を使用する場合は、ハウジングB底面のピン穴は使用しないでください。

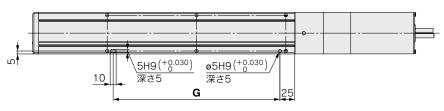
寸法表										[mm]
型式	ロックなし	ロック付	A	В	n	D	E	F	G	Н
11-LEFS□25□□-50□	339	379	56	160	4	_	_	20	100	30
11-LEFS□25□□-100□	389	429	106	210	4		_		100	45
11-LEFS□25□□-150□	439	479	156	260	4	_	_		100	45
11-LEFS□25□□-200□	489	529	206	310	6	2	240		220	45
11-LEFS□25□□-250□	539	579	256	360	6	2	240		220	45
11-LEFS□25□□-300□	589	629	306	410	8	3	360		340	45
11-LEFS□25□□-350□	639	679	356	460	8	3	360	35	340	45
11-LEFS□25□□-400□	689	729	406	510	8	3	360		340	45
11-LEFS□25□□-450□	739	779	456	560	10	4	480		460	45
11-LEFS□25□□-500□	789	829	506	610	10	4	480		460	45
11-LEFS□25□□-550□	839	879	556	660	12	5	600		580	45
11-LEFS 25 -600	889	929	606	710	12	5	600		580	45

11-LEFS32





位置決めピン穴注4)(オプション):ボディ底面



- 注1) R面取りがあるため本体取付基準面を使用して 設置される場合には、相手面もしくはピン高さを3mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)また、本体取付基準面(寸法B範囲)よりそれ以 外の面は出つ張る場合がございます。ワーク・設備等と干渉しないよう1mm以上の逃げを設けてご使用ください。
- 注2) 原点復帰動作等によりテーブルが可動する距離です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しない ようにご注意ください。
- 注3) モータ側ストローク端からのZ相第1検出位置で
- 注4) ボディ底面位置決めピン穴を使用する場合は、 ハウジングB底面のピン穴は使用しないでくだ さい。

寸	法	表

寸法表								[mm]
型式	ロックなし	ロック付	Α	В	n	D	E	G
11-LEFS□32□□-50□	391	421	56	180	4	_	_	130
11-LEFS 32 -100	441	471	106	230	4	_	_	130
11-LEFS 32 -150	491	521	156	280	4	_	_	130
11-LEFS□32□□-200□	541	571	206	330	6	2	300	280
11-LEFS□32□□-250□	591	621	256	380	6	2	300	280
11-LEFS□32□□-300□	641	671	306	430	6	2	300	280
11-LEFS□32□□-350□	691	721	356	480	8	3	450	430
11-LEFS□32□□-400□	741	771	406	530	8	3	450	430
11-LEFS□32□□-450□	791	821	456	580	8	3	450	430
11-LEFS□32□□-500□	841	871	506	630	10	4	600	580
11-LEFS□32□□-550□	891	921	556	680	10	4	600	580
11-LEFS□32□□-600□	941	971	606	730	10	4	600	580
11-LEFS□32□□-650□	991	1021	656	780	12	5	750	730
11-LEFS□32□□-700□	1041	1071	706	830	12	5	750	730
11-LEFS□32□□-750□	1091	1121	756	880	12	5	750	730
11-LEFS 32 -800	1141	1171	806	930	14	6	900	880

LEKFS LEFS

LEFS LEFB

핔

LEM

EE EE LESYH

LEPY LEPS LER

ᄪ

防耐

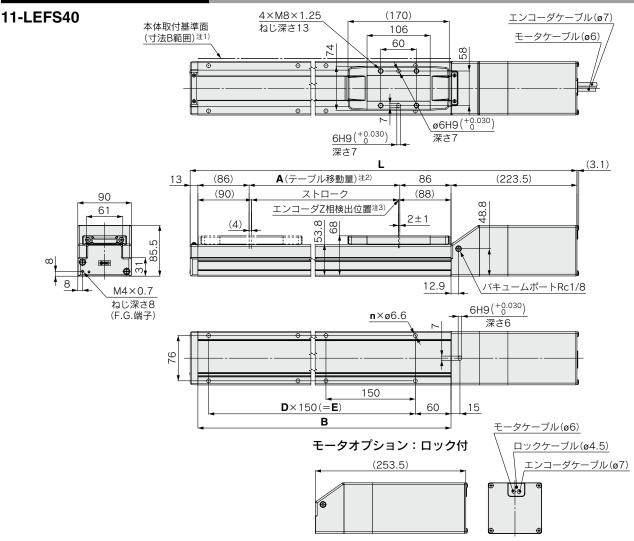
対二 応 電 池

LEC CEC

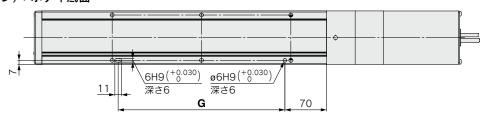
仕様 LAT3







位置決めピン穴注4)(オプション):ボディ底面



- 注1) R面取りがあるため本体取付基準面を使用して 設置される場合には、相手面もしくはピン高さ を3mm以上にしてください。(推奨高さ5mm) また、本体取付基準面(寸法B範囲)よりそれ以 外の面は出つ張る場合がございます。ワーク・ 設備等と干渉しないよう1mm以上の逃げを設 けてご使用ください。
- 注2) 原点復帰動作等によりテーブルが可動する距離です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
- 注3) モータ側ストローク端からのZ相第1検出位置です。
- 注4) ボディ底面位置決めピン穴を使用する場合は、 ハウジングB底面のピン穴は使用しないでくだ さい。

