

薄形スライダタイプ LEM Series



サイズ：25, 32

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。※LECP1/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[こちら](#)

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

薄形

低重心

ベルト駆動とガイド部のオフセット構造により
テーブル高さを薄形化。
E-MYシリーズと取付互換性があります。

ベルト駆動部

ガイド部

テーブル高さ **28**mm

※LEMCH/HT サイズ25の場合

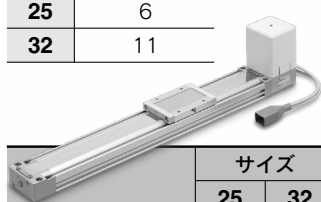
選べるガイド機構 ▶P.363

基本形

LEMB Series

- ・軽負荷搬送
- ・外部ガイドと組み合わせる
- ・ロングストローク

サイズ	可搬質量(kg)
25	6
32	11



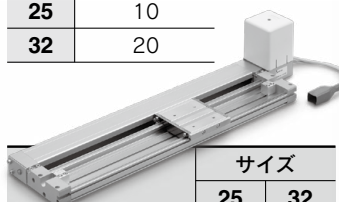
	サイズ	
	25	32
ストローク(mm)	2000	2000
テーブル高さ(mm)	40	40
速度(mm/s)	1000	1000

カムフォロア形

LEMC Series

- ・直接ワークを積載
- ・ロングストローク

サイズ	可搬質量(kg)
25	10
32	20



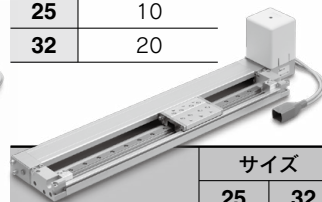
	サイズ	
	25	32
ストローク(mm)	2000	2000
テーブル高さ(mm)	28	37
速度(mm/s)	1000	1000

リニアガイド1軸形

LEMH Series

- ・直接ワークを積載
- ・カムフォロア形より耐モーメントが必要な場合
- ・高速搬送

サイズ	可搬質量(kg)
25	10
32	20



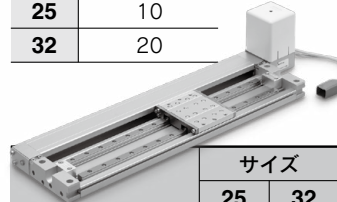
	サイズ	
	25	32
ストローク(mm)	1000	1500
テーブル高さ(mm)	28	37
速度(mm/s)	2000	2000

リニアガイド2軸形

LEMHT Series

- ・直接ワークを積載
- ・リニアガイド1軸形より耐モーメントが必要な場合
- ・高速搬送

サイズ	可搬質量(kg)
25	10
32	20



	サイズ	
	25	32
ストローク(mm)	1000	1500
テーブル高さ(mm)	28	37
速度(mm/s)	2000	2000

選べる制御性 (コントローラ)

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

▶プログラムレスタイプ (ストローク学習機能付) LECP2 Series

- ・エアシリンダライクの端々制御
- ・端々+中間12点位置決め
- ・操作パネル設定
- ・省配線設計



LEMシリーズ専用

▶プログラムレスタイプ LECP1 Series

- ・14点位置決め
- ・操作パネル設定



▶P.994

▶ステップデータ入力タイプ JXC51/61 Series

- ・64点位置決め

▶EtherCAT/EtherNet/IP™/ PROFINET/DeviceNet®/ IO-Link/CC-Link 直接入力タイプ JXCE□/91/P1/D1/L□/M1 Series

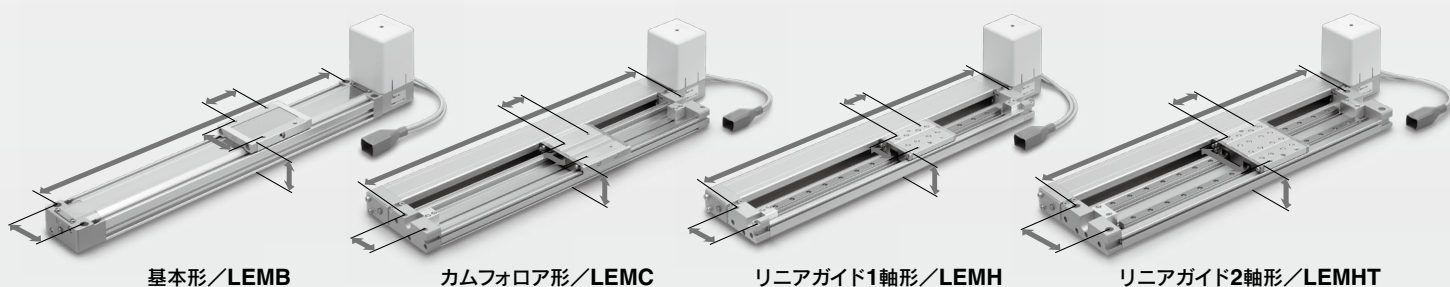


- ・エアシリンダライクの端々制御(中間停止12点可能)
- ・数値入力による簡単位置設定

●従来品E-MY2シリーズと
取付互換性があります

LEM シリーズ	LEM□25 LEM□32
-------------	------------------

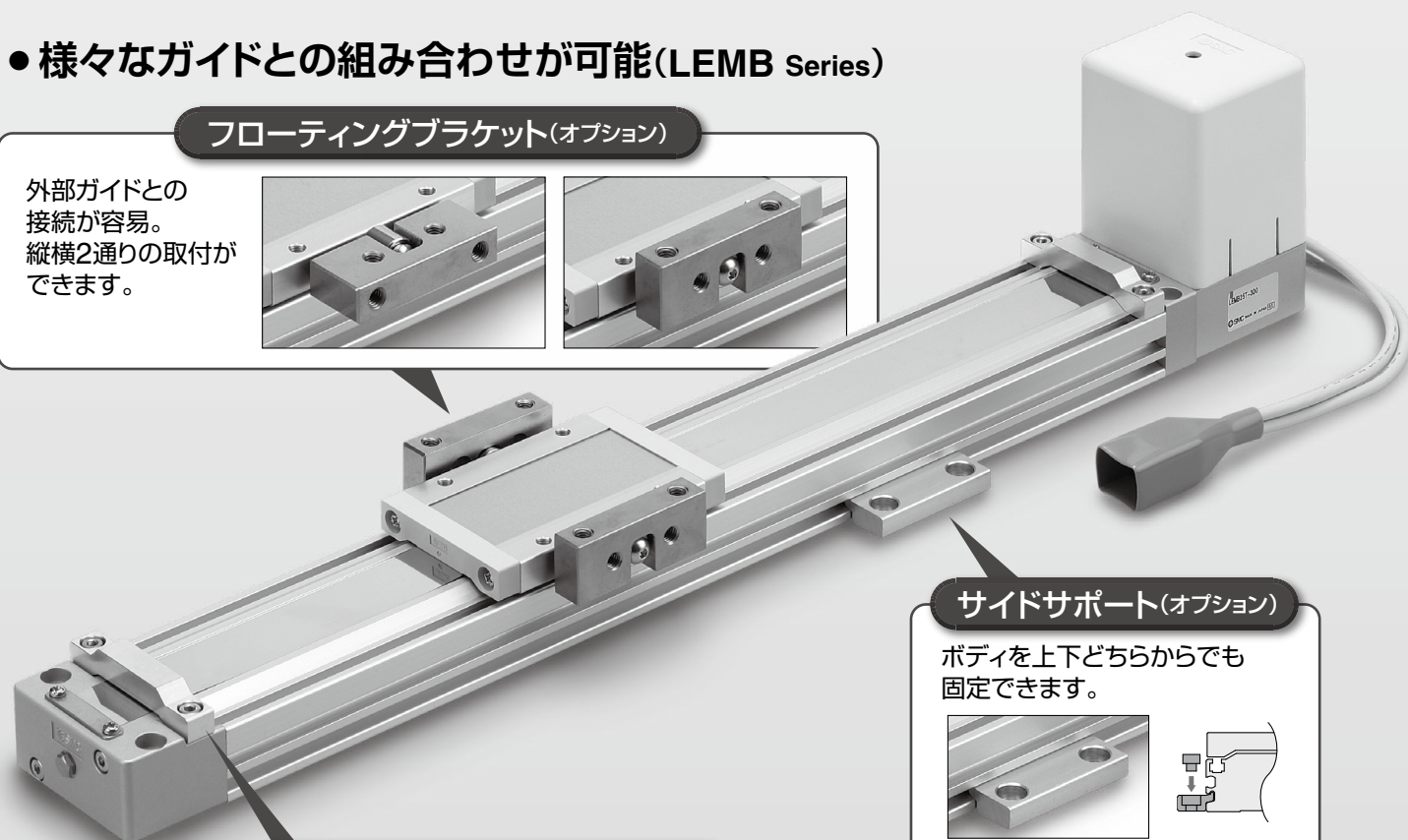
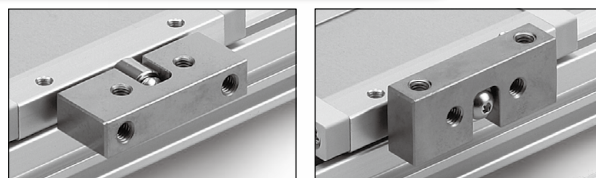
E-MY シリーズ	E-MY□16 E-MY□25
--------------	--------------------



●様々なガイドとの組み合わせが可能(LEMB Series)

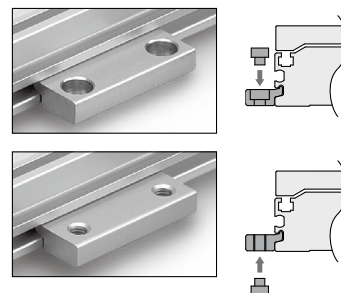
フローティングブラケット(オプション)

外部ガイドとの
接続が容易。
縦横2通りの取付が
できます。



サイドサポート(オプション)

ボディを上下どちらからでも
固定できます。



ストローク調整ユニット(オプション)

エアシリンダライクに
ストロークエンドを
調整するには、
LECP2とストローク
調整ユニットを
使用してください。

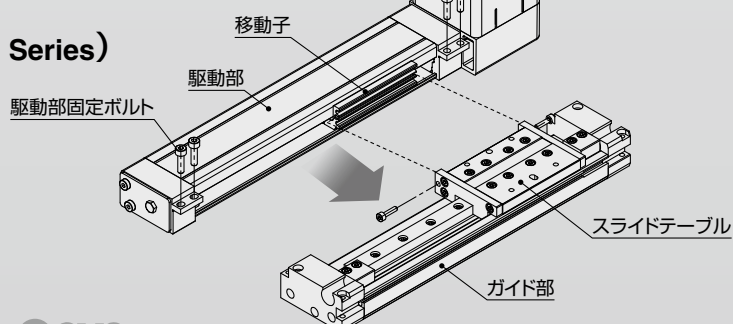


※出荷時はストローク+6mmのテーブル移動範囲となっております。

●高いメンテナンス性(LEMC/H/HT Series)

駆動部とガイド部分離可能

簡単
脱着



●モータ取付位置：上下、左右選択可能

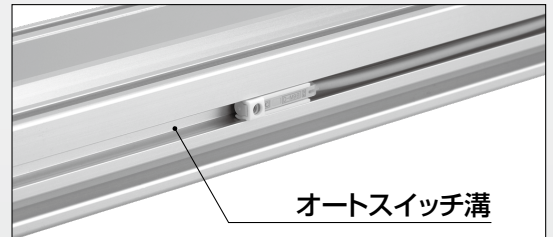


モータ位置

無記号	上折返し
U	下折返し
L※	対称、上折返し
LU※	対称、下折返し

※LEM/LEMH/LEMHT時のみ選択可能

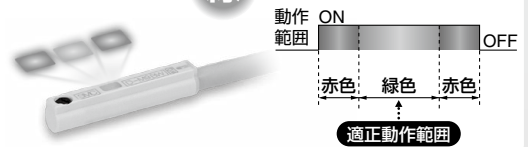
●リミット確認用、中間信号確認用に無接点オートスイッチ取付可能!



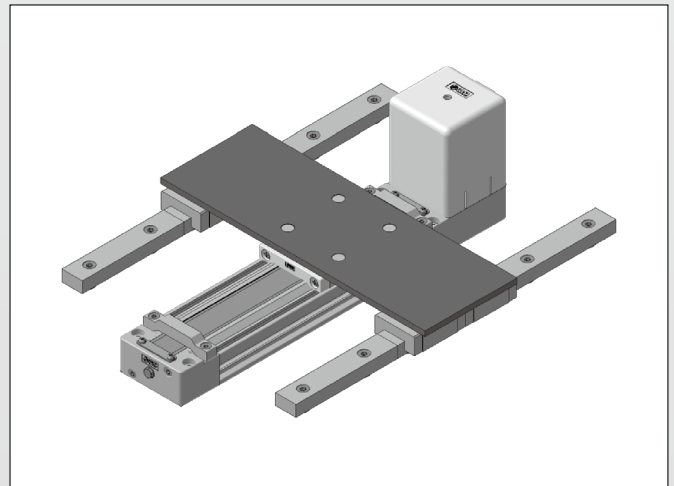
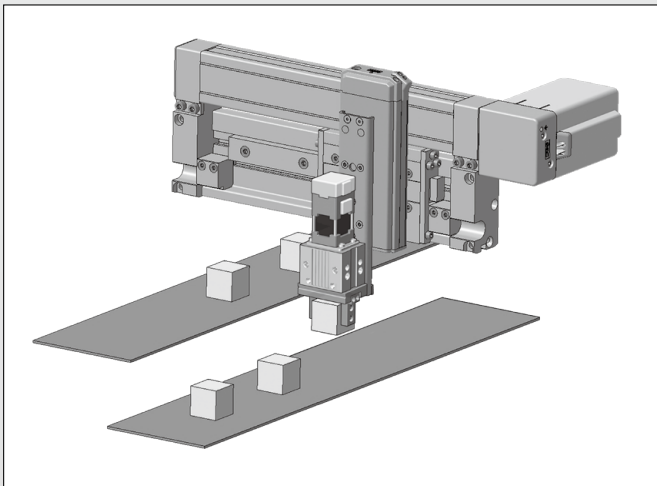
2色表示式無接点オートスイッチ

ミスのない確実な取付位置設定が可能

適正動作範囲で 緑 ランプ点灯



用途例



バリエーション

ベルト駆動

シリーズ	サイズ	相当リード (mm)	ストローク (mm)※	搬送質量水平 (kg)	速度 (mm/s)	ページ
LEMB 基本形	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 700, 800, 900, 1000, (1100), 1200, (1300), (1400), 1500, (1600), (1700), (1800), (1900), 2000	6 (10)※※	1000	P.363
	32			11 (20)※※	1000	
LEMC カムフォロア形	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 700, 800, 900, 1000, (1100), 1200, (1300), (1400), 1500, (1600), (1700), (1800), (1900), 2000	10	1000	
	32			20	1000	
LEMH リニアガイド 1軸形	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000)	10	2000	
	32		50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000), (1100), (1200), (1300), (1400), (1500)	20	2000	
LEMHT リニアガイド 2軸形	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000)	10	2000	
	32		50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000), (1100), (1200), (1300), (1400), (1500)	20	2000	

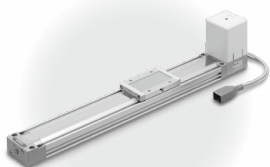
※()は受注生産。標準ストローク以外は特注対応になりますので、当社にご確認ください。 ※※()内は外部ガイド(お客様ご用意)を使用した場合。

CONTENTS

機種選定方法	P.363
--------------	-------

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

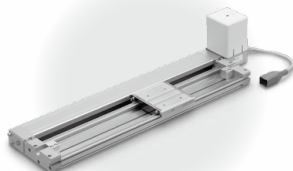
薄形スライダタイプ 基本形 LEMB Series



型式表示方法	P.371
仕様	P.374
構造図	P.375
外形寸法図	P.376

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

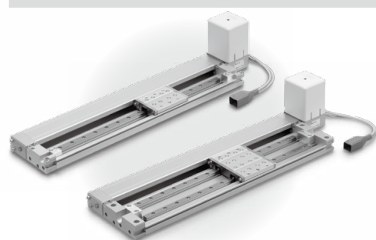
薄形スライダタイプ カムフォロアガイド形 LEMC Series



型式表示方法	P.381
仕様	P.384
構造図	P.385
外形寸法図	P.386

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

薄形スライダタイプ リニアガイド形 LEMH/HT Series



型式表示方法	P.391
仕様	P.394
構造図	P.395
外形寸法図	P.397

オートスイッチ取付	P.406
製品個別注意事項	P.409

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)コントローラ



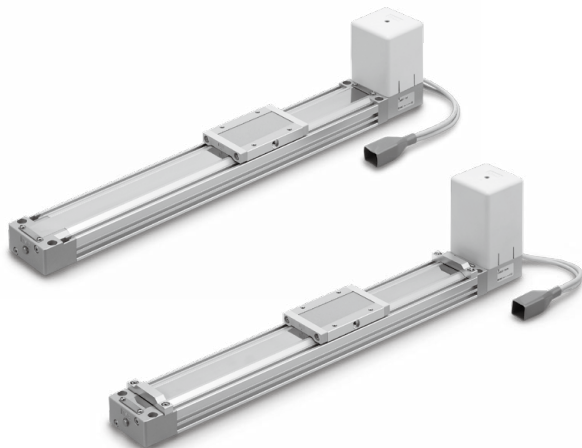
プログラムレスコントローラ(ストローク学習機能付) / LEC-P2 Series	P.1051
プログラムレスコントローラ / LEC-P1 Series	P.1042
ステップデータ入力タイプ / JXC51/61 Series	P.1017
EtherCAT/EtherNet/IP™/PROFINET/DeviceNet®/IO-Link/CC-Link 直接入力タイプ / JXCE□/91/P1/D1/L□/M1 Series	P.1063
ゲートウェイユニット / LEC-G Series	P.1038
アクチュエータケーブル	P.1092
コントローラ設定用通信ケーブル / LEC-W2A-□	P.1094
ティーチングボックス / LEC-T1	P.1095