寸法表								[mm]
型式	__ ロックなし	<u></u> ロック付	Α	В	n	D	E	G
11-LEFS□40□□-150□	564.5	594.5	156	328	4	_	150	130
11-LEFS□40□□-200□	614.5	644.5	206	378	6	2	300	280
11-LEFS□40□□-250□	664.5	694.5	256	428	6	2	300	280
11-LEFS□40□□-300□	714.5	744.5	306	478	6	2	300	280
11-LEFS□40□□-350□	764.5	794.5	356	528	8	3	450	430
11-LEFS□40□□-400□	814.5	844.5	406	578	8	3	450	430
11-LEFS□40□□-450□	864.5	894.5	456	628	8	3	450	430
11-LEFS□40□□-500□	914.5	944.5	506	678	10	4	600	580
11-LEFS□40□□-550□	964.5	994.5	556	728	10	4	600	580
11-LEFS□40□□-600□	1014.5	1044.5	606	778	10	4	600	580
11-LEFS□40□□-650□	1064.5	1094.5	656	828	12	5	750	730
11-LEFS□40□□-700□	1114.5	1144.5	706	878	12	5	750	730
11-LEFS□40□□-750□	1164.5	1194.5	756	928	12	5	750	730
11-LEFS□40□□-800□	1214.5	1244.5	806	978	14	6	900	880
11-LEFS□40□□-850□	1264.5	1294.5	856	1028	14	6	900	880
11-LEFS□40□□-900□	1314.5	1344.5	906	1078	14	6	900	880
11-LEFS□40□□-950□	1364.5	1394.5	956	1128	16	7	1050	1030
11-LEFS 40 -1000	1414.5	1444.5	1006	1178	16	7	1050	1030

LEKFS

LEFS

LEJS

핔 LEM

LESH LESYH

LEPY

LER

ᄪ



| 二次電池 | □OXC | □SO31 | 仕様 | □ LECA1 | □ LECA2 | □ LE

LAT3

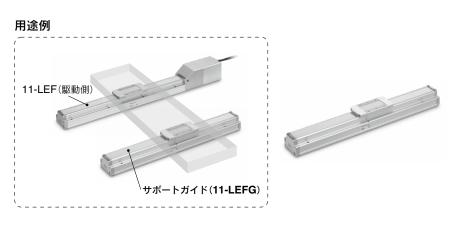
ボールねじ駆動アクチュエータ用 サポートガイド

11-LEFG Series 11-LEFG16·25·32·40

RoHS

オーバーハング量の多いワーク等を支えるため のサポートガイドをご用意いたしました。

- 11-LEFシリーズ/ボディ部と外形寸法が同寸法の ため設置が容易で設計、組付工数の削減に貢献
- シールバンド標準装備のため、グリースの飛散・外部からの異物混入を防止。



型式表示方法



1 サイズ

16	l
25	l
32	
40	

2 取付けピッチ種類

<u> </u>	7/11/7/	/ / IX/X				
記号	11-LEFG16	11-LEFG25	11-LEFG32	11-LEFG40		対応機種
S	•	•	•	•	ボール ねじ 駆動用	ステップモータ DC24V (インクリメンタル)/ サーボモータ DC24V/ ACサーボモータ

3 ストローク[mm]

50	50
}	}
1000	1000

ストローク対応表

ボールねじ駆動用/S

-	**		-																		
型式	ストローク [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	_	_	•	•	•	•	•	•	•			•	•				•			•

質量

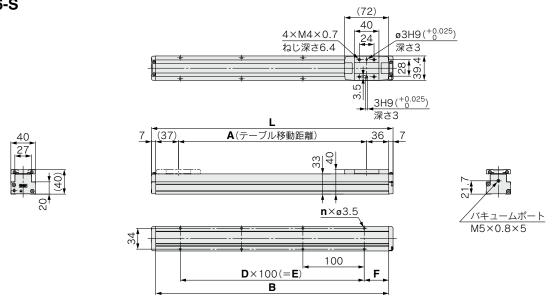
ボールねじ駆動用/S

	ストローク 型式	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	_	_	_	_	_	_	_		_	_
ſ	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	_	_	_	_	_	_	_	_
Ī	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

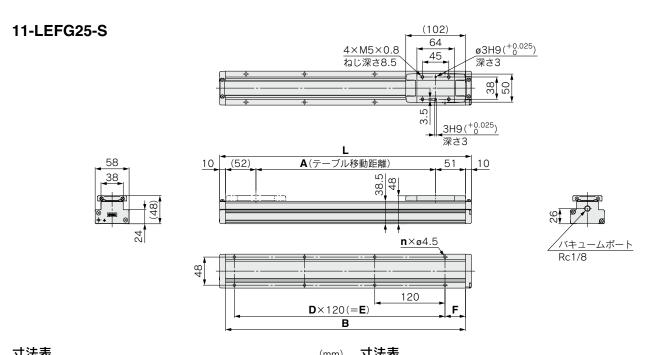
ボールねじ駆動アクチュエータ用サポートガイド **11-LEFG Series**

外形寸法図/ボールねじ駆動用





寸法表							(mm)
型式	L	Α	В	n	D	E	F
11-LEFG16-S-50	144	57	130				15
11-LEFG16-S-100	194	107	180	4	—	—	
11-LEFG16-S-150	244	157	230				
11-LEFG16-S-200	294	207	280	6	2	200	
11-LEFG16-S-250	344	257	330			200	
11-LEFG16-S-300	394	307	380	8	3	300	40
11-LEFG16-S-350	444	357	430)	300	
11-LEFG16-S-400	494	407	480	10	4	400	
11-LEFG16-S-450	544	457	530	10	4	400	
11-LEFG16-S-500	594	507	580	12	5	500	



寸 法表							(mm)
型式	L	Α	В	n	D	E	F
11-LEFG25-S-50	180	57	160				20
11-LEFG25-S-100	230	107	210	4	—	—	
11-LEFG25-S-150	280	157	260				
11-LEFG25-S-200	330	207	310	6	2	240	
11-LEFG25-S-250	380	257	360	0	~	240	35
11-LEFG25-S-300	430	307	410				
11-LEFG25-S-350	480	357	460	8	3	360	
11-LEFG25-S-400	530	407	510				

り仏教							(111111)
型式	L	Α	В	n	D	E	F
11-LEFG25-S-450	580	457	560	10	1	480	
11-LEFG25-S-500	630	507	610	10	4	400	35
11-LEFG25-S-550	680	557	660	12	5	600	33
11-LEFG25-S-600	730	607	710	12	5	000	

LEFS | LEKFS

LEJS LEFS LEJB LEFB

<u>=</u>

LEY LEM

ES LESYH

LEPY

LEH LER

|滴仕様||仕様|

対応電池

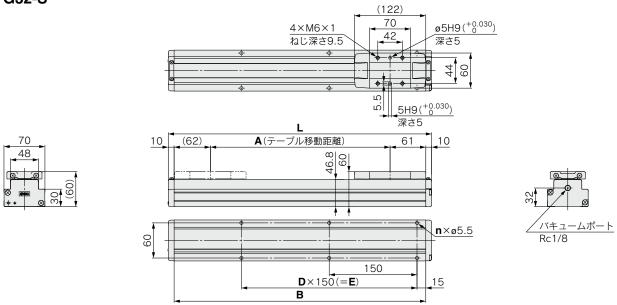
LECS JXC LECC

| TAT3 | CTAJ | LE(A) | LE(A

11-LEFG Series

外形寸法図/ボールねじ駆動用

11-LEFG32-S



_	Ŀシ÷ ≠
$\overline{}$	$\Gamma \setminus \Xi$
•	1/24/

寸法表						(mm)
型式	L	Α	В	n	D	E
11-LEFG32-S-50	200	57	180			
11-LEFG32-S-100	250	107	230	4	2	—
11-LEFG32-S-150	300	157	280			
11-LEFG32-S-200	350	207	330			300
11-LEFG32-S-250	400	257	380	6		
11-LEFG32-S-300	450	307	430			
11-LEFG32-S-350	500	357	480			
11-LEFG32-S-400	550	407	530	8	3	450
11-LEFG32-S-450	600	457	580]		

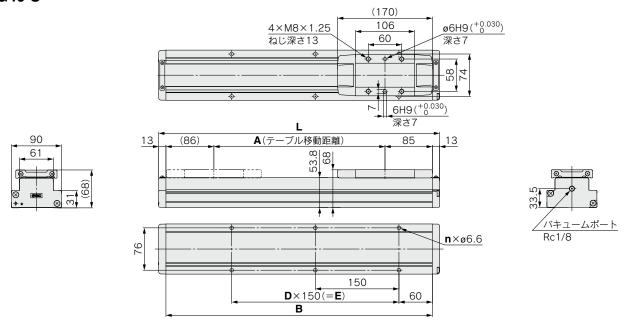
		_
_	-:+	=
٠,	7.	7

り広衣						(mm)
型式	L	Α	В	n	D	Е
11-LEFG32-S-500	650	507	630			
11-LEFG32-S-550	700	557	680	10	4	600
11-LEFG32-S-600	750	607	730			
11-LEFG32-S-650	800	657	780			750
11-LEFG32-S-700	850	707	830	12	5	
11-LEFG32-S-750	900	757	880			
11-LEFG32-S-800	950	807	930	14	6	900

ボールねじ駆動アクチュエータ用サポートガイド **11-LEFG Series**

外形寸法図/ボールねじ駆動用

11-LEFG40-S



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

<u> </u>	法	表

(mm)

寸法表						(mm)
型式	L	Α	В	n	D	E
11-LEFG40-S-650	854	657	828			
11-LEFG40-S-700	904	707	878	12	5	750
11-LEFG40-S-750	954	757	928			
11-LEFG40-S-800	1004	807	978			
11-LEFG40-S-850	1054	857	1028	14	6	900
11-LEFG40-S-900	1104	907	1078			
11-LEFG40-S-950	1154	957	1128	16	7	1050
11-LEFG40-S-1000	1204	1007	1178	10		1030

LEKFS LEFS

LEFS LEJS LEJB

핔

LEM LEY LEYG

LESYH

LEPY LEPS

ᄪ

LER

対応の電池

LAT3

11-LEJS Series P.967

発塵測定方法

11-LEJSシリーズの発塵データは以下の試験方法で測定しています。

■試験方法(例)

ISOクラス5相当のクリーンベンチに設置した試験体を作動させ、所定作動回 数までの粒子濃度の経時変化を測定します。

■測定条件

	名称	レーザダストモニタ(光散乱式自動粒子計数器)
使用計測器	最小可測粒径	0.1 μ m
	吸引量	28.3L/min (ANR)
	サンプリング時間	5min
設定条件	インターバル時間	55min
	サンプリング空気量	141.5L(ANR)