薄形スライダタイプ

基本形 LEMB Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

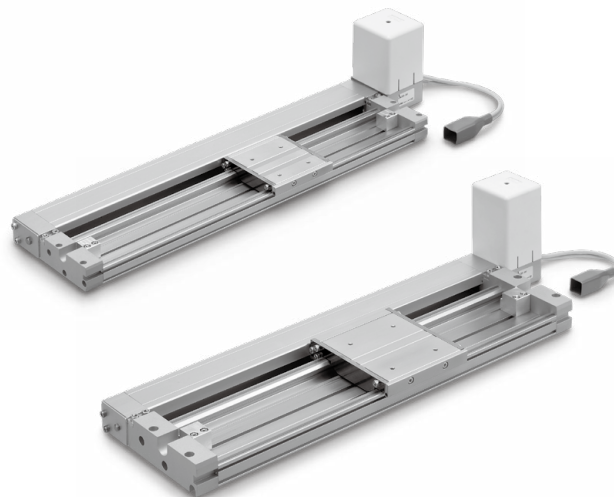
P.371



カムフォロアガイド形 LEMC Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

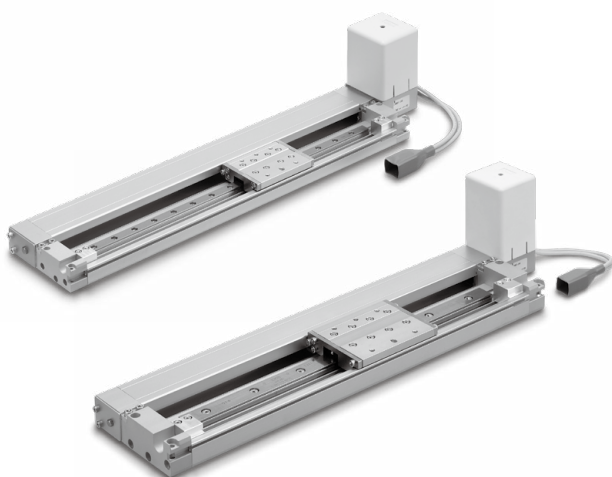
P.381



リニアガイド1軸形 LEMH Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

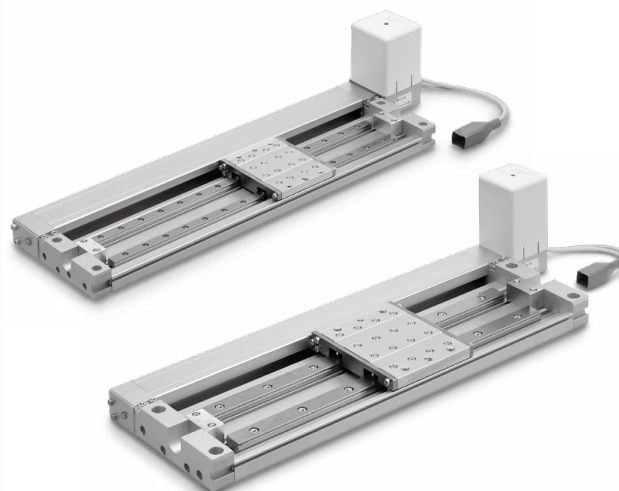
P.391



リニアガイド2軸形 LEMHT Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

P.391



コントローラ/ドライバ P.994

LEKFS

LEFS□F

LEFS LEFB

LEJS LEJB

LEL

LEM

LEY LEYG

LESYH

LES LESH

LEPY LEPS

LER

LEH

耐塵仕様

クリーン仕様

二次電池対応

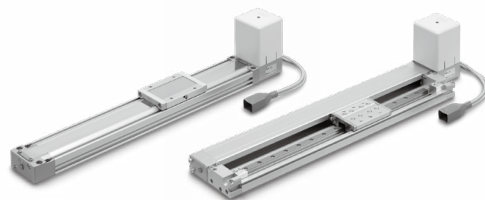
□JXC □LEC

□LECS □LECY

モーター仕様

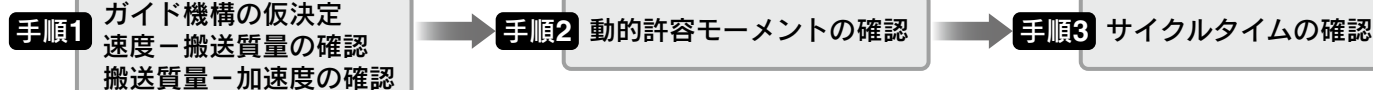
LAT3

機種選定方法



LEMB Series ▶ P.371 LEMC Series ▶ P.381 LEMH/HT Series ▶ P.391

機種選定手順

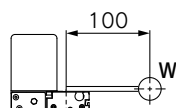


選定例

使用条件

- 搬送質量：10[kg]
- 速度：1000[mm/s]
- 加減速度：2500[mm/s²]
- ストローク：600[mm]
- 取付姿勢：水平上向き

ワーク取付条件



手順1

ガイド機構の仮決定

型式	分類形式	型式選定の目安							備考
		別ガイドの使用	直接積載(水平)	テーブル精度 ^{注)}	直接積載(壁取付)	耐モーメント	最大ストローク(mm)	最大速度(mm/s)	
LEMB	基本形	◎	○	△	△	△	2000	1000	● 軽負荷搬送 ● 外部ガイドと組み合わせる ● ロングストローク
LEMC	カムフォロアガイド形	×	◎	◎	○	○	2000	1000	● 直接ワークを積載 ● ロングストローク
LEMH	リニアガイド1軸形	×	◎	◎	◎	◎	サイズ25: 1000 サイズ32: 1500	2000	● 直接ワークを積載 ● カムフォロア形より耐モーメントが必要な場合 ● 高速搬送
LEMHT	リニアガイド2軸形	×	◎	◎	◎	◎	サイズ25: 1000 サイズ32: 1500	2000	● 直接ワークを積載 ● リニアガイド1軸形より耐モーメントが必要な場合 ● 高速搬送

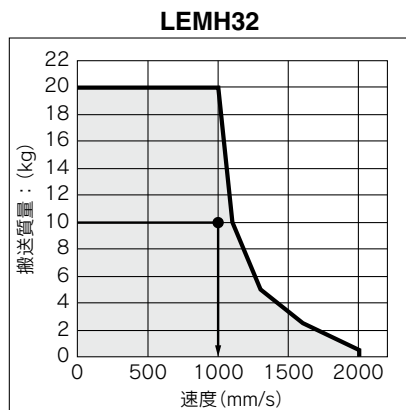
◎：最も適している ○：適している △：使用できる ×：推奨しない

注) テーブル精度とはモーメントを印加した時のテーブル変位量を示します。

モーメントが発生する条件ですので、LEMHを仮選定する。

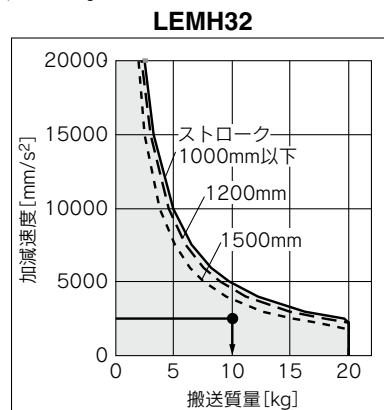
<速度－搬送質量グラフ>

<速度－搬送質量グラフ>を参照し、ワーク質量と速度から対象機種を選定してください。



<搬送質量－加減速度グラフ>

<搬送質量－加減速度グラフ>より、搬送質量に対して設定加減速度が許容の範囲内であることを確認してください。

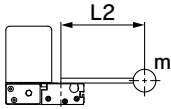


機種選定手順

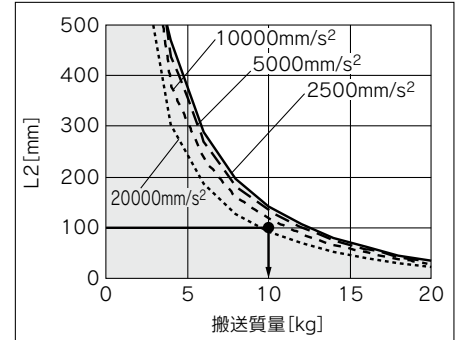
手順2 許容モーメントの確認 〈静的許容モーメント※〉(P.366参照) 〈動的許容モーメント〉(P.367～369参照)

アクチュエータに加わるモーメントが静的※、動的、共に許容範囲内であることを確認してください。

※LEMC/H/HTの場合



以上の結果より**LEMH32T-500**を選定



手順3 サイクルタイムの確認

概算は手法1、詳細は手法2により確認できます。
手法1：サイクルタイムのグラフ(P.365)より確認。
手法2：計算より確認。

以下の算出方法で**サイクルタイム**を計算してください。

サイクルタイム：

Tは以下の式で求められます。

$$T = T1 + T2 + T3 + T4 [s]$$

- T1：加速時間、およびT3：減速時間は以下の式で求められます。

$$T1 = V/a1 [s] \quad T3 = V/a2 [s]$$

- T2：等速時間は以下の式で求められます。

$$T2 = \frac{L - 0.5 \cdot V \cdot (T1 + T3)}{V} [s]$$

- T4：整定時間はモータ種類、負荷およびステップデータの位置決幅などの条件により異なりますが、選定時は以下の値を参考に計算してください。

$$T4 = 0.3 [s]$$

計算例)
T1からT4の値は以下ようになります。

$$T1 = V/a1 = 1000/2500 = 0.4 [s],$$

$$T3 = V/a2 = 1000/2500 = 0.4 [s]$$

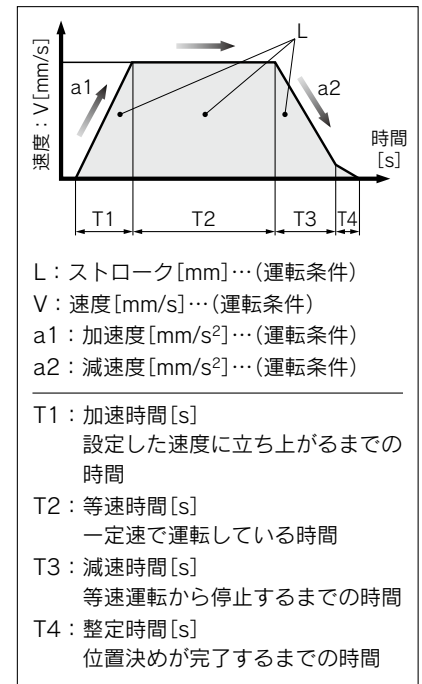
$$T2 = \frac{L - 0.5 \cdot V \cdot (T1 + T3)}{V} = \frac{600 - 0.5 \cdot 1000 \cdot (0.4 + 0.4)}{1000} = 0.2 [s]$$

$$T4 = 0.3 [s]$$

よって、**サイクルタイム：T**は

$$T = T1 + T2 + T3 + T4 = 0.4 + 0.2 + 0.4 + 0.3 = 1.3 [s]$$

となります。



LEKFS

LEFS□F

LEFS LEFB

LEJS LEJB

LEL

LEM

LEY LEYG

LESYH

LES LESH

LEPY LEPS

LER

LEH

防滴塵仕様

仕様クリーン

対応二次電池

□JXC □LEC

□LECS □LECY

仕様モータメモ

LAT3

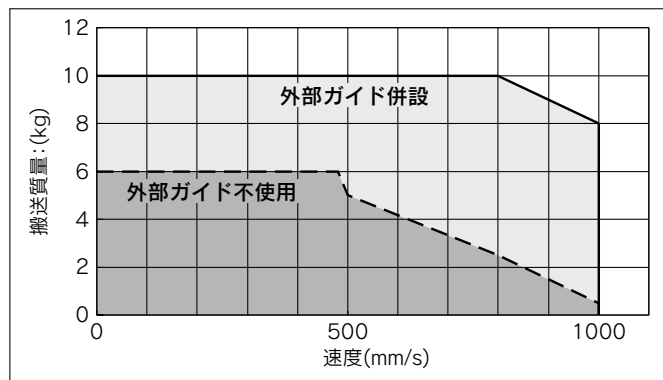
LEM Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

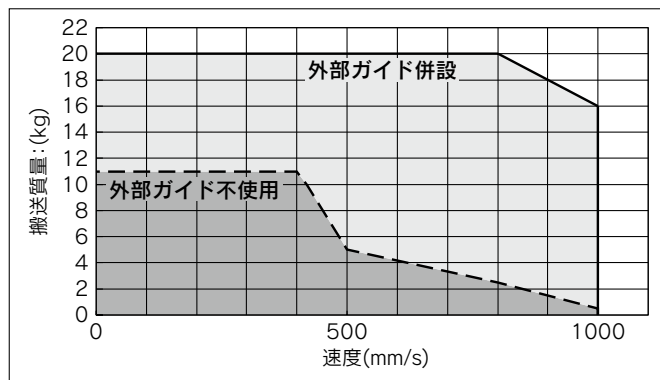
速度－搬送質量グラフ(目安) ステップモータ(サーボ DC24V)

※下記グラフは位置決め推力100%時の値です。

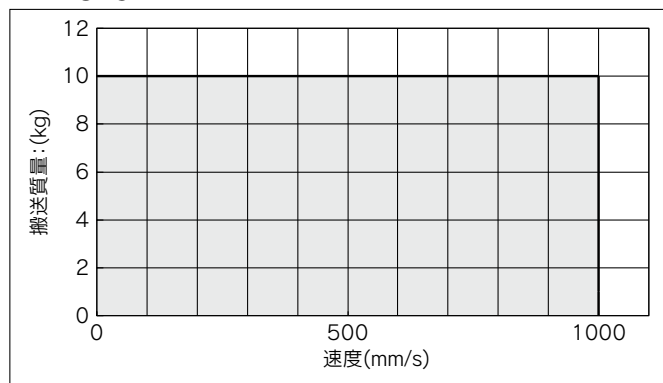
LEMB25



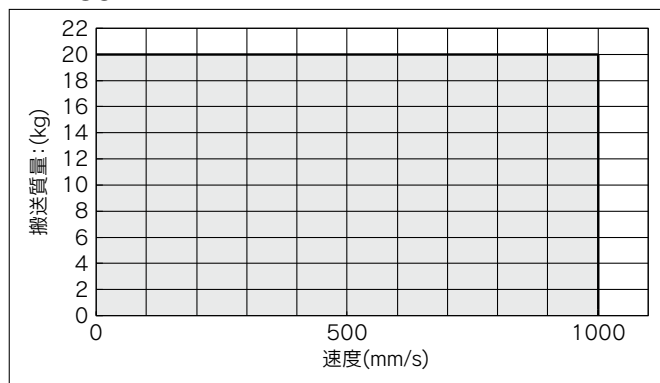
LEMB32



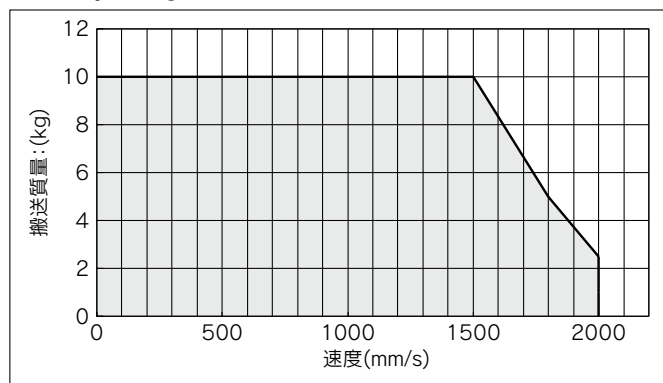
LEMC25



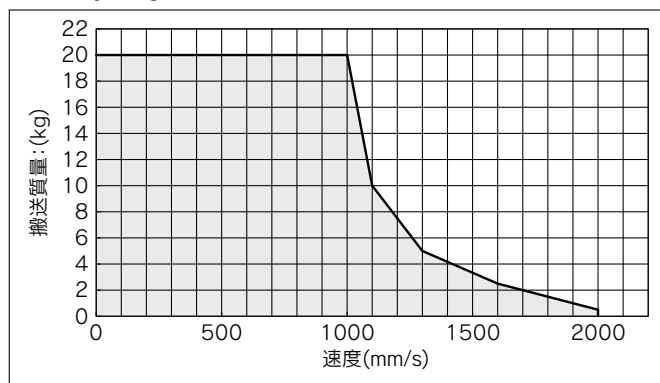
LEMC32



LEMH/HT25

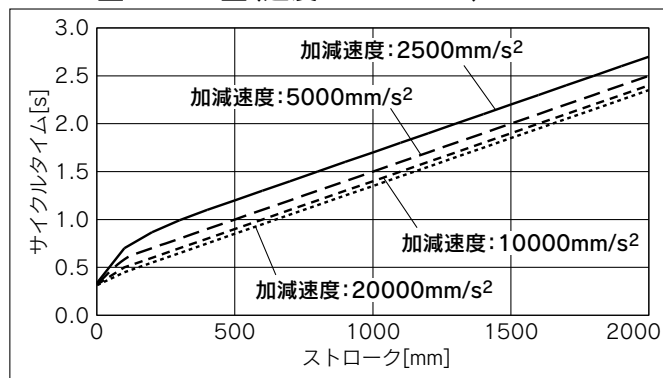


LEMH/HT32

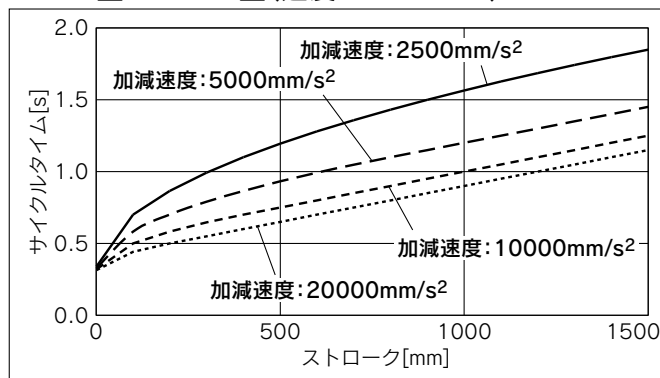


サイクルタイムグラフ(目安)

LEMB□/LEMC□ (速度1000mm/s)



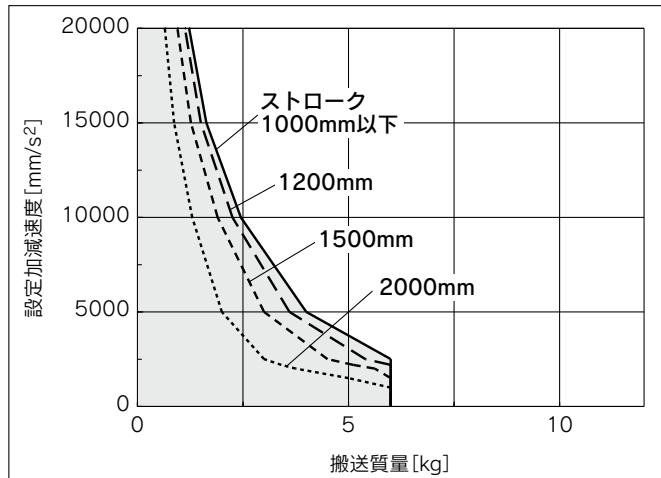
LEMH□/LEMHT□ (速度2000mm/s)



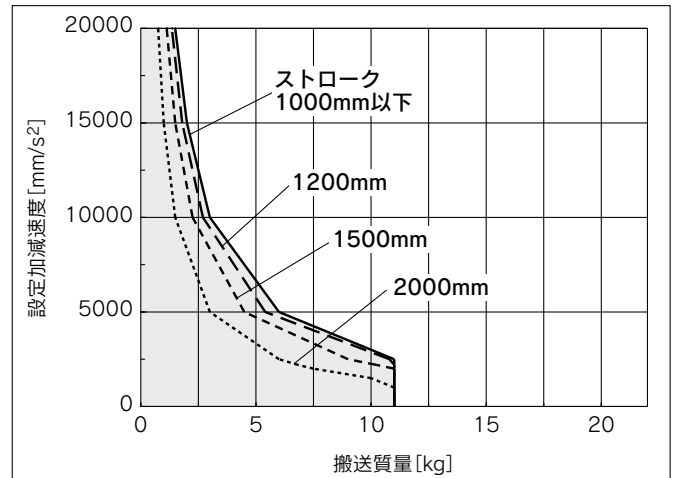
搬送質量に対する加速度の設定許容値を示します。
許容値内で加速度を設定してください。

搬送質量－加減速度グラフ(目安)

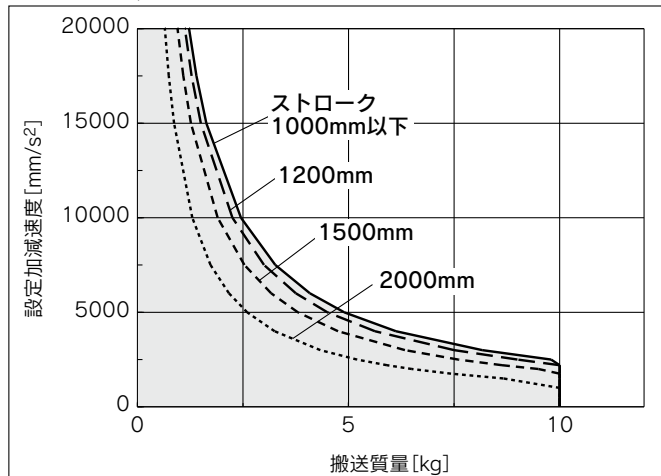
LEMB25



LEMB32

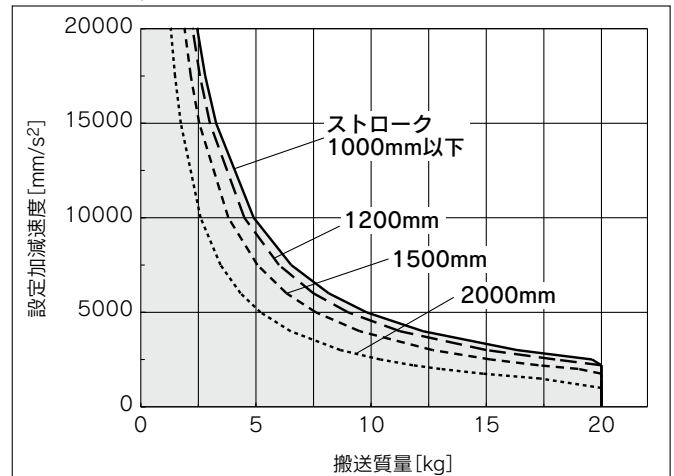


LEMB25(外部ガイド併設)/LEMC25



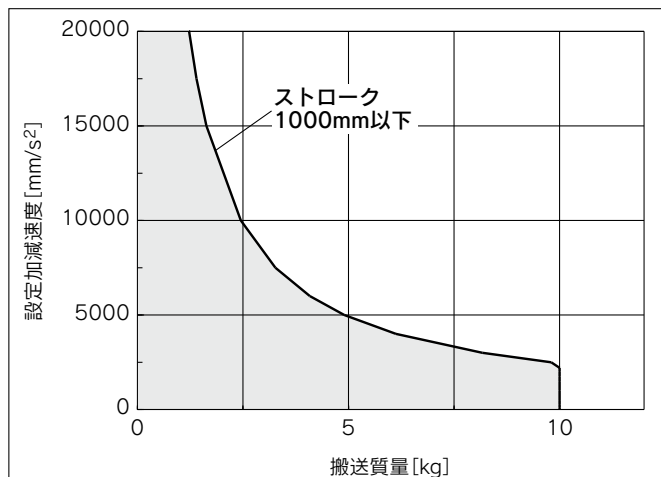
※外部ガイド摩擦係数0.1以下の場合

LEMB32(外部ガイド併設)/LEMC32

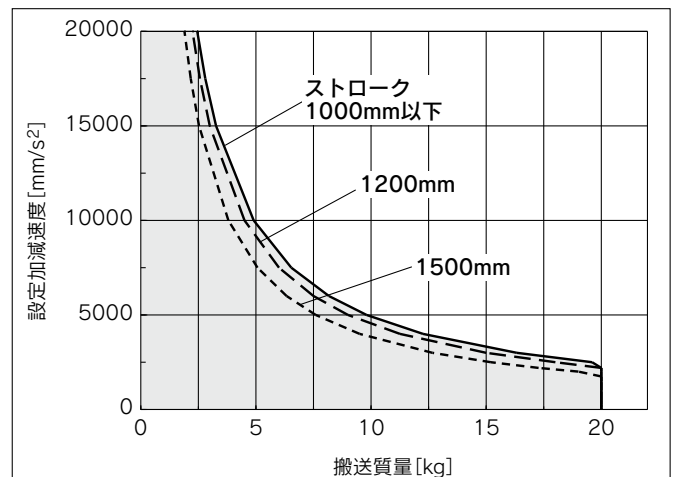


※外部ガイド摩擦係数0.1以下の場合

LEMH25/LEMHT25



LEMH32/LEMHT32



静的許容モーメント※

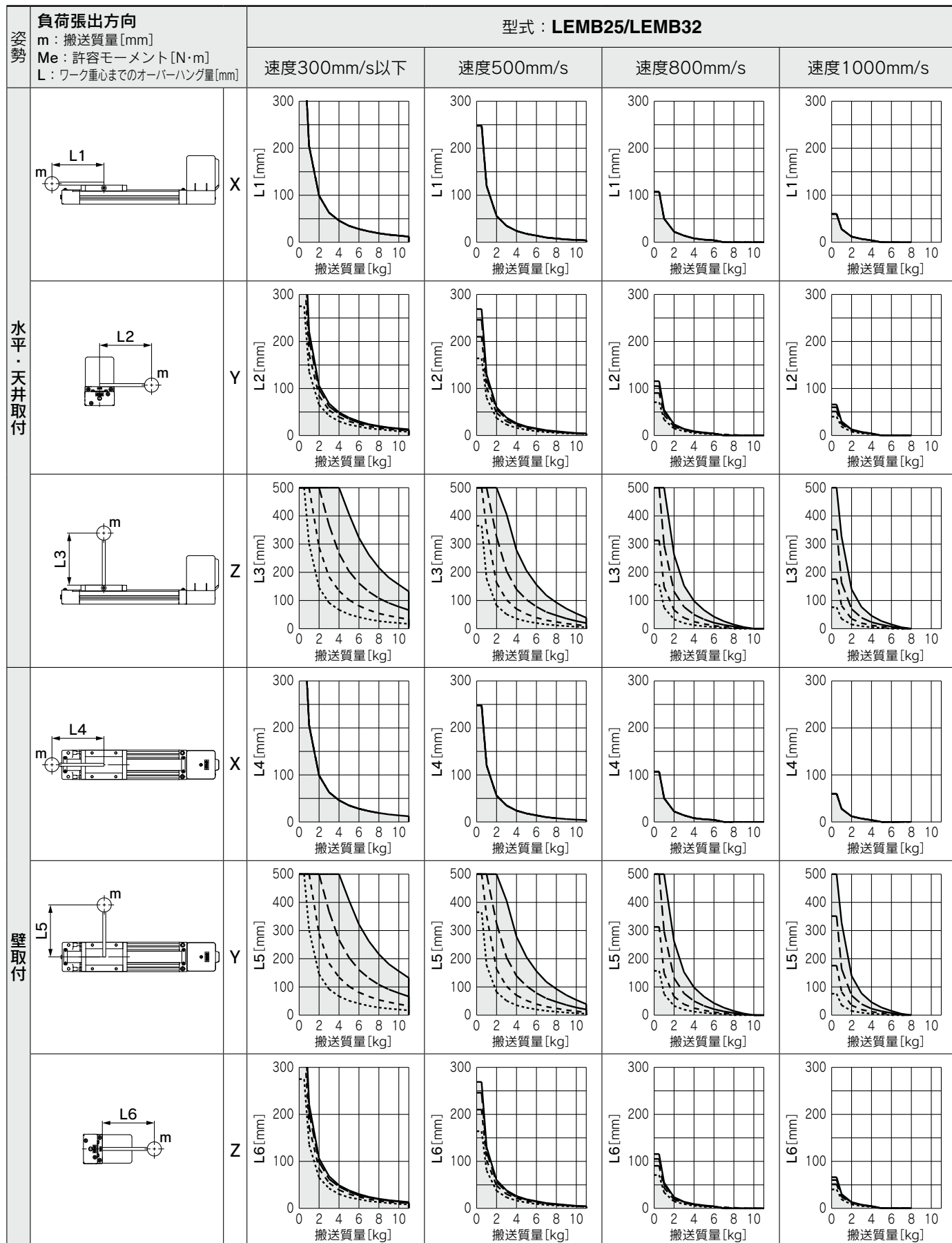
機種	サイズ	最大許容モーメント [N・m]		
		M1 ピッチング	M2 ローリング	M3 ヨーイング
LEMC	25	5	4	3.5
	32	13	14	10
LEMH	25	7	6	7
	32	28	26	26
LEMHT	25	46	55	46
	32	100	120	100

※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。

※本グラフはワーク重心を1方向へ張出した場合の許容オーバーハング量(ガイド部)を示しています。オーバーハング量の選定時は“ガイド負荷率の算出”にてご確認ください。

動的許容モーメント(LEMBシリーズ)

加減速度 ——— 2500mm/s² --- 5000mm/s² ---- 10000mm/s² 20000mm/s²

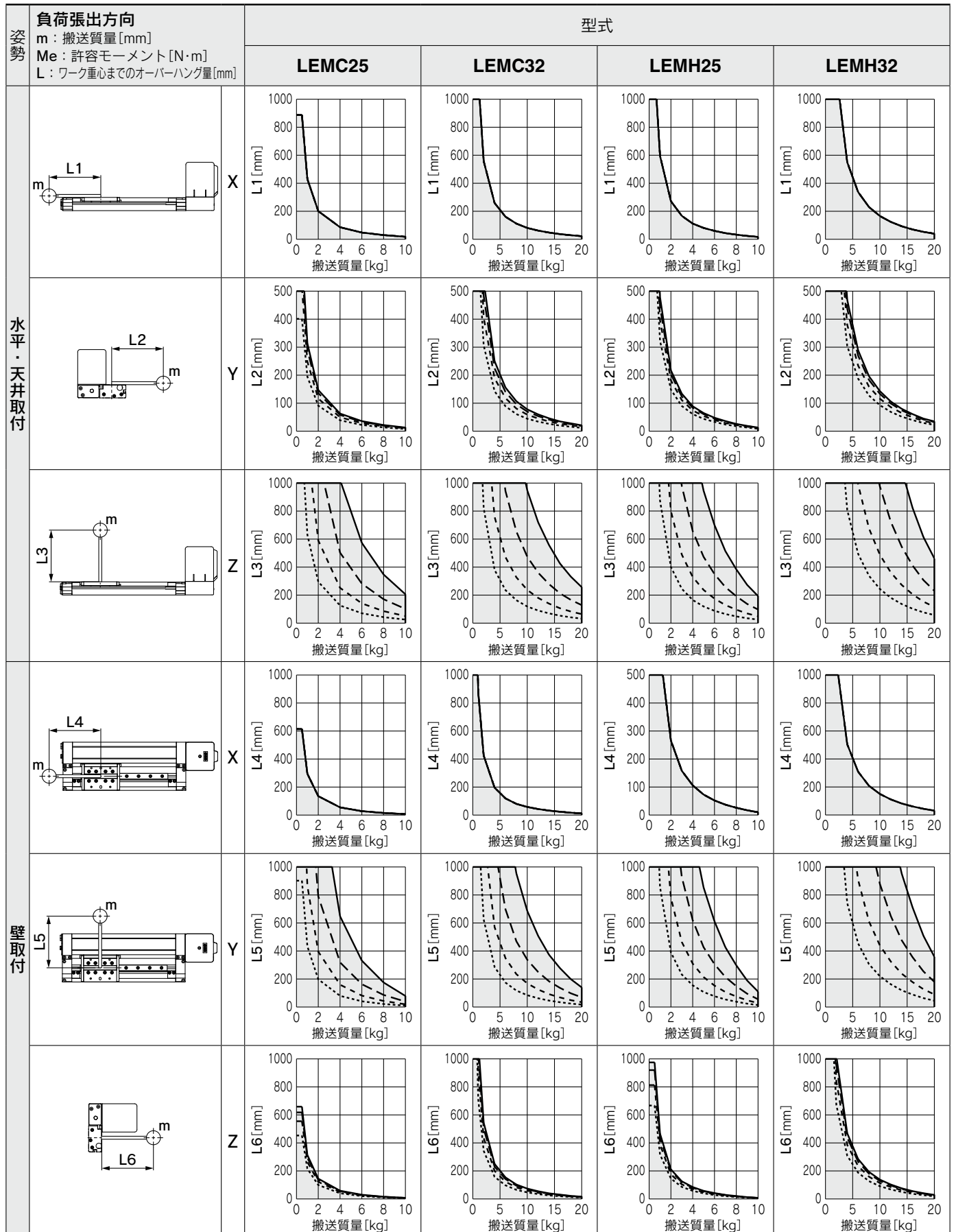


※垂直取付はできません。

※本グラフはワーク重心を1方向へ張出した場合の許容オーバーハング量(ガイド部)を示しています。オーバーハング量の選定時は“ガイド負荷率の算出”にてご確認ください。

動的許容モーメント(LEMC/LEMHシリーズ)