発塵量測定回路

■試験条件

	サイズ	速度 [mm/s]	型式	ワーク質量 [kg]	加速度 [mm/s ²]	デューティ比 [%]
	40	1200	11-LEJS40□A-200		13000	
	40	600	11-LEJS40□B-200	4	10000	100
	62	1200	11-LEJS63□A-300	4	13000	100
l	63	600	11-LEJS63□B-300		10000	

※取付姿勢:水平

■評価方法

粒子濃度の測定値は、レーザダストモニタが5分間毎に捕捉した微粒子の累積 値注1)を1m3当たりの粒子濃度に換算して示します。

そして、発塵量は各試験体を所定回数注2)まで作動させた際の平均粒子濃度(平 均値)の95%上側信頼限界値を考慮して区分しています。

グラフ内のプロットは、横軸で示す粒径以上の平均粒子濃度の95%上側信頼 限界値を表わします。

注1) サンプリング空気量: 141.5L(ANR)当たりの空気中に含まれる粒子数注2) アクチュエータ: 100万回

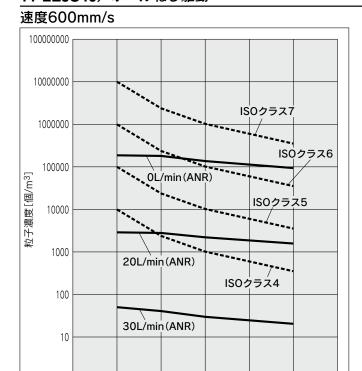
注3) 発塵特性(P.966)は、選定の目安となるもので、すべて保証するものではありませ h_{\circ}

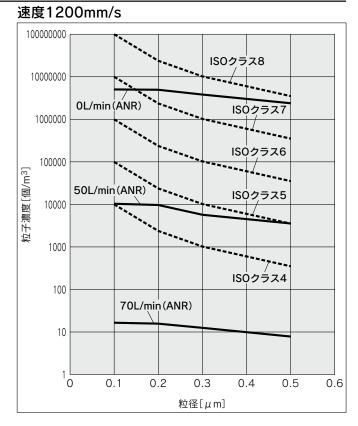




発塵特性

11-LEJS40/ボールねじ駆動





11-LEJS63/ボールねじ駆動

0.1

0.2

0.3

粒径[μm]

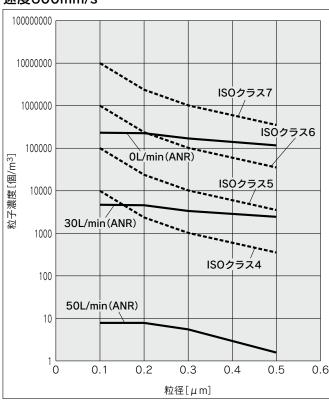
0.4

0.5

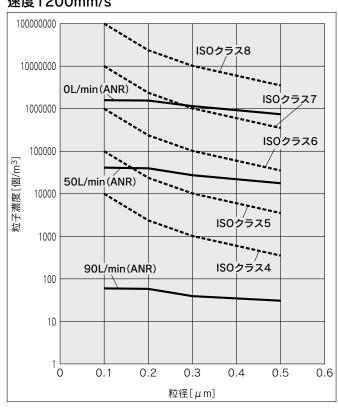
0.6



1 L



速度1200mm/s



LEKFS LEFS

LEJS

핔 LEM

LESYH

LEPY LEPS LER

ᄪ

対二 応 電 池

仕様タレス LAT3



高剛性スライダタイプ/ ボールねじ駆動

11-LEJS Series LEJS40-63

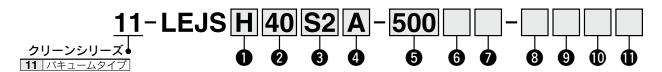


機種選定方法につきましてはP.289、発塵特性はP.965をご覧ください。

LECY□ Series P.969

型式表示方法

RoHS



● 精度

② サイズ ③ モータ種類

R:右側

無記号 基本形

高精度形

⑤ ストローク[mm] ※3 200 1500

※3 詳細は下記をご参照ください。

記号	種類	出力 (W)	サイズ	₩ ドライバ種類	対応ドライバ
S2 *1	ACサーボモータ	100	40	A1/A2	LECSA□-S1
S3	(インクリメンタルエンコーダ)	200	63	A1/A2	LECSA□-S3
				B2	LECSB2-T5
T6 *2	ACサーボモータ	100	40	C2	LECSC2-T5
	ACリーホモータ (アブソリュート			S2	LECSS2-T5
	エンコーダ)			B2	LECSB2-T7
T7	エンコーラ)	200	63	C2	LECSC2-T7
				S2	LFCSS2-T7

※1 モータ種類S2の場合、対応ドライバ品番末尾がS1になりますので ご注意ください。

※2 モータ種類T6の場合、対応ドライバはLECS□2-T5になりますの で、ご注意ください。

4 リード[mm]