加減速度 ——— 2500mm/s² - - - 5000mm/s² - - - - 10000mm/s² ······ 20000mm/s²

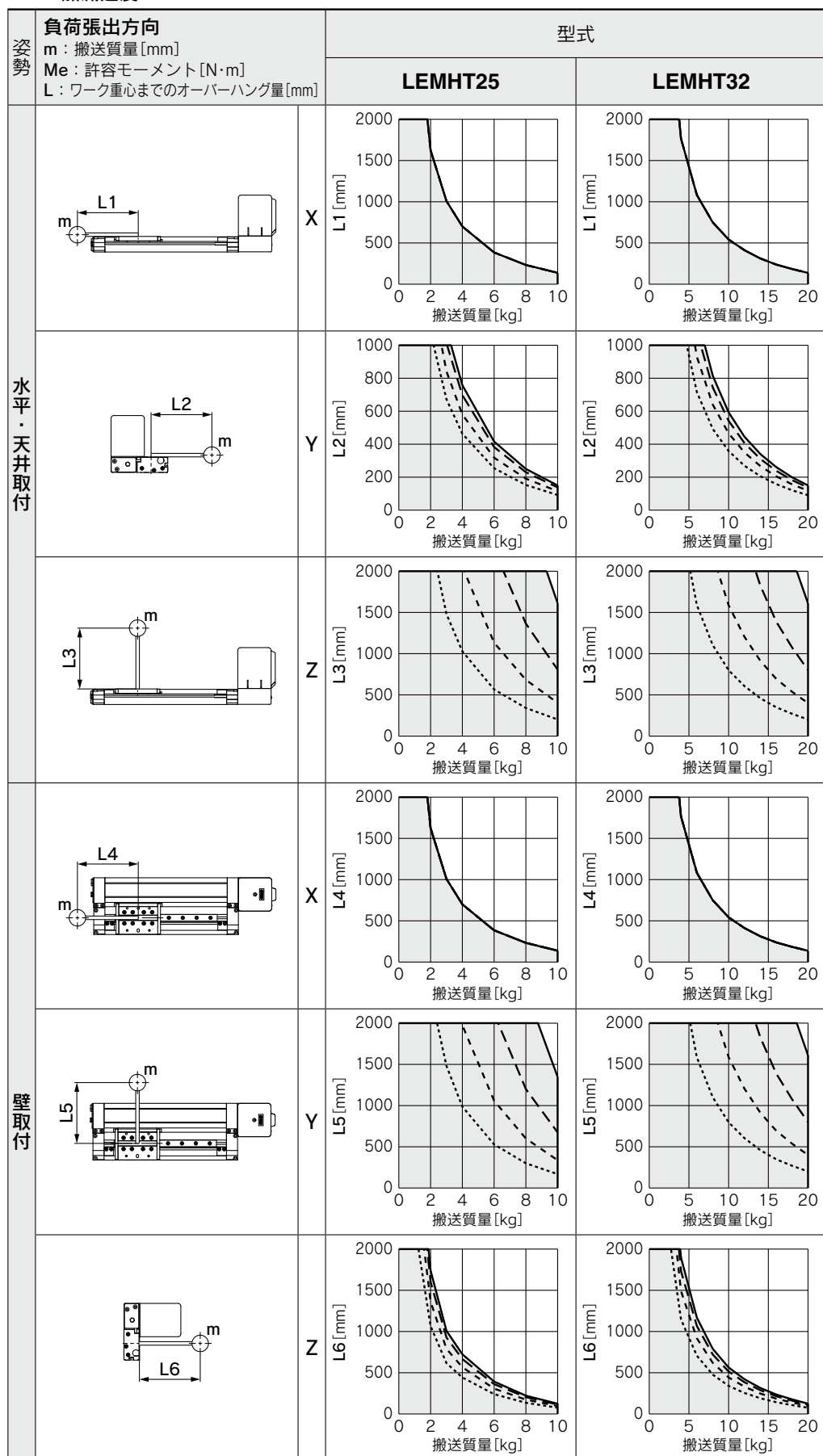


※垂直取付はできません。

動的許容モーメント (LEMHTシリーズ)

※本グラフはワーク重心を1方向へ張出した場合の許容オーバーハング量(ガイド部)を示しています。オーバーハング量の選定時は“ガイド負荷率の算出”にてご確認ください。

加減速度 ——— 2500mm/s² --- 5000mm/s² ---- 10000mm/s² 20000mm/s²



※垂直取付はできません。

ガイド負荷率の算出

①使用条件を決定します。

機種：LEM

サイズ：25/32

取付姿勢：水平/天井/壁掛

加速度[mm/s²]：a

搬送質量[kg]：m

搬送質量の重心位置[mm]：Xc/Yc/Zc

②機種、サイズ、取付姿勢から対象となるグラフを選定します。

③加速度、搬送質量を元に、グラフより張出量[mm]：Lx/Ly/Lzを読み取ります。

④各方向の負荷率を求めます。

$$\alpha x = Xc/Lx \quad \alpha y = Yc/Ly \quad \alpha z = Zc/Lz$$

⑤ αx 、 αy 、 αz の合計が1以下であることを確認します。

$$\alpha x + \alpha y + \alpha z \leq 1$$

1を超えた場合、加速度や搬送質量の低減、重心位置やシリーズの変更等をご検討ください。

例

①使用条件

機種：LEMH

サイズ：32

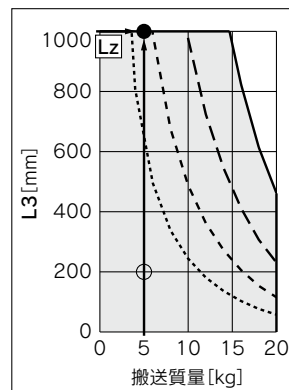
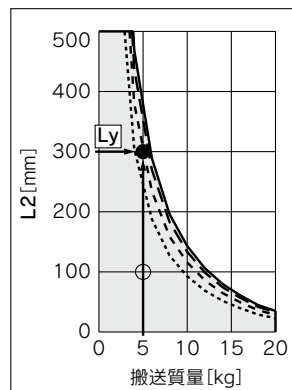
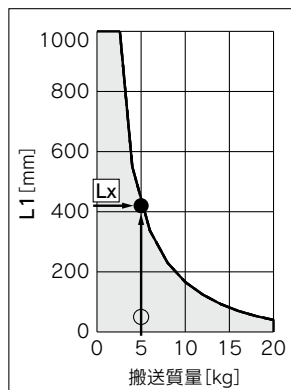
取付姿勢：水平

加速度[mm/s²]：5000

搬送質量[kg]：5

搬送質量の重心位置[mm]：Xc=50、Yc=100、Zc=200

②368ページ、右側1列目上から3つのグラフを選定します。



③Lx=420mm、Ly=300mm、Lz=1000mm

④各方向の負荷率は以下になります。

$$\alpha x = 50/420 = 0.12$$

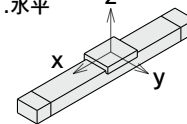
$$\alpha y = 100/300 = 0.34$$

$$\alpha z = 200/1000 = 0.2$$

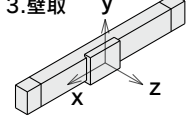
⑤ $\alpha x + \alpha y + \alpha z = 0.66 \leq 1$

取付姿勢

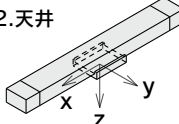
1.水平



3.壁取



2.天井



LEKFS

LEFS□F

LEFS
LEFBLEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYGLESYH
LESYLES
LESHLEPY
LEPS

LER

LEH

耐塵
仕様クリーン
仕様二次電池
対応JXC□
LEC□LECS□
LECY□モーター
仕様

LAT3

薄形スライダタイプ 基本形

LEMB Series LEMB25・32

CE UK CA cUL US
—※詳細はP.1343～参照—

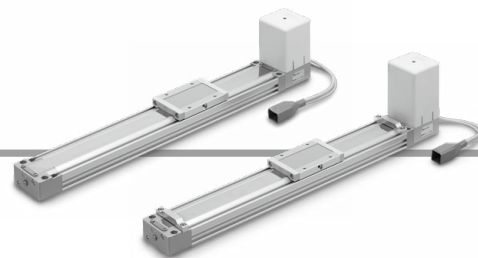
RoHS

△注意

LEM シリーズ	LEM□25 LEM□32	←	E-MY シリーズ	E-MY□16 E-MY□25
-------------	------------------	---	--------------	--------------------

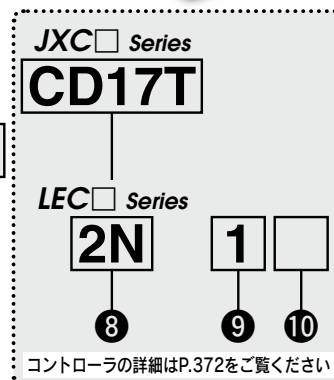
型式表示方法

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。※LECP1/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[こちら](#)



LEMB **25** **□** **T** - **300** **□** **□** - **S1**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

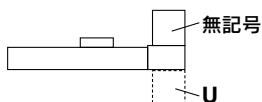


① サイズ

25
32

② モータ配置

無記号	上折返し
U	下折返し



③ 相当リード

T	48mm
---	------

④ ストローク※1 ※2 [mm]

ストローク	サイズ	備考
		対応ストローク
50～2000	25	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 700, 800, 900, 1000, 1100, 1200, 1300, 1400, 1500, 1600, 1700, 1800, 1900, 2000
50～2000	32	

⑤ モータオプション

無記号	ロックなし
B	ロック付

⑥ ストローク調整ユニット(同梱品)

無記号	ユニットなし
M	モータ側のみ
E	エンド側のみ
W	両側

⑦ アクチュエータケーブル種類・長さ※4

標準ケーブル [m]		ロボットケーブル [m]			
無記号	なし	R1	1.5	RA	10※3
S1	1.5	R3	3	RB	15※3
S3	3	R5	5	RC	20※3
S5	5	R8	8※3		

オートスイッチにつきましてはP.406～408をご参照ください。

薄形スライダタイプ／基本形 **LEMB Series**

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

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。※LECP1/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[こちら](#)

JXC Series (詳細はP.373参照)

8 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

C D 1 7 T

インターフェース(通信プロトコル/入出力)

記号	種類	軸数・特殊仕様
5	パラレル入力(NPN)	●
6	パラレル入力(PNP)	●
E	EtherCAT	● ●
9	EtherNet/IP™	● ●
P	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※7	DINレール取付形

軸数・特殊仕様

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※8

記号	種類	対象インターフェース
無記号	付属品なし	—
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)	
3	I/Oケーブル(3m)	パラレル入力(NPN)
5	I/Oケーブル(5m)	パラレル入力(PNP)

LEC Series (詳細はP.373参照)

2N 1

8 コントローラ種類

無記号	コントローラなし	
2N	LECP2※5	NPN
2P	(プログラムレスタイプ) (ストローク学習機能付)	PNP
1N	LECP1	NPN
1P	(プログラムレスタイプ)	PNP

9 I/Oケーブル長さ※6

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
5	5m

10 コントローラ取付方法

無記号	ねじ取付形
D	DINレール取付形※7

- ※1 標準および受注生産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 太字のストロークは受注生産になります。
- ※3 受注生産(ロボットケーブルのみ対応)
- ※4 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択ください。
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。
- ※5 ストローク調整ユニットや外部ストッパを使用してストローク範囲を変更する場合はLECP2を選択してください。

- ※6 コントローラ種類で"コントローラなし"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、LECP2用([WEBカタログ](#))、LECP1用([WEBカタログ](#))をご覧ください。
- ※7 DINレールは付属しません。別途手配となります。
- ※8 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。

△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LEM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。

【UL対応品について(LECシリーズの場合)】

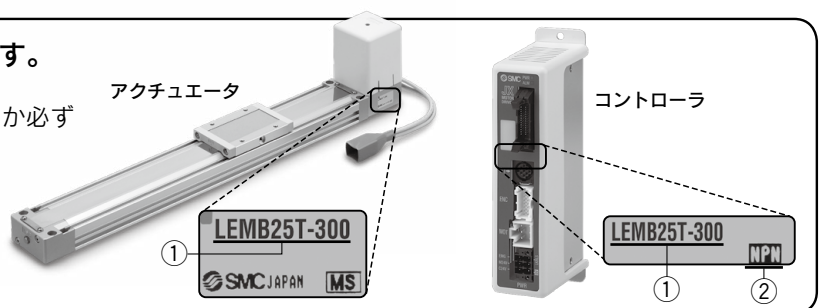
ULに適合する場合、組合せる直流電源はUL1310に従うclass2電源ユニットをご使用ください。

アクチュエータとコントローラはセットです。 (個別手配もできます。)

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
アクチュエータ品番"の一致
- 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

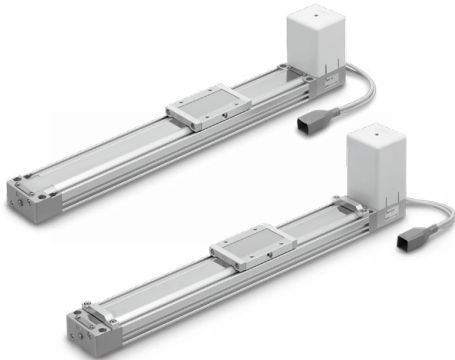
LEMB Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

対応コントローラ表

種類	ステップデータ 入力タイプ 	プログラムレスタイプ (ストローク学習機能付) 	プログラムレスタイプ 
シリーズ	JXC51 JXC61	LECP2	LECP1
特長	パラレル入出力	ストローク学習機能による エアシリンダライクの端々 制御	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
対応モータ	ステップモータ (サーボ DC24V)		
最大ステップ データ数	64点	14点(端点2点+中間点12点)	14点
電源電圧	DC24V		
参照ページ	P.1017	P.1051	P.1042

種類	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 
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	安全機能STO対応 IO-Link 直接入力	CC-Link 直接入力
対応モータ	ステップモータ(サーボ DC24V)									
最大ステップ データ数	64点									
電源電圧	DC24V									
参照ページ	P.1063									

**速度・加速度** (LECP1/2設定値)**表1** スイッチと速度^{注)}

スイッチNo.	速度 (mm/s)
0	48
1	75
2	100
3	150
4	200
5	250
6	300
7	350
8	400
9	450
10	500
11	600
12	700
13	800
14	900
15	1000

表2 スイッチと加速度^{注)}

スイッチNo.	加速度 (mm/s ²)
0	250
1	500
2	1000
3	1500
4	2000
5	2500
6	3000
7	4000
8	5000
9	6000
10	7500
11	10000
12	12500
13	15000
14	17500
15	20000

注) 工場出荷時のスイッチは、No.0に設定されています。

質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	(1100)	1200	(1300)	(1400)	1500	(1600)	(1700)	(1800)	(1900)	2000		
製品質量 (kg)	LEMB25	1.66	1.75	1.84	1.92	2.01	2.10	2.19	2.27	2.37	2.45	2.54	2.62	2.80	2.97	3.15	3.33	3.50	3.68	3.85	4.03	4.20	4.38	4.55	4.73	4.90	5.08	
	LEMB32	2.02	2.11	2.20	2.29	2.38	2.47	2.55	2.64	2.73	2.82	2.91	3.00	3.17	3.35	3.53	3.70	3.88	4.06	4.23	4.41	4.59	4.76	4.94	5.12	5.29	5.47	
ロック付割増質量(kg)	0.60																											

仕様**ステップモータ(サーボ DC24V)**

型式		LEMB25	LEMB32
ストローク[mm] ^{注1)}		50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000	50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000
アクチュエータ仕様	可搬質量[kg] ^{注2)}	水平	6 (10)
	速度[mm/s] ^{注2)}	48~1000 (LECP1/2選択時の設定は 表1 参照)	
	最大加減速度[mm/s ²] ^{注7)}	20000 (搬送質量による) (LECP1/2選択時の設定は 表2 参照)	
	繰返し位置決め停止精度[mm]	±0.08	
	ロストモーション[mm] ^{注8)}	0.1以下	
	リード[mm]	48	
	駆動方式	ベルト	
	ガイド方式	すべり軸受	
	使用温度範囲[℃]	5~40	
	使用湿度範囲[%RH]	90以下 (結露なきこと)	
電気仕様	保護等級	IP30	
	許容外部抵抗[N] ^{注6)}	10	20
	モータサイズ	□56.4	
	モータ種類	ステップモータ(サーボ DC24V)	
ロック仕様	エンコーダ	インクリメンタル	
	電源電圧[V]	DC24V±10%	
	電力[W] ^{注3)} ^{注5)}	最大電力 123	最大電力 127
	形式 ^{注4)}	無励磁差動型	
	保持力[N]	36	
ロック仕様	電力[W] ^{注5)}	5	
	定格電圧[V]	DC24V±10%	

注1) 標準および受注生産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) 搬送質量により速度が変動します。