記号	LEJS40	LEJS63
Α	16	20
В	8	10

9 ケーブル長さ[m]*7,*9

無記号	ケーブルなし
2	2m
5	5m
Α	10m

※9 モータケーブル/エンコーダケーブ ル/ロックケーブル共通となります。

6 モータオプション

り バ=	キュームポ	 - *5,*6
無記号	左側	
D	右側	42.7

D

無記号:左側

左右両側 ※5 50L/min (ANR)以上吸引する場合は、Dを選択してください。 ※6 購入時に選択したバキュームポート側にのみ、バキューム配

開入時に選択したハギュームが一下間にいる、ハギューム配管が内蔵されます。 購入後逆側のボートから吸引すると、発塵特性を満足できません。ご注意ください。 購入後、変更希望の際は当社へご確認ください。

8 ケーブル種類※7,※8

無記号	ケーブルなし	
S	標準	
R	ロボット	

※7 モータケーブル/エンコーダケー

※/ モーダケー ノル/エノコーダケー ノルが付属します。 (モータオプションがロック付の場合、ロックケーブルも付属します。)※8 各ケーブルの標準コネクタ方向は、「軸側(A)」です。

じ ドライバ種類※10

	対応ドライバ	電源電圧(V)
無記号	ドライバなし	_
A1	LECSA1-S□	100~120
A2	LECSA2-S□	200~230
B2	LECSB2-T□	200~240
C2	LECSC2-T□	200~230
S2	LECSS2-T□	200~240

※10 ドライバ付を選択した場合、ケーブルは付属されます。ケーブル種類、ケーブル長さを必ず選択してください。例) S2S2 :標準ケーブル(2m) +

ドライバ(LECSS2) S2 :標準ケーブル(2m) 無記号:ケーブル/ドライバなし

W I/Oケーブル長さ[m]*11

無記号	ケーブルなし
Н	ケーブルなし(コネクタのみ)
1	1.5

※11 ドライバ種類で"ドライバなし"を選択した場合、"無記号:ケーブルなし"のみ選択が

ストローク別心	<u>र</u> र [≈] ⁴										●標準
ストローク 型式	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
11-LEJS40											_
11-LEJS63	_										

※4 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。

オートスイッチにつきましてはP.332~335ご参照ください。

対応ドライバ

ドライバ種類	パルス入力タイプ/ ポジショニングタイプ	パルス入力タイプ	CC-Link直接入力タイプ	SSCNETII/H 917			
シリーズ	LECSA	LECSB-T	LECSC-T	LECSS-T			
ポイントテーブル数(点)	最大7	最大255	最大255(2局占有時)	_			
パルス入力	0	0	_	_			
ネットワーク対応	_	_	CC-Link	SSCNETⅢ/H			
制御エンコーダ	インクリメンタル 17bitエンコーダ	アブソリュート 22bitエンコーダ	アブソリュート 18bitエンコーダ	アブソリュート 22bitエンコーダ			
通信機能	USB通信	USB通信、RS422通信	USB通信、RS422通信	USB通信			
電源電圧(V)	AC100~120V(50/60Hz) AC200~230V(50/60Hz)	AC200~240V(50/60Hz)	AC200~230V(50/60Hz)	AC200~240V(50/60Hz)			
参照ページ	P.1109						

仕様

11-LEJS40·63 ACサーボモータ

	型式			11-LEJS	40S2/T6	11-LEJS	_EJS63S3/T7			
	ストローク	[mm] ^{注1)}			00, 600, 700, 800 00, 1200		00, 700, 800, 900 00, 1500			
	可搬質量[kg] ^{注2)} 水平			30	55	45	85			
	り放負里LK	.gı /±=/	垂直	5	10	10	20			
			~500	1200	600	1200	600			
			501~600	1050	520	1200	600			
			601~700	780	390	1200	600			
			701~800	600	300	930	460			
	 速度 注3)	ストローク	801~900	480	240	740	370			
	迷侵/±3/ [mm/s]	ストローク 一範囲	901~1000	390	190	600	300			
	[[[[[[]/5]	単 四	1001~1100	320	160	500	250			
77			1101~1200	270	130	420	210			
アクチ			1201~1300	_	_	360	180			
チ			1301~1400	_	_	310	150			
그			1401~1500	_	_	270	130			
干	最大加減速	度[mm/s ²]		20000 (搬送	質量、デューティ比による	上限はP.293、294をご参	照ください。)			
ゥ	繰返し位置	決め精度	基本形	±0.02						
夕仕様	[mm]		高精度形	±0.01						
怺	ロストモー	ション ^{注4)}	基本形	0.1以下						
	[mm]		高精度形	0.05以下						
	リード[mm	າ]	•	16	8	20	10			
	耐衝擊[m/s	s ²]/耐振動[m	n/s ²]注5)	50/20						
	駆動方式				ボー	ルねじ				
	ガイド方式			リニアガイド						
	グリース	ボールねじ部	/リニアガイド部	低発塵グリース						
	清浄度クラ	ス ^{注6)}		ISOクラス4(ISO14644-1)						
	許容外部抵	抗[N]		20						
	使用温度範	囲[℃]		5~40						
	使用湿度範	囲[%RH]		90以下(結露なきこと)						
	回生オプシ	ョン		速度、搬送	送質量により必要な場合が	あります。P.290をご参照・	ください。			
	モータ出力	[W]/サイズ[mm]	100/	∕ □40	200/	∕□60			
電	モータ種類				ACサーボモータ	(AC100/200V)				
気仕様	【			モータ種類S2, S3:インクリメンタル17ビットエンコーダ(分解能: 131072p/rev) モータ種類T6, T7:アブソリュート22ビットエンコーダ(分解能: 4194304p/rev) (LECSB-T□、LECSS-T□の場合) モータ種類T6, T7:アブソリュート18ビットエンコーダ(分解能: 262144p/rev) (LECSC-T□の場合)						
	電力[W] ^{注7)}				5 445		b 725			
	形式注8)					 女作動型				
Iック仕様	保持力[N]			101	203	330	660			
ク仕	電力[W] a	t20℃		6	.3	7	.9			
様	定格電圧[\				DC2	4_0%	,			
	### - L -		U#1-411+#			> "□ · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				