P.365の「速度－搬送質量グラフ(目安)」にてご確認ください。

搬送質量はワーク取付状態により変動します。P.367「動的許容モーメント」にてご確認ください。

また、ケーブル長さ5mを超える場合は5mごとに速度が最大10%低下します。

()内は別ガイド併設で摩擦係数が0.1以下の場合となります。

注3) 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4) ロック付のみ

注5) ロック付を選択の場合は、電力を加算してください。

注6) 付属機器の抵抗は、許容外部抵抗以下にしてください。

注7) 最大加減速度は搬送質量、およびストロークによって制限があります。P.366「搬送質量－加減速度グラフ(目安)」をご参照ください。

注8) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。

LEKFS

LEFS□F

LEFS LEFB

LEJS LEJB

LEL

LEM

LEY LEYG

LESYH

LES LESH

LEPY LEPS

LER

LEH

防滴・塵仕様

仕様クリーン

対応二次電池

JXC□□
LEC□□LECS□□
LECY□□

仕様モーターレス

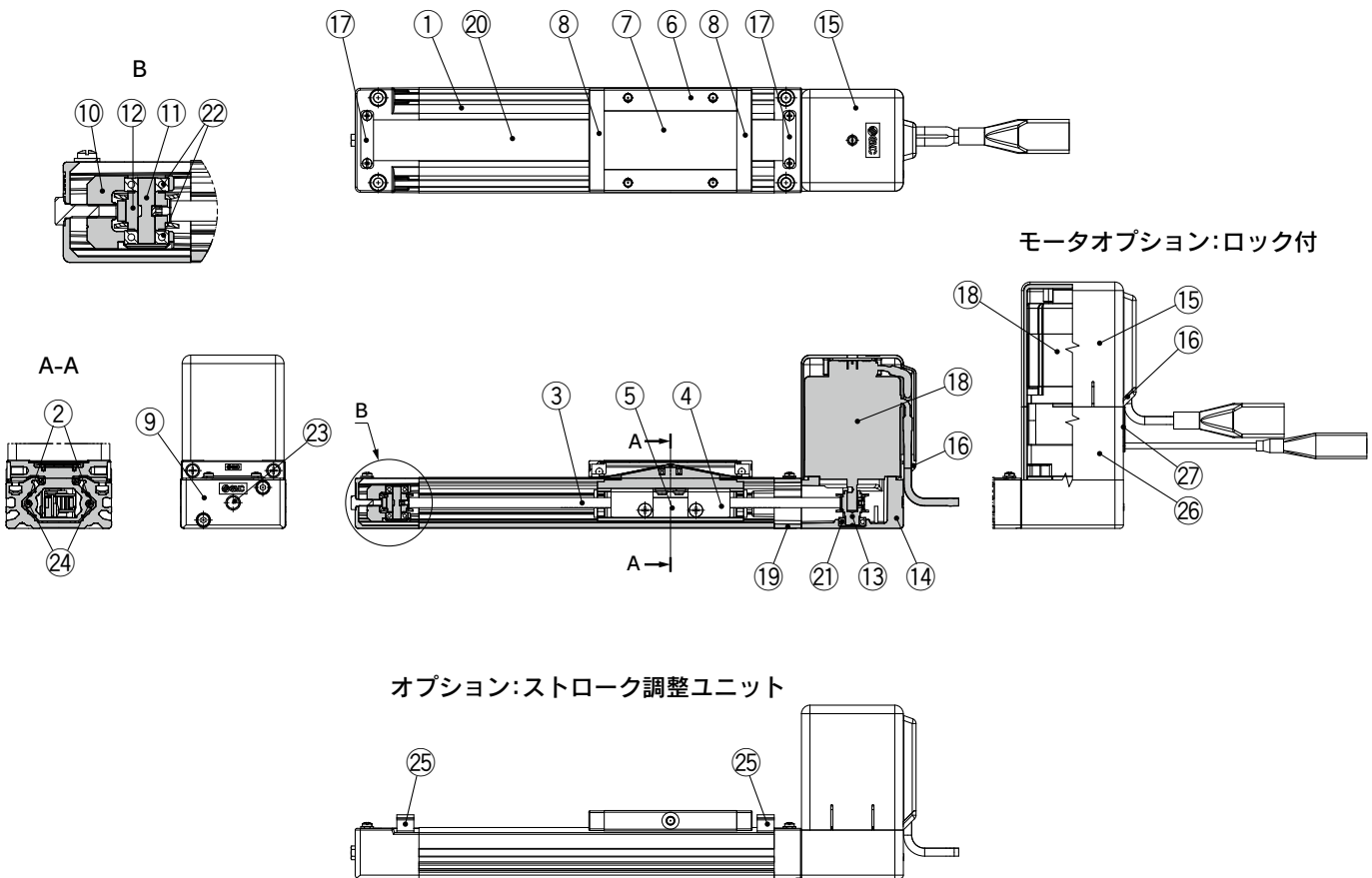
LAT3

LEMB Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

構造図

LEMB



構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ボディ	アルミニウム合金	アルマイト処理
2	ガイドプレート	合成樹脂	
3	ベルト	—	
4	ベルトホルダ	炭素鋼	クロメート処理
5	ベルト押え	アルミニウム合金	
6	テーブル	アルミニウム合金	アルマイト処理
7	ブランキングプレート	アルミニウム合金	アルマイト処理
8	シールバンド押え	合成樹脂	
9	エンドブロック	アルミダイカスト	塗装
10	プーリホルダ	アルミニウム合金	
11	プーリシャフト	ステンレス鋼	熱処理+特殊処理
12	プーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
13	モータプーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
14	モータマウント	アルミダイカスト	塗装
15	モータカバー	合成樹脂	
16	グロメット	合成樹脂	
17	バンド押え	ステンレス鋼	
18	モータ	—	

構成部品

番号	部品名	材質	備考
19	モータエンドブロック	アルミダイカスト	塗装
20	ダストシールバンド	ステンレス鋼	
21	ベアリング	—	
22	ベアリング	—	
23	六角ボルト	炭素鋼	クロメート処理
24	マグネット	—	
25	ストロークアジャスタ	アルミニウム合金	アルマイト処理 (オプション)
26	ロック付モータカバー	アルミニウム合金	アルマイト処理 “ロック付”のみ
27	グロメット	CR	クロロプレンゴム “ロック付”のみ

交換部品/グリースパック

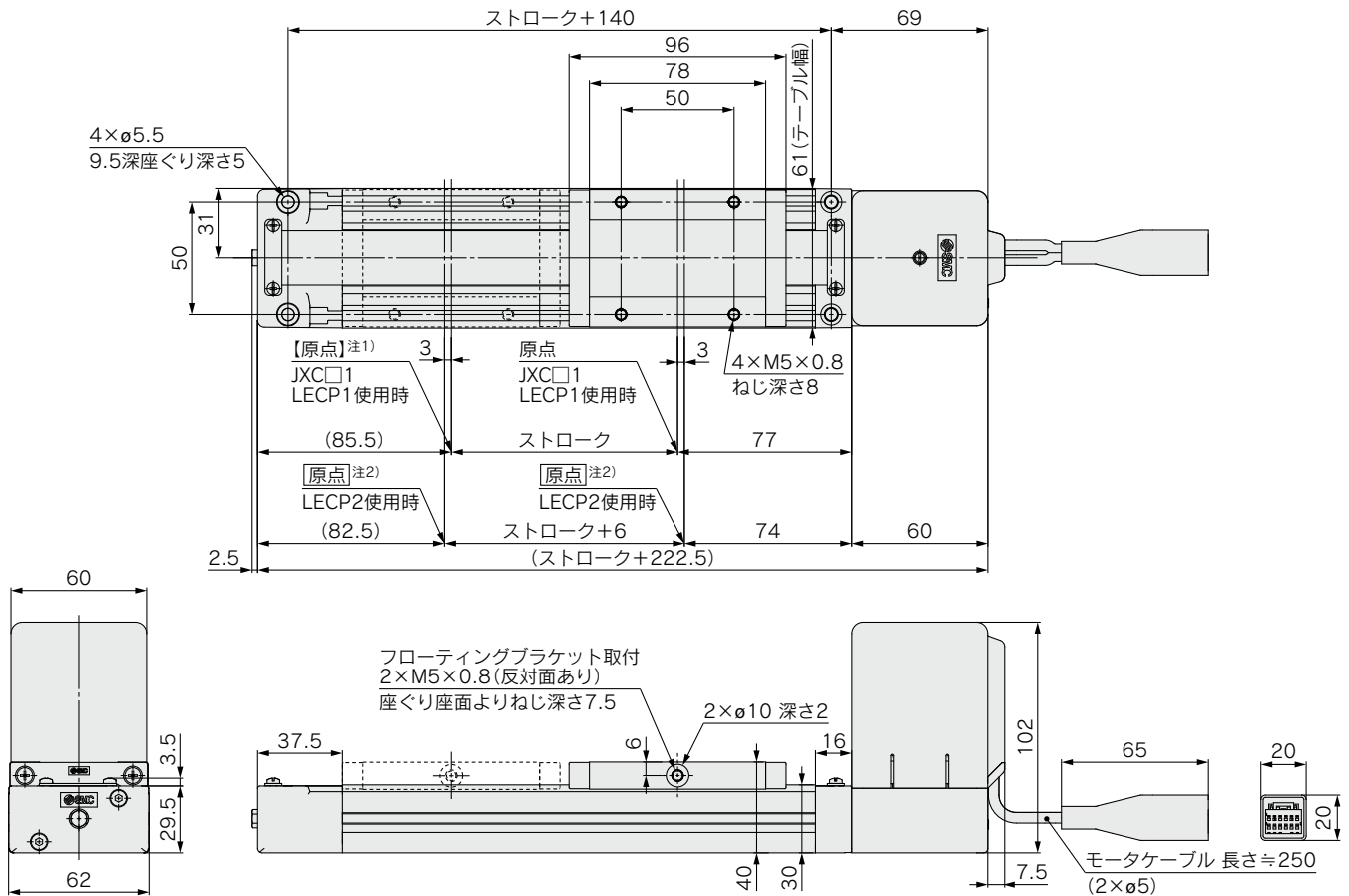
塗布箇所	手配品番
ガイドプレート部	GR-S-010 (10g)
ダストシールバンド部	GR-S-020 (20g)

外形寸法図 **サイズ25**

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

上折返し

LEMB25T-□□-□□□□□



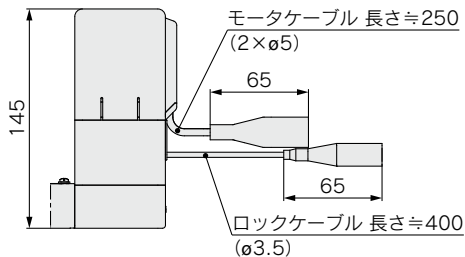
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

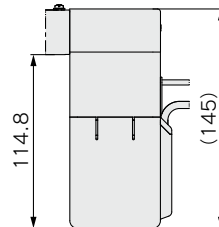
LEMB25T-□B□-□□□□□



下折返し

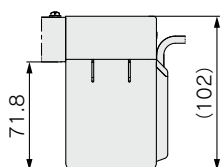
ロック付

LEMB25UT-□B□-□□□□□



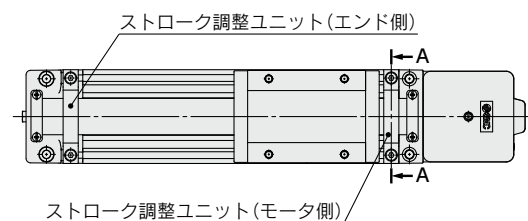
下折返し

LEMB25UT-□□-□□□□□

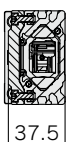


ストローク調整ユニット取付位置

LEMB25□T-□□^M_E-□□□□□



A-A

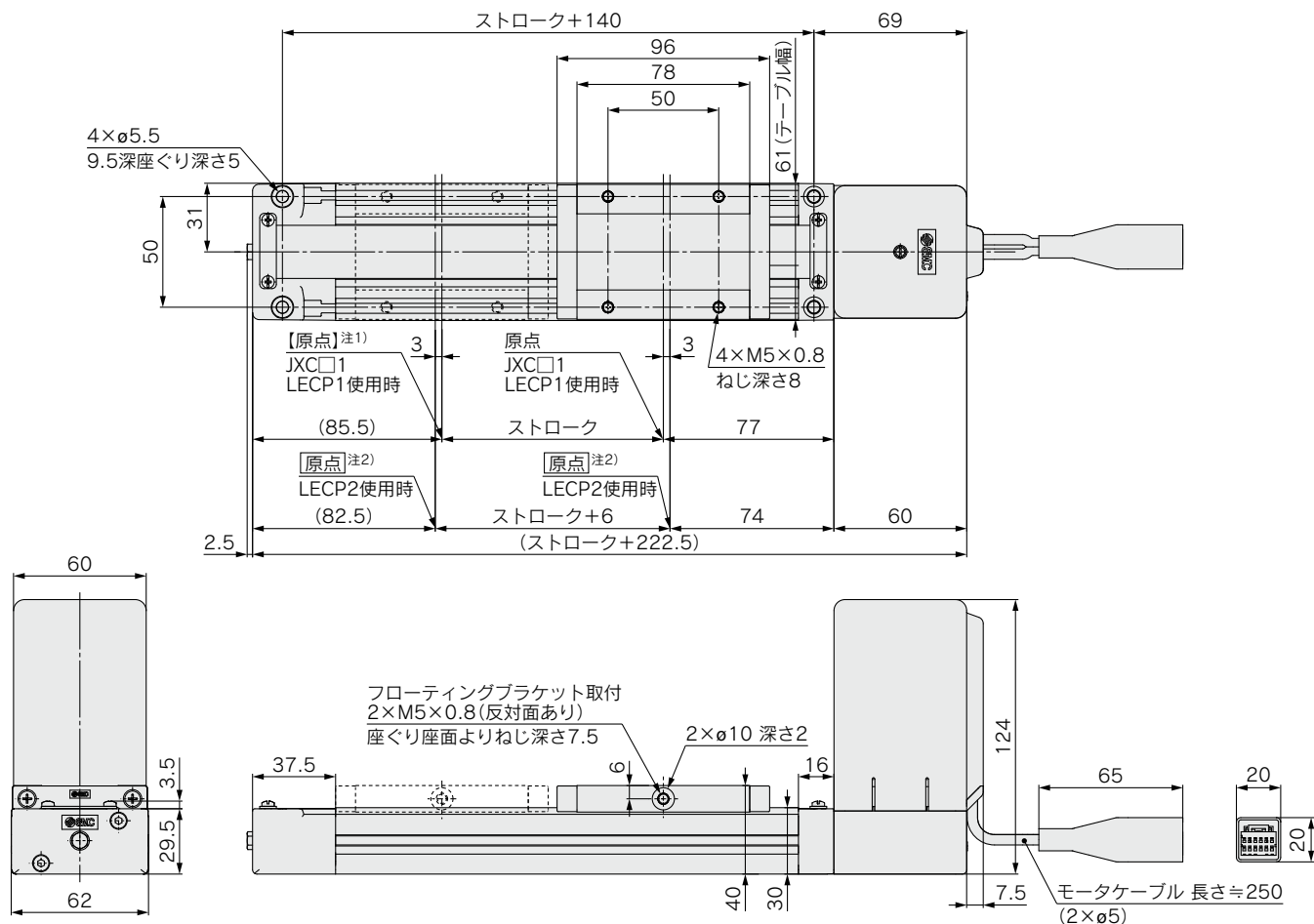


外形寸法図 サイズ32

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

上折返し

LEMB32T-□□-□□□□□



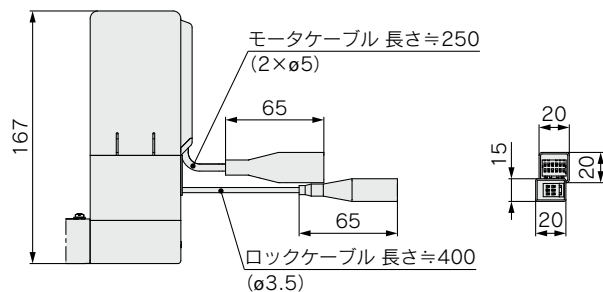
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

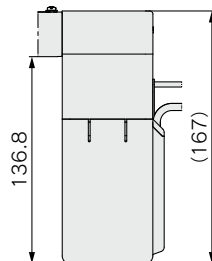
LEMB32T-□B□-□□□□□



下折返し

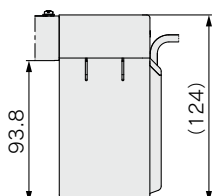
ロック付

LEMB32UT-□B□-□□□□□



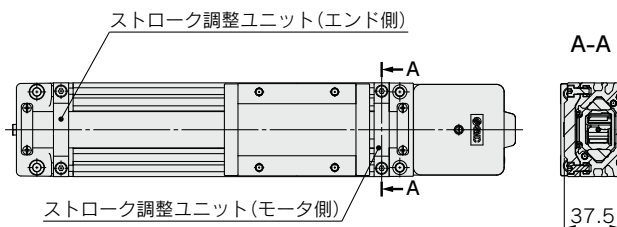
下折返し

LEMB32UT-□□-□□□□□



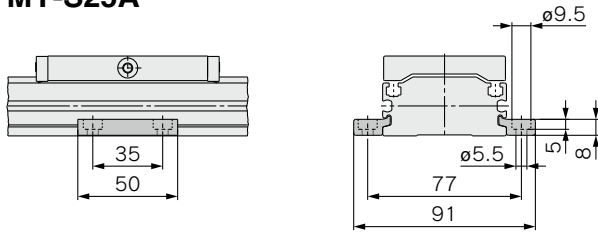
ストローク調整ユニット取付位置

LEMB32□T-□□^M_W-□□□□□

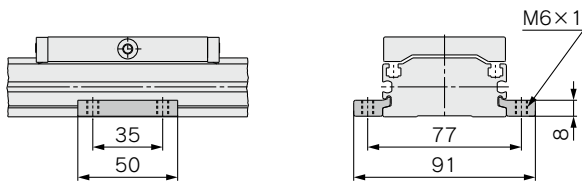


サイドサポート

サイドサポートA MY-S25A



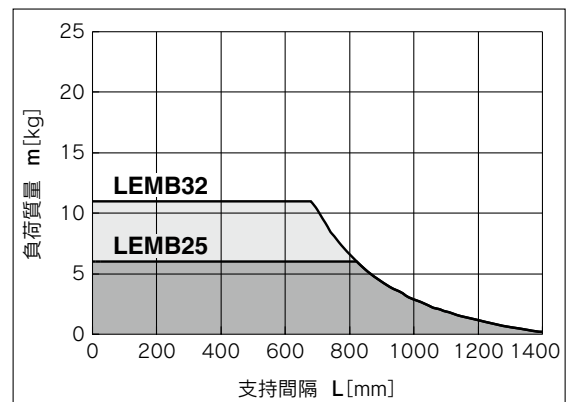
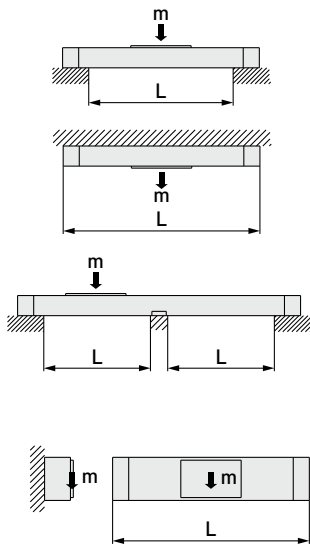
サイドサポートB MY-S25B



※サイドサポートは左右1組で出荷となります。

サイドサポート使用の目安

ストロークの長いアクチュエータの場合、フレームのたわみ、振動や外部荷重によるたわみを防ぐために、中間サポートを設けてください。下図に示す支持間隔=Lがグラフ値以下になるように中間位置を支持してください。



⚠ 注意

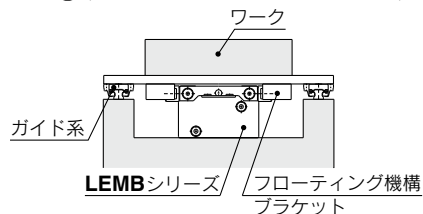
- ① アクチュエータ取付相手間の精度が出ていない場合、中間サポートによって不具合が発生することがありますので、取付時には、レベル調整をお願いいたします。また、ロングストローク時において、ワーク張出を伴うご使用においては、グラフ許容内においても中間サポートを設けることをおすすめします。中間サポートは、サイドサポートを別途手配してください。
- ② サポート金具は固定金具ではありませんので、サポート目的のみご使用ください。

フローティング機構ブラケット

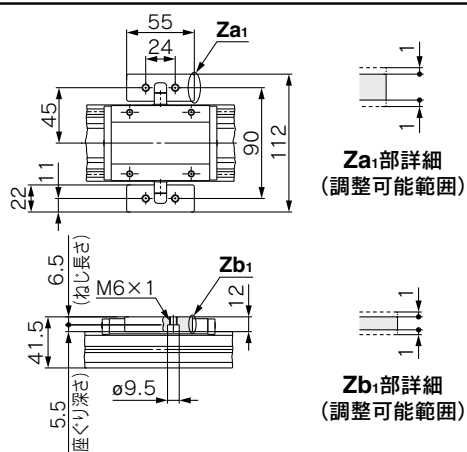
MYAJ25 注) 本型式で取付方向①、②に対応が可能です。

使用例

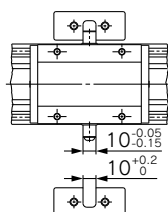
取付方向①(設置高さを最小にする場合)



取付例



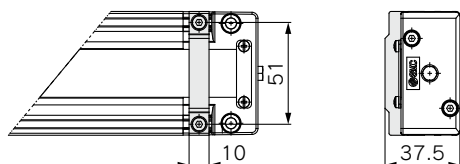
フローティング部寸法



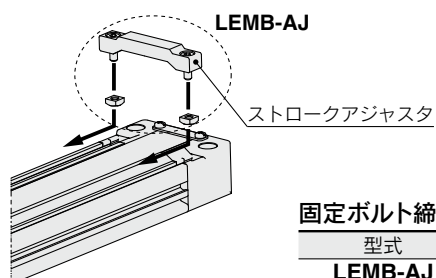
ストローク調整ユニット

LEMB-AJ

※ストローク調整ユニットは、ストロークアジャスタと取付ボルト類のセットとなります。



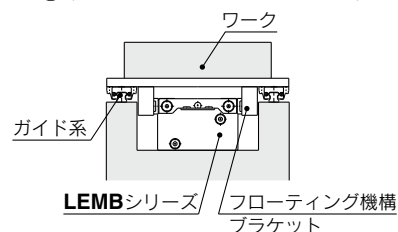
取付方法



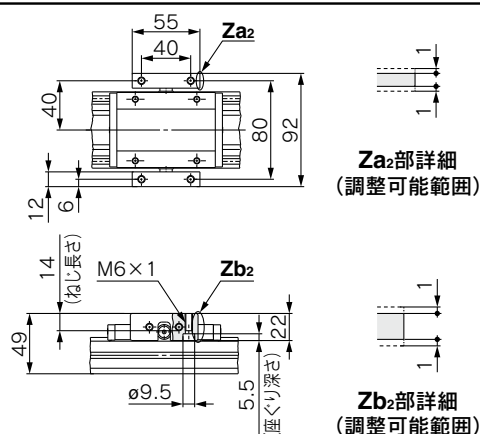
固定ボルト締付トルク 単位：N・m	
型式	締付トルク
LEMB-AJ	1.5

使用例

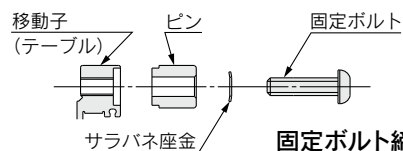
取付方向②(設置幅を最小にする場合)



取付例



固定ボルト取付方法



固定ボルト締付トルク 単位：N・m

型式	締付トルク
MYA-J25	3

LAT3	仕様メモ	LECS□ LECY□	JXC□ LEC□	対応二次電池	仕様クリーン	耐塵仕様	LEH	LER	LEPY LEPS	LES LESH	LESYH	LEY LEYG	LEM	LEL	LEJS LEJB	LEFS LEFB	LEFS□	LEKFS
------	------	----------------	--------------	--------	--------	------	-----	-----	--------------	-------------	-------	-------------	-----	-----	--------------	--------------	-------	-------

薄形スライダタイプ カムフォロアガイド形 LEMC Series LEMC25・32

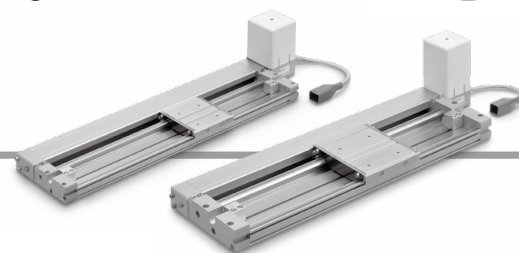
CE UK CA c RoHS US
—※詳細はP.1343～参照—

RoHS

△注意

LEM シリーズ	LEM□25 LEM□32	←	E-MY シリーズ	E-MY□16 E-MY□25
-------------	------------------	---	--------------	--------------------

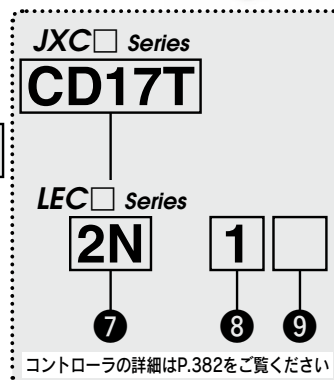
型式表示方法



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。※LECP1/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[こちら](#)

LEMC **25** **T** - **300** **S1**

1 2 3 4 5 6

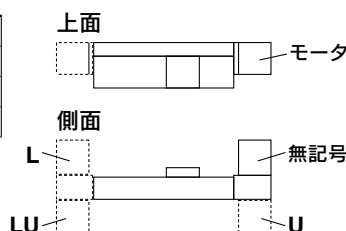


① サイズ

25
32

② モータ配置

無記号	上折返し
U	下折返し
L	対称、上折返し
LU	対称、下折返し



③ 相当リード

T	48mm
---	------

④ ストローク※1 ※2 [mm]

ストローク	備考	
	サイズ	対応ストローク
50～2000	25	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500,550,600,700,800,900,1000,1100,1200,1300,1400,1500,1600,1700,1800,1900,2000
50～2000	32	1200,1300,1400,1500,1600,1700,1800,1900,2000

⑤ モータオプション

無記号	ロックなし
B	ロック付

⑥ アクチュエータケーブル種類・長さ※4

標準ケーブル [m]		ロボットケーブル [m]			
無記号	なし	R1	1.5	RA	10※3
S1	1.5	R3	3	RB	15※3
S3	3	R5	5	RC	20※3
S5	5	R8	8※3		

ストローク調整ユニットは製品に内蔵しています。

オートスイッチにつきましてはP.406～408をご参照ください。

薄形スライダタイプ/カムフォロアガイド形 **LEMC Series**

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

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。※LECP1/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[こちら](#)

JXC□ Series (詳細はP.383参照)

⑦ 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

C D 1 7 T

インターフェース(通信プロトコル/入出力)

記号	種類	軸数・特殊仕様 標準仕様 安全機能STO対応
5	パラレル入力(NPN)	●
6	パラレル入力(PNP)	●
E	EtherCAT	● ●
9	EtherNet/IP™	● ●
P	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※7	DINレール取付形

● 軸数・特殊仕様

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※8

記号	種類	対象インターフェース
無記号	付属品なし	—
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	I/Oケーブル(3m)	パラレル入力(PNP)
5	I/Oケーブル(5m)	

LEC□ Series (詳細はP.383参照)

2N 1

⑦ コントローラ種類

無記号	コントローラなし
2N	LECP2※5 (プログラムレスタイプ)
2P	(ストローク学習機能付)
1N	LECP1 (プログラムレスタイプ)
1P	

⑧ I/Oケーブル長さ※6

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
5	5m

⑨ コントローラ取付方法

無記号	ねじ取付形
D	DINレール取付形※7

- ※1 標準および受注生産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 太字のストロークは受注生産になります。
- ※3 受注生産(ロボットケーブルのみ対応)
- ※4 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択ください。
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。
- ※5 ストローク調整ユニットや外部ストッパを使用してストローク範囲を変更する場合はLECP2を選択してください。

- ※6 コントローラ種類で"コントローラなし"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、LECP2用([WEBカタログ](#))、LECP1用([WEBカタログ](#))をご覧ください。
- ※7 DINレールは付属しません。別途手配となります。
- ※8 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。

△ 注意

【CE/UKCA対応品について】

① EMCの適合性確認は、電動アクチュエータLEM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。

【UL対応品について(LECシリーズの場合)】

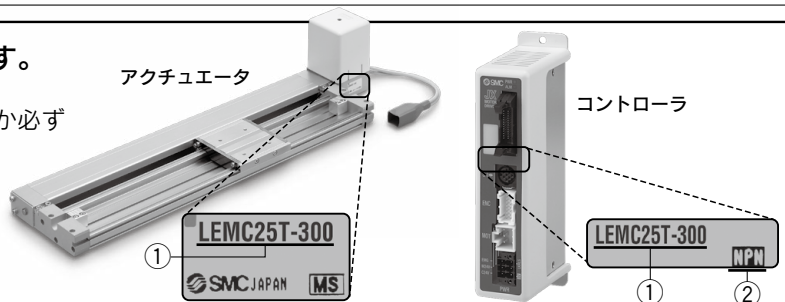
ULに適合する場合、組合せる直流電源はUL1310に従うclass2電源ユニットをご使用ください。

アクチュエータとコントローラはセットです。 (個別手配もできます。)

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
アクチュエータ品番"の一致
- 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

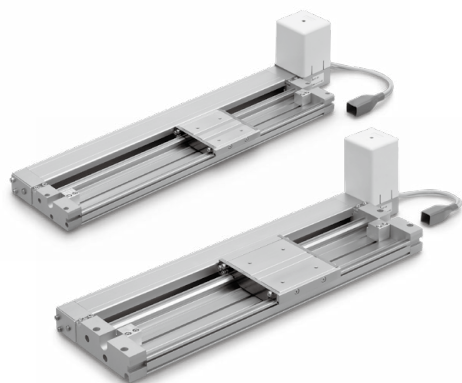
LEMC Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

対応コントローラ表

種類	ステップデータ 入力タイプ 	プログラムレスタイプ (ストローク学習機能付) 	プログラムレスタイプ 
シリーズ	JXC51 JXC61	LECP2	LECP1
特長	パラレル入出力	ストローク学習機能による エアシリンダライクの端々 制御	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
対応モータ	ステップモータ (サーボ DC24V)		
最大ステップ データ数	64点	14点(端点2点+中間点12点)	14点
電源電圧	DC24V		
参照ページ	P.1017	P.1051	P.1042

種類	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 
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	安全機能STO対応 IO-Link 直接入力	CC-Link 直接入力
対応モータ	ステップモータ(サーボ DC24V)									
最大ステップ データ数	64点									
電源電圧	DC24V									
参照ページ	P.1063									



速度・加速度 (LECP1/2設定値)

表1 スイッチと速度^{注)}

スイッチNo.	速度 (mm/s)
0	48
1	75
2	100
3	150
4	200
5	250
6	300
7	350
8	400
9	450
10	500
11	600
12	700
13	800
14	900
15	1000

表2 スイッチと加速度^{注)}

スイッチNo.	加速度 (mm/s ²)
0	250
1	500
2	1000
3	1500
4	2000
5	2500
6	3000
7	4000
8	5000
9	6000
10	7500
11	10000
12	12500
13	15000
14	17500
15	20000

注) 工場出荷時のスイッチは、No.0に設定されています。

質量

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	(1100)	1200	(1300)	(1400)	1500	(1600)	(1700)	(1800)	(1900)	2000		
製品質量 (kg)	LEMC25	2.04	2.18	2.32	2.46	2.60	2.74	2.88	3.01	3.15	3.29	3.43	3.57	3.85	4.12	4.40	4.68	4.95	5.23	5.51	5.79	6.06	6.34	6.62	6.90	7.17	7.45	
	LEMC32	3.85	4.06	4.27	4.49	4.70	4.91	5.12	5.33	5.55	5.76	5.97	6.18	6.61	7.03	7.45	7.88	8.30	8.72	9.15	9.57	10.00	10.42	10.84	11.27	11.69	12.11	
ロック付割増質量(kg)	0.60																											

仕様

ステップモータ(サーボ DC24V)

型式			LEMC25	LEMC32
ストローク[mm]注1)			50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000	50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000
アクチュエータ仕様	可搬質量[kg]注2)	水平	10	20
	速度[mm/s]注2)		48～1000 (LECP1/2選択時の設定は 表1 参照)	
	最大加減速度[mm/s ²]注7)		20000 (搬送質量による) (LECP1/2選択時の設定は 表2 参照)	
	繰返し位置決め停止精度[mm]		±0.08	
	ロストモーション[mm]注8)		0.1以下	
	リード[mm]		48	
	駆動方式		ベルト	
	ガイド方式		カムフォロアガイド	
	静的許容モーメント注9)	Mep(ピッチング)	5	13
		Mey(ヨーイング)	3.5	10
	Mer(ローリング)	4	14	
電気仕様	使用温度範囲[℃]		5～40	
	使用湿度範囲[%RH]		90以下 (結露なきこと)	
	保護等級		IP10	
	許容外部抵抗[N]注6)		10	20
	モータサイズ		□56.4	
	モータ種類		ステップモータ (サーボ DC24V)	
	エンコーダ		インクリメンタル	
	電源電圧[V]		DC24V±10%	
	電力[W]注3)注5)		最大電力 123	最大電力 127
	ロック仕様	形式注4)		無励磁差動型
保持力[N]		36		
電力[W]注5)		5		
定格電圧[V]		DC24V±10%		

注1) 標準および受注生産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) 搬送質量により速度が変動します。