- 注1) 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。 注2) 詳細はP.290の「速度ー搬送質量グラフ(目安)」をご参照ください。 注3) ストロークにより許容速度が変わります。 注4) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。 注5) 耐衝撃…落下式衝撃試験で、送りねじの軸方向および直角方向にて 誤動作なし(初期における値)。
- 誤動作なし(初期におげる値)。
 耐振動・・・45~2000Hz 1掃引、送りねじの軸方向および直角方向に
 て誤動作なし(初期における値)。
 注6) 運転条件、吸引流量によって発塵量が変化します。詳細は発塵特性
 をご参照ください。
 注7) ドライバを含む運転時の最大電力を示します。電源容量の選定時は、
 各種ドライバの取扱説明書の電源設備容量をご参照ください。

- 注8) モータオプション "ロック付"選択時のみ。 注9) センサ用マグネット位置はテーブルセンター位置となります。 詳細寸法は、P.332「オートスイッチ取付位置」をご参照ください。 注10) テーブル移動範囲の両エンド端に衝突させないでください。 また、位置決めの運転を行う際は、両エンド端から2mmの範囲を 指令しないでください。 注11) 中間ストロークの製作につきましては別途お問合せください。 (11-LEJS40/製作可能範囲:200~1200mm、11-LEJS63/ 製作可能範囲:300~1500mm) 注12) ドライバ種類によって分解能が変わります。

質量

シリーブ					44 1 5	JS40				
		1	1	1			1	1	1	
ストローク[mm]	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200
製品質量[kg]	5.6	6.4	7.1	7.9	8.7	9.4	10.2	11.0	11.7	13.3
ロック付割増質量[kg]	\$2:0.2/T6:0.2									

シリーズ		11-LEJS63								
ストローク[mm]	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
製品質量[kg]	11.4	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1	22.6	26.4
ロック付割増質量[kg]					S3:0.4	/T7:0.4				

SMC

LEKFS LEFS

仕様タレス LAT3

高剛性スライダタイプ/ ボールねじ駆動・クリーン仕様

11-LEJS Series LEJS40-63

※詳細はP.1343~参照



機種選定方法につきましてはP.303、発塵特性はP.965をご覧ください。

LECS□ Series P.967

型式表示方法

外形寸法図はLECS□ Seriesと同様です。P.971~をご覧ください。



1 精度

無記号	基本形
Н	高精度形

2 サイズ 40 63

3 モータ種類*1

記号	種類	出力 [W]	② サイズ	⑩ ドライバ種類	対応ドライバ※2
V6		100	40	M2	LECYM2-V5
VO	ACサーボモータ (アブソリュート	100	40	U2	LECYU2-V5
V7	エンコーダ)	200	63	M2	LECYM2-V7
V /		200		U2	LECYU2-V7

※1 モータ種類V6の場合、対応ドライバ品番末尾がV5になりますので、ご注意く ださい。

※2 ドライバの詳細につきましてはP.1128をご参照ください。

4 リード[mm]

記号	LEJS40	LEJS63
Α	16	20
В	8	10

⑤ ストローク[mm] ※3

200
}
1500

※3 詳細は下記をご参照 ください。

6 モータオプション

無記号	なし
В	ロック付

7 バキュームポート※5,※6

無記号	左側
R	右側
D	左右両側

※5 50L/min(ANR)以上吸引する場合は、Dを選択してください。 ※6 購入時に選択したバキュームポート側にのみ、バキューム配

順入时に選択した、コームの・「RDC 2007、・・・ー 2007 管が内蔵されます。 購入後逆側のポートから吸引すると、発塵特性を満足できません。ご注意ください。 購入後、変更希望の際は当社へご確認ください。



8 ケーブル種類※7,※8,※9

無記号	ケーブルなし
S	標準
R	ロボット

※7 ドライバ付きを選択した場合、ケーブルは付属されます。 ケーブル種類、ケーブル長さを必ず選択してください。

※8 モータケーブル/エンコーダケーブルが付属します。 (モータオプションがロック付の場合、ロックケーブルも 付属します。)

※9 各ケーブルの標準コネクタ方向は、「軸側(A)」です。

9 ケーブル長さ[m]*7,*10

無記号	ケーブルなし
3	3
5	5
Α	10
С	20

※10 モータケーブル/エンコーダケーブル/ ロックケーブル共通となります。

⑩ ドライバ種類*7

	対応ドライバ	電源電圧[V]
無記号	ドライバなし	_
M2	LECYM2-V□	200~230
U2	LECYU2-V□	200~230

1/0ケーブル長さ[m] *11

無記号	ケーブルなし
Н	ケーブルなし(コネクタのみ)
1	1.5

※11 ドライバ種類で"ドライバなし"を 選択した場合、"無記号:ケーブル なし"のみ選択が可能です。 I/Oケーブルが必要な場合は、 P.1135をご確認ください。 (P.1135:オプション品のページ を示します)

ストローク对心	表*4										●標準
ストローク 型式	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
11-LEJS40		•	•	•	•	•	•	•	•	•	_
11-I F.IS63											

※4 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。

対応ドライバ

オートスイッチにつきましてはP.332~335ご参照ください。

ドライバ種類	MECHATROLINK-II 917	■ MECHATROLINK-IIIタイプ					
シリーズ	LECYM	LECYU					
ネットワーク対応	MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-Ⅲ					
制御エンコーダ	アブソリュート 20bitエンコーダ						
通信機器	USB通信、RS-422通信						
電源電圧(V)	AC200~230	V(50/60Hz)					
参照ページ	P.1	128					

仕様

ACサーボモータ(100W/200W)

型式				11-LEJ	IS40V6	11-LEJS63V7					
	ストローク	[mm] 注1)		200, 300, 400, 800, 900,			600, 700, 800, 1200, 1500				
	丁柳烷 早口	1注2)	水平	30	55	45	85				
	り放貝里LKg	可搬質量[kg] ^{注2)} 垂直		5	10	10	20				
			~500	1200	600	1200	600				
			501~600	1050	520	1200	600				
			601~700	780	390	1200	600				
			701~800	600	300	930	460				
	速度 ^{注3)}	ストローク	801~900	480	240	740	370				
	迷度 ^{注3/} [mm/s]	ストローラ 範囲	901~1000	390	190	600	300				
	[11111/5]	郵田	1001~1100	320	160	500	250				
ア			1101~1200	270	130	420	210				
アクチュ			1201~1300	_	_	360	180				
エ			1301~1400	_	_	310	150				
Ϊ́			1401~1500	_	_	270	130				
	最大加減速	隻[mm/s²]		20000(搬送質量、デューティ比による上限は、P.293、294を参照してください。)							
夕仕様	繰返し位置決め精度 基本形		±0.02								
禄	[mm] 高精度形			±0.01							
	ロストモーション注4) 基本形		0.1以下								
	[mm] 高精度形			0.05以下							
	リード[mm			16	8	20	10				
		²]/耐振動[m	n/s ²] ^{注5)}	50/20							
	駆動方式			ボールねじ							
	ガイド方式			リニアガイド							
	グリース		/リニアガイド部	低発塵グリース							
	清浄度クラス				ISOクラス4(I	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·					
	使用温度範					40					
	使用湿度範	囲[%RH]			90以下(結	露なきこと)					
	回生抵抗				度、搬送質量により必要な	場合があります。P.304参	 解				
電		[W]/サイズ[mm]	100/			∕□60				
気	モータ種類				ACサーボモー	- , ,					
気仕様	エンコーダ				ノリュート20ビットエンコ						
13K	電力[W] 注7)		最大電力			ታ 725				
	形式注8)					作動型					
ック	保持力[N]			101	202	162	324				
ク仕	電力[W] at			5.	.5		5				
様	定格電圧[V]			DC24	1 + 10%					
÷1\	無後フし口	111111+#±3+	+ウにかり + ナのマ	坐 汁 に ブ エcp =刃 ノ だ さ 1、	3+0) T	こ。"ロック付"選択時のス					

- 注1) 標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。 注2) 詳細はP.304の「速度-搬送質量グラフ(目安)」をご参照ください。 注3) ストロークにより許容速度が変わります。

- 注4) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。
- 注5) 耐衝撃…落下式衝撃試験で、送りねじの軸方向および直角方向にて 誤動作なし(初期における値)。
- 誤動作なし(初期における値)。
 耐振動…45~2000Hz 1掃引、送りねじの軸方向および直角方向に
 て誤動作なし(初期における値)。
 注6) 運転条件、吸引流量によって発塵量が変化します。詳細は発塵特性
 をご参照ください。
 注7) ドライバを含む運転時の最大電力を示します。電源容量の選定時は、
 各種ドライバの取扱説明書の電源設備容量をご参照ください。

- 注8) モータオプション"ロック付"選択時のみ。 注9) センサ用マグネット位置はテーブルセンター位置となります。 詳細寸法は、「オートスイッチ取付位置」をご参照ください。 注10) テーブル移動範囲の両エンド端に衝突させないでください。 また、位置決めの運転を行う際は、両エンド端から2mmの範囲を 地合しないでください。 指令しないでください。
- 注11) 中間ストロークの製作につきましては別途お問合せください。 (11-LEJS40/製作可能範囲:200~1200mm、11-LEJS63/ 製作可能範囲:300~1500mm)

質量

シリーズ		11-LEJS40											
ストローク[mm]	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200			
製品質量[kg]	5.6	6.4	7.1	7.9	8.7	9.4	10.2	11.0	11.7	13.3			
ロック付割増質量[kg]				0.3	(アブソリュ	ートエンコー	-ダ)						

シリーズ		11-LEJS63											
ストローク[mm]	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500			
製品質量[kg]	11.4	12.7	13.9	15.2	16.4	17.7	18.9	20.1	22.6	26.4			
ロック付割増質量[kg]		0.7(アブソリュートエンコーダ)											