P.365の「速度-搬送質量グラフ(目安)」にてご確認ください。

搬送質量はワーク取付状態により変動します。P.368「動的許容モーメント」にてご確認ください。

また、ケーブル長さ5mを超える場合は5mごとに速度が最大10%低下します。

注3) 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4) ロック付のみ

注5) ロック付を選択の場合は、電力を加算してください。

注6) 付属機器の抵抗は、許容外部抵抗以下にしてください。

注7) 最大加減速度は搬送質量、およびストロークによって制限があります。P.366「搬送質量-加減速度グラフ(目安)」をご参照ください。

注8) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。

注9) 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。

LEKFS

LEFS□F

LEFS
LEFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LESYH

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

防滴塵仕様

仕様クリーン

対応二次電池

□JXC□
□LEC□

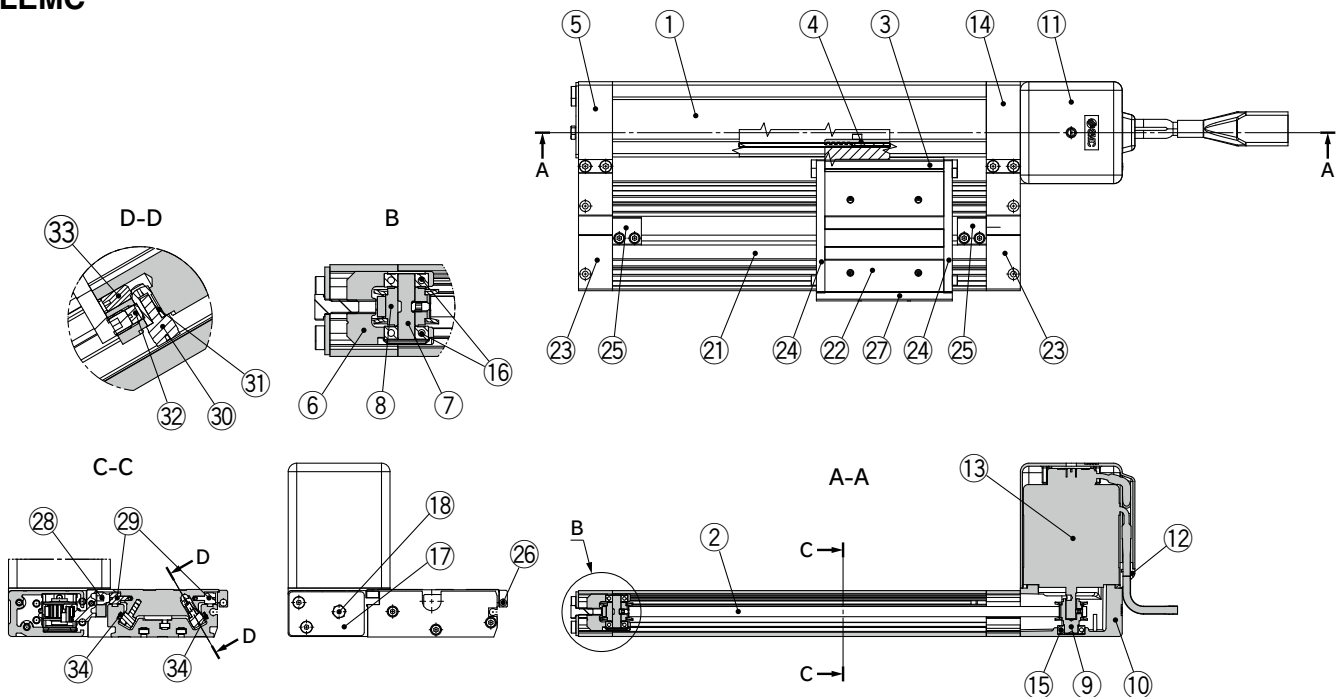
□LECS□
□LECY□

仕様モーターレス

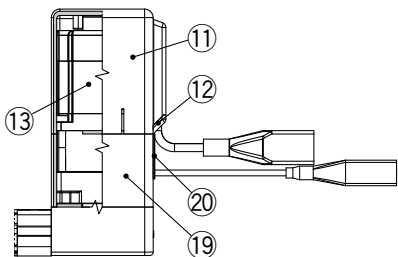
LAT3

構造図

LEMC



モータオプション: ロック付



構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ボディ	アルミニウム合金	アルマイト処理
2	ベルト	—	
3	L型ブラケット	アルミニウム合金	アルマイト処理
4	ベルト押え	アルミニウム合金	
5	エンドブロック	アルミニウム合金	アルマイト処理
6	プーリホルダ	アルミニウム合金	
7	プーリシャフト	ステンレス鋼	熱処理+特殊処理
8	プーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
9	モータプーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
10	モータマウント	アルミダイカスト	塗装
11	モータカバー	合成樹脂	
12	グロメット	合成樹脂	
13	モータ	—	
14	モータエンドブロック	アルミニウム合金	アルマイト処理
15	ベアリング	—	
16	ベアリング	—	
17	テンションプレート	アルミニウム合金	アルマイト処理
18	六角ボルト	炭素鋼	クロメート処理
19	ロック付モータカバー	アルミニウム合金	アルマイト処理 "ロック付"のみ
20	グロメット	CR	クロロブレンゴム "ロック付"のみ

構成部品

番号	部品名	材質	備考
21	軌道台	アルミニウム合金	アルマイト処理
22	スライドテーブル	アルミニウム合金	アルマイト処理
23	エンドプレート	アルミニウム合金	アルマイト処理
24	ストッパ	炭素鋼	ニッケルめっき
25	ストロークアジャスタ	アルミニウム合金	アルマイト処理
26	マグネット	—	
27	サイドカバー	アルミニウム合金	アルマイト処理
28	カムフォロアキャップ	アルミニウム合金	アルマイト処理
29	カムフォロア	—	
30	カムフォロア	—	
31	偏心ギア	ステンレス鋼	
32	ギア固定金具	ステンレス鋼	
33	調整ギア	ステンレス鋼	
34	レール	硬鋼線材	

交換部品/グリースパック

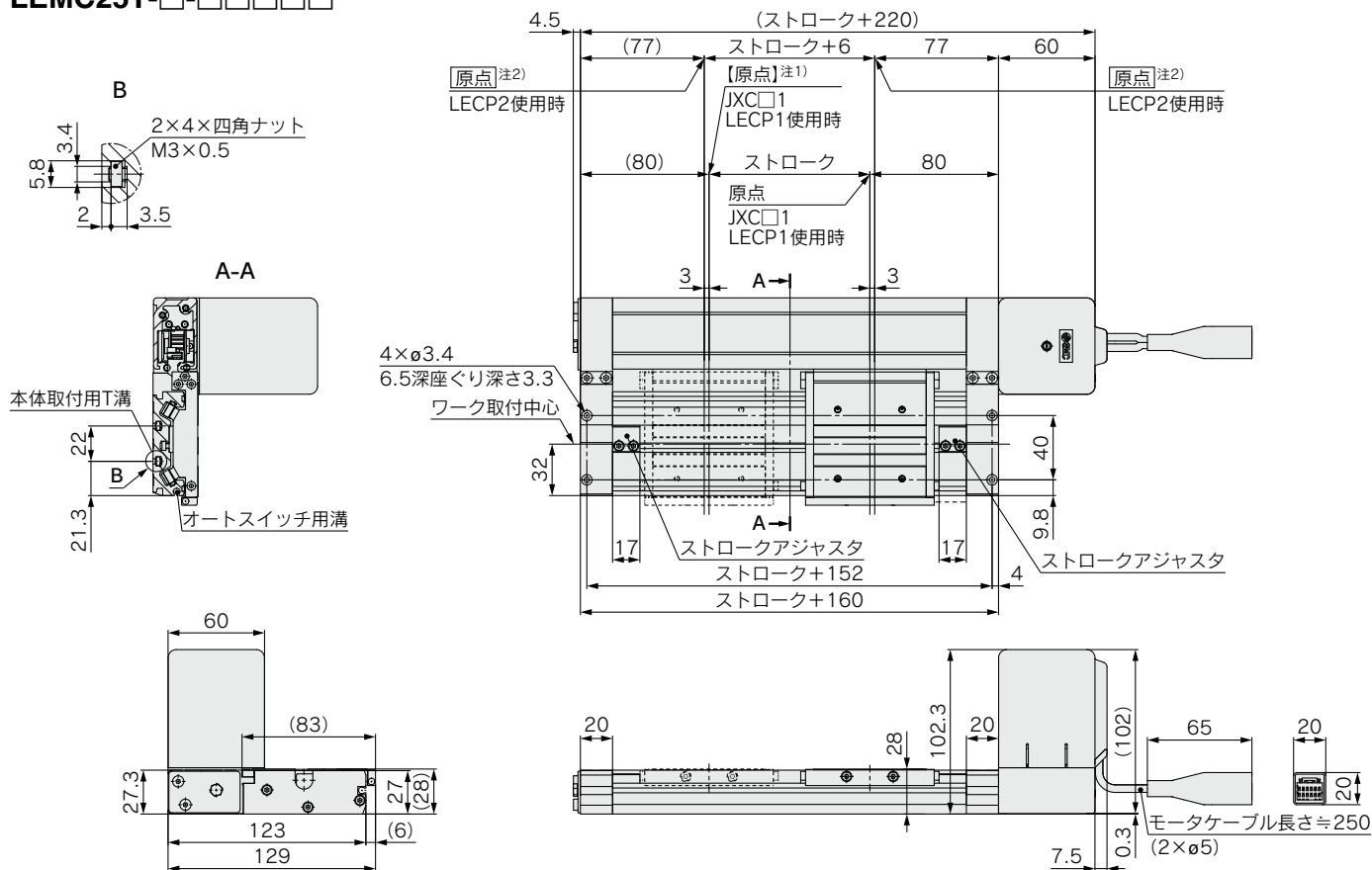
塗布箇所	手配品番
レール部	GR-S-010 (10g) GR-S-020 (20g)

外形寸法図 サイズ25

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

上折返し

LEMC25T-□-□□□□□



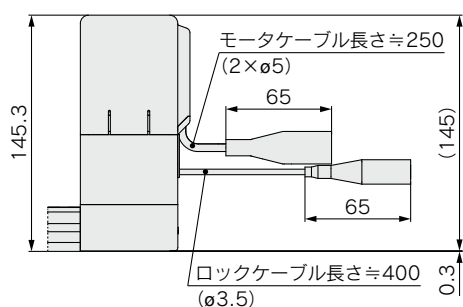
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

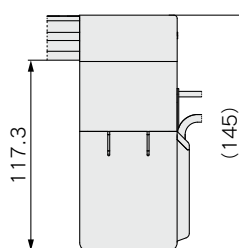
LEMC25T-□B-□□□□□



下折返し

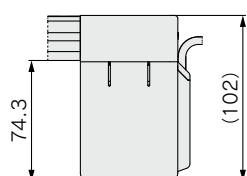
ロック付

LEMC25UT-□B-□□□□□

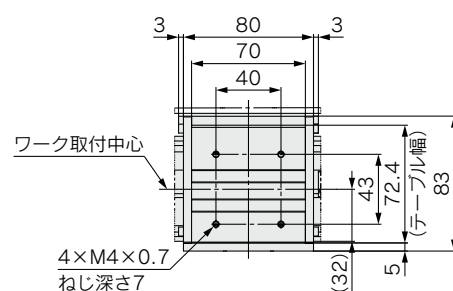


下折返し

LEMC25UT-□-□□□□□



テーブル詳細

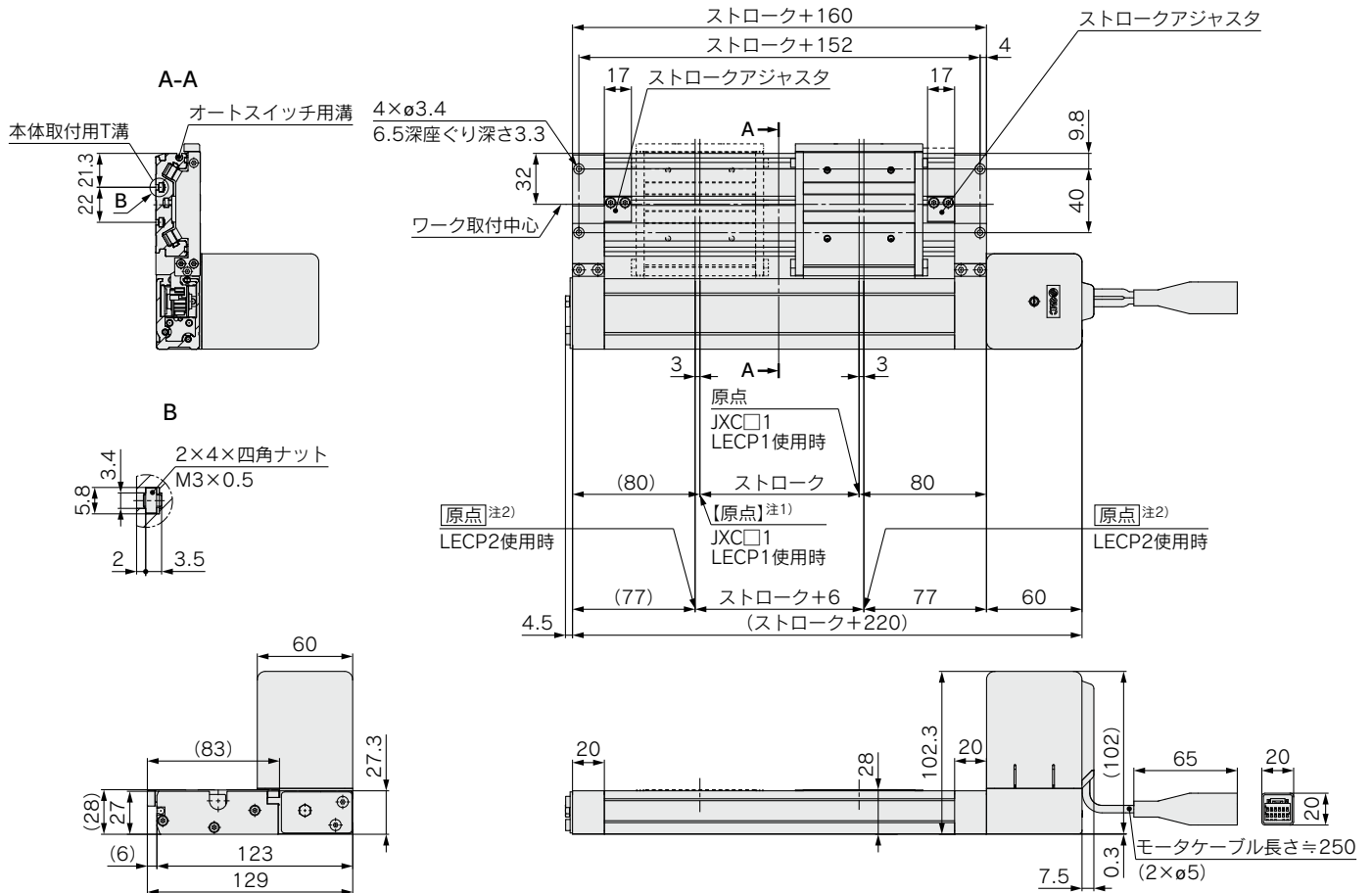


外形寸法図 サイズ25

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

対称 上折返し

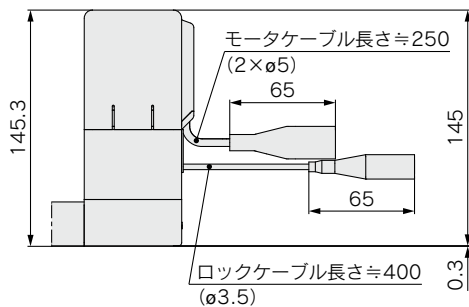
LEMC25LT-□-□□□□□



上折返し

ロック付

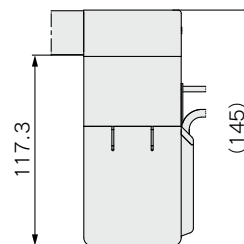
LEMC25LT-□B-□□□□□



下折返し

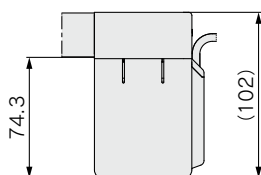
ロック付

LEMC25LUT-□B-□□□□□

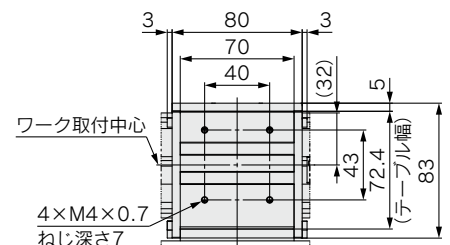


下折返し

LEMC25LUT-□-□□□□□



テーブル詳細

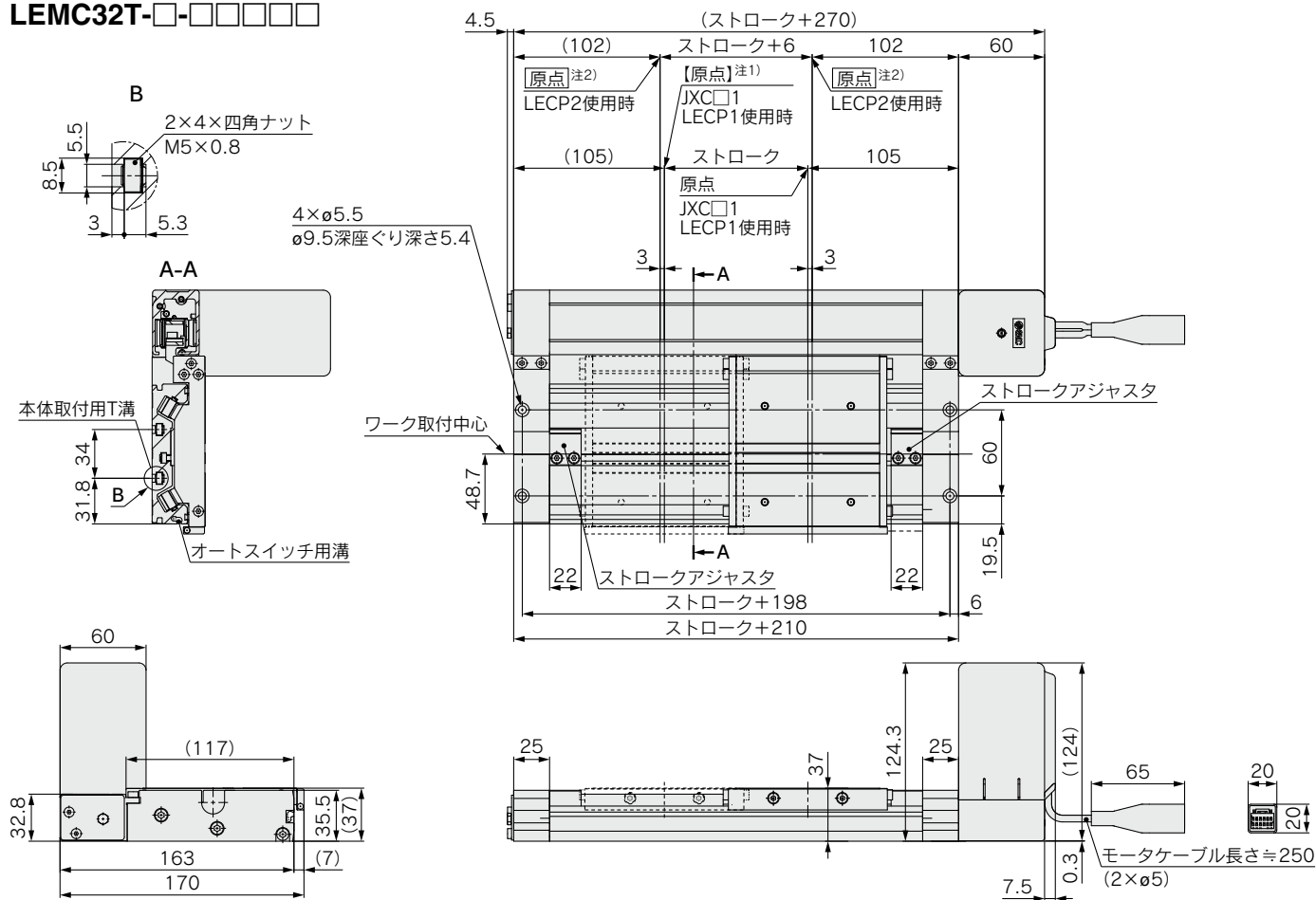


外形寸法図 **サイズ32**

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

上折返し

LEMC32T-□-□□□□□



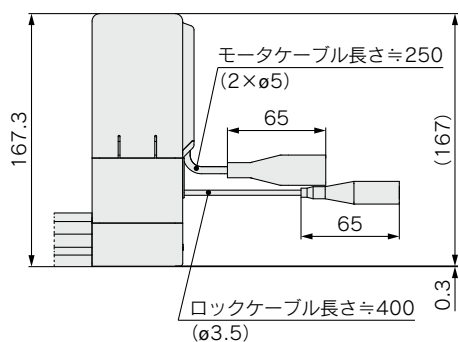
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