LEKFS LEFS

LEFS LEFB

回

LEM

Ę¥G

LEPY LEPS

LER

핕

防耐 滴塵 仕 様

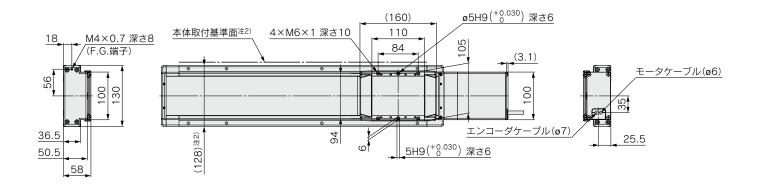
对二 応電 池

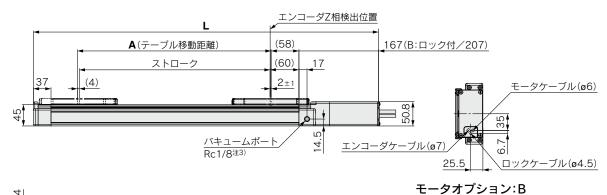
JXC LEC LECY

仕様タレス LAT3

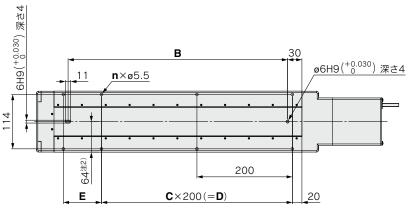


11-LEJS40





ロック付



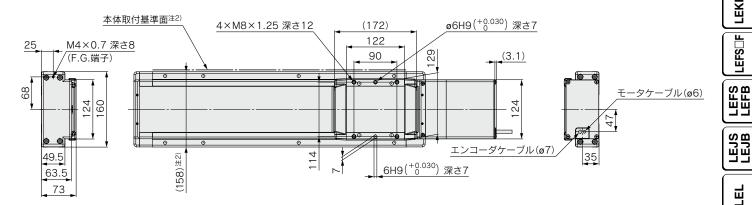
- 注1) エンド側ストローク端でのZ相検出位置の調整は、当社までお問合せください。
- 注2) 本体取付基準面を使用して設置される場合には、ピンを使用してください。 また、R面取りがあるため、ピン高さは5mm以上にしてください。(推奨高さ6mm)
- 注3) 本図はパキュームボート左側を示します。 注4) 運転条件、吸込流量によって発塵量が変化します。

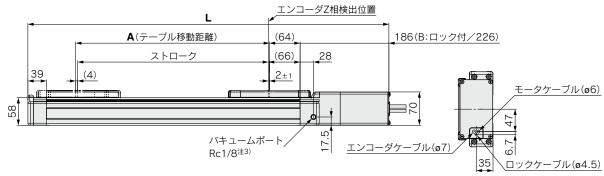
								(mm)
	L	L		В	n	С	D	E
至20	ロックなし	ロック付	Α		••			_
11-LEJS 40	523.5	563.5	206	260	6	1	200	80
11-LEJS 40 -300	623.5	663.5	306	360	6	1	200	180
11-LEJS 40 400	723.5	763.5	406	460	8	2	400	80
11-LEJS 40 500 500 500 500 500 500 500 500 500	823.5	863.5	506	560	8	2	400	180
11-LEJS 40 600	923.5	963.5	606	660	10	3	600	80
11-LEJS 40 -700	1023.5	1063.5	706	760	10	3	600	180
11-LEJS 40 -800	1123.5	1163.5	806	860	12	4	800	80
11-LEJS 40 -900	1223.5	1263.5	906	960	12	4	800	180
11-LEJS 40 -1000	1323.5	1363.5	1006	1060	14	5	1000	80
11-LEJS 40	1523.5	1563.5	1206	1260	16	6	1200	80

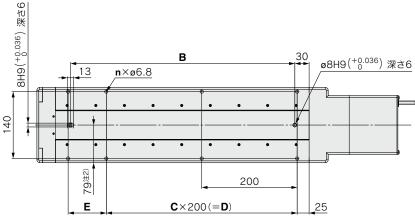
モータオプション:B ロック付

外形寸法図/ボールねじ駆動

11-LEJS63







- 注1) エンド側ストローク端でのZ相検出位置の調整は、当社までお問合せください。
- 注2) 本体取付基準面を使用して設置される場合には、ピンを使用してください。 また、R面取りがあるため、ピン高さは5mm以上にしてください。(推奨高さ6mm)
- 注3) 本図はパキュームボート左側を示します。 注4) 運転条件、吸込流量によって発塵量が変化します。

								(mm)
型式		- ロック付	Α	В	n	С	D	E
11 5 10 10 10 10 10 10 1	ロックなし		200	270	0	1	000	100
11-LEJS 63 0-300 0-0 0	656.5	696.5	306	370	6	ı	200	180
11-LEJS 63 0-400 0-00	756.5	796.5	406	470	8	2	400	80
11-LEJS 63 0 0-500 0 - 0 0	856.5	896.5	506	570	8	2	400	180
11-LEJS 63 0 -600 0 -0 0	956.5	996.5	606	670	10	3	600	80
11-LEJS 63 0 700 0 - 0 0	1056.5	1096.5	706	770	10	3	600	180
11-LEJS 63 0-800 0-00	1156.5	1196.5	806	870	12	4	800	80
11-LEJS 63 0-900 0-00	1256.5	1296.5	906	970	12	4	800	180
11-LEJS 63 0-1000 0-00	1356.5	1396.5	1006	1070	14	5	1000	80
11-LEJS 63 0-1200 0-0	1556.5	1596.5	1206	1270	16	6	1200	80
11-LEJS 63 0-1500 0-0	1856.5	1896.5	1506	1570	18	7	1400	180

SMC

LEKFS LEFS

LEFS LEFB

핔

LEM LEYG LEYG LESYH

LESH LESH

LEPY LEPS LER

Ē

対二次電池

仕様タレス LAT3