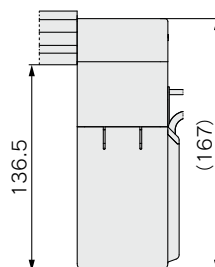
LEMC32T-□B-□□□□□



下折返し

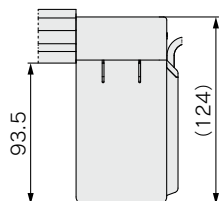
ロック付

LEMC32UT-□B-□□□□□

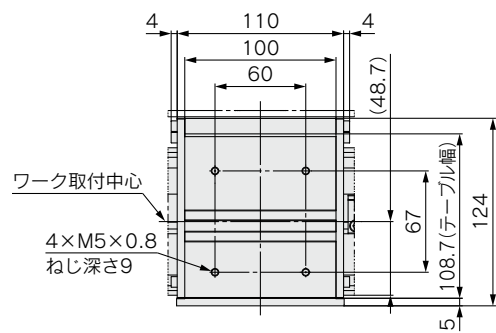


下折返し

LEMC32UT-□-□□□□□



テーブル詳細

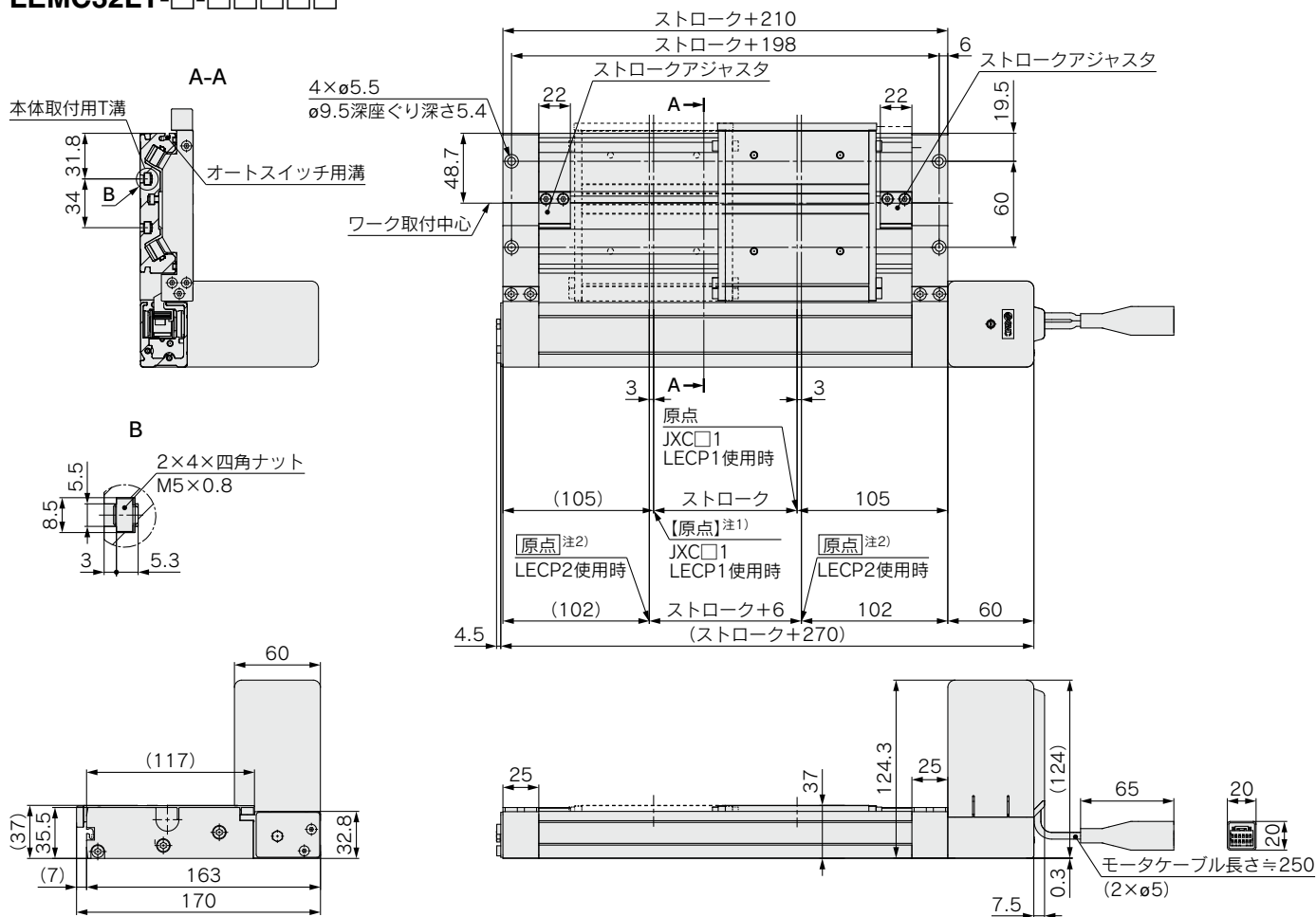


外形寸法図 サイズ32

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

対称 上折返し

LEMC32LT-□-□□□□□



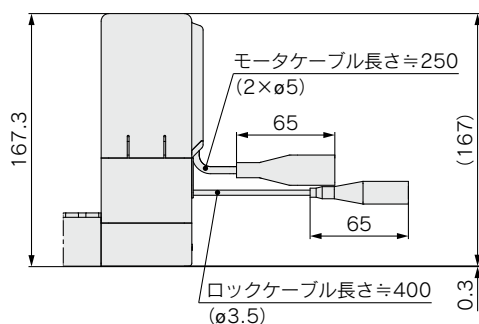
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

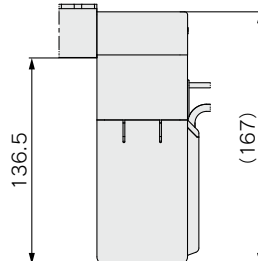
LEMC32LT-□B-□□□□□



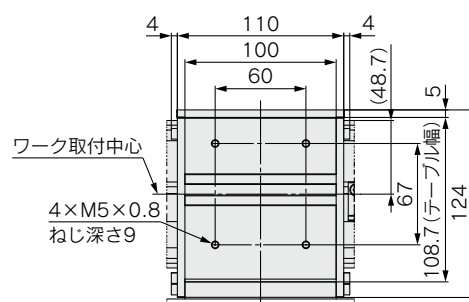
下折返し

ロック付

LEMC32LUT-□B-□□□□□

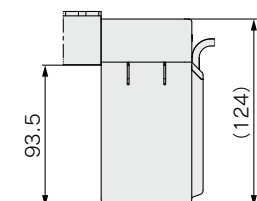


テーブル詳細



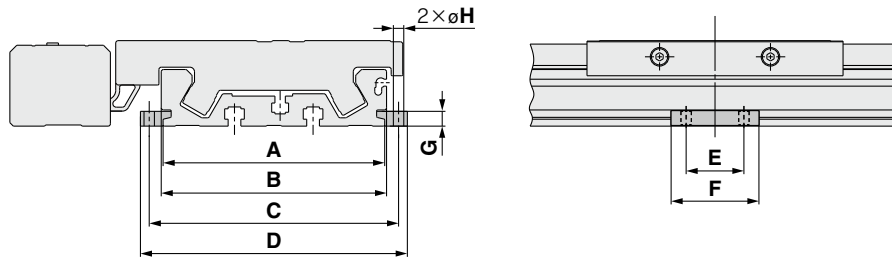
下折返し

LEMC32LUT-□-□□□□□



サイドサポート

サイドサポート MYC-S□A

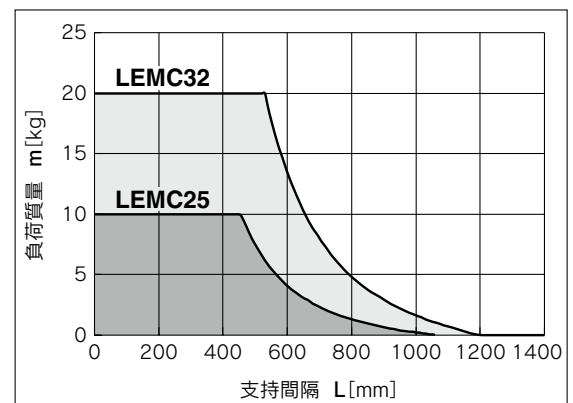
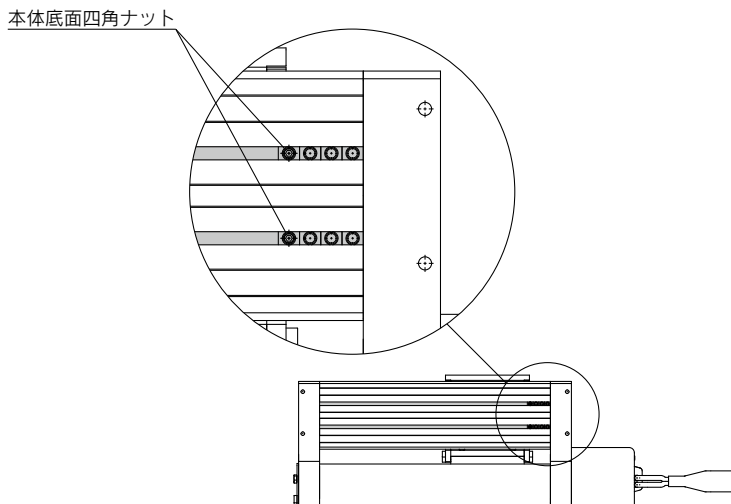
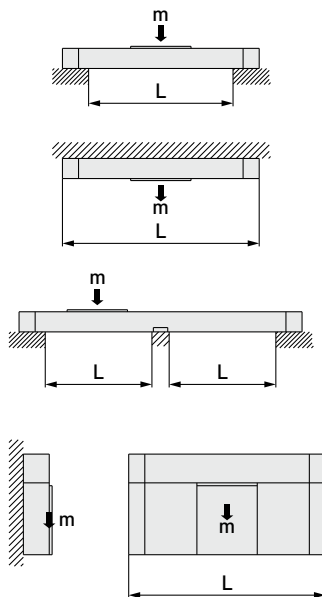


型式	適用アクチュエータ	A	B	C	D	E	F	G	φH
MYC-S16A	LEMC25	60.6	64.6	70.6	77.2	15	26	4.9	3.4
MYC-S25A	LEMC32	95.9	97.5	107.9	115.5	25	38	6.4	4.5

※サイドサポートは左右1組で出荷となります。

サイドサポート使用の目安

ストロークの長いアクチュエータの場合、フレームのたわみ、振動や外部荷重によるたわみを防ぐために、中間サポートを設けてください。下図に示す支持間隔=Lがグラフ値以下になるように中間位置を支持してください。



⚠ 注意

- ① アクチュエータ取付相手間の精度が出ていない場合、中間サポートによって不具合が発生することがありますので、取付時には、レベル調整をお願いいたします。また、ロングストローク時において、ワーク張出を伴うご使用においては、グラフ許容内においても中間サポートを設けることをおすすめします。中間サポートは、本体底面の四角ナット、またはサイドサポート(別途手配)を用いてください。
- ② サポート金具は固定金具ではありませんので、サポート目的のみご使用ください。

薄形スライダタイプ リニアガイド1軸形・2軸形

LEMH/HT Series LEMH/LEMHT25・32

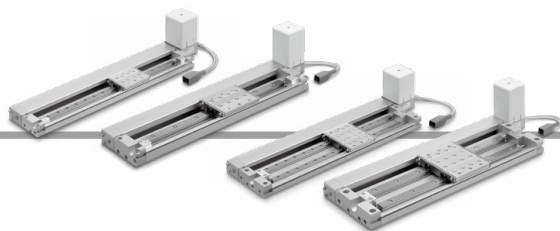
CE UK CA cUL US
—※詳細はP.1343～参照—

RoHS

△注意

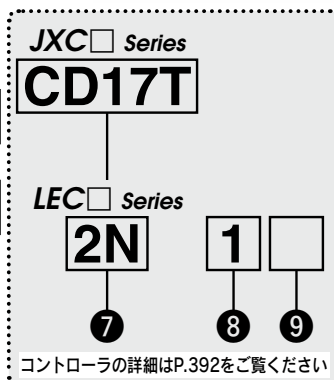
LEM シリーズ	LEM□25 LEM□32	←	E-MY シリーズ	E-MY□16 E-MY□25
-------------	------------------	---	--------------	--------------------

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。※LECP1/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[こちら](#)

リニアガイド1軸形	LEMH	25	□	T	-	300	□	-	S1
リニアガイド2軸形	LEMHT	25	□	T	-	300	□	-	S1
		1	2	3		4	5		6

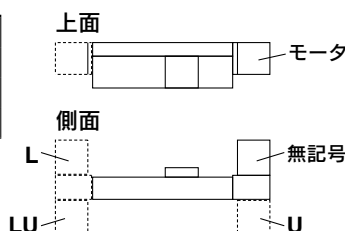


① サイズ

25
32

② モータ配置

無記号	上折返し
U	下折返し
L	対称、上折返し
LU	対称、下折返し



③ 相当リード

T	48mm
---	------

④ ストローク※1 ※2 [mm]

ストローク	備考	
	サイズ	対応ストローク
50～1000	25	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500,550,600,700,800,900,1000
50～1500	32	50,100,150,200,250,300,350,400,450,500,550,600,700,800,900,1000,1100,1200,1300,1400,1500

⑤ モータオプション

無記号	ロックなし
B	ロック付

⑥ アクチュエータケーブル種類・長さ※4

標準ケーブル [m]		ロボットケーブル [m]	
無記号	なし	R1	RA
S1	1.5	R3	RB
S3	3	R5	RC
S5	5	R8	8※3

ストローク調整ユニットは製品に内蔵しています。

オートスイッチにつきましてはP.406～408をご参照ください。

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。※LECP1/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[こちら](#)

JXC Series (詳細はP.393参照)

⑦ 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

C D 1 7 T

インターフェース(通信プロトコル/入出力)

記号	種類	軸数・特殊仕様
5	パラレル入力(NPN)	●
6	パラレル入力(PNP)	●
E	EtherCAT	● ●
9	EtherNet/IP™	● ●
P	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※7	DINレール取付形

軸数・特殊仕様

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※8

記号	種類	対象インターフェース
無記号	付属品なし	—
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)	
3	I/Oケーブル(3m)	パラレル入力(NPN)
5	I/Oケーブル(5m)	パラレル入力(PNP)

LEC Series (詳細はP.393参照)

2N 1

⑦ コントローラ種類

無記号	コントローラなし	
2N	LECP2※5	NPN
2P	(プログラムレスタイプ) (ストローク学習機能付)	PNP
1N	LECP1	NPN
1P	(プログラムレスタイプ)	PNP

⑧ I/Oケーブル長さ※6

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
5	5m

⑨ コントローラ取付方法

無記号	ねじ取付形
D	DINレール取付形※7

- ※1 標準および受注生産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 太字のストロークは受注生産になります。
- ※3 受注生産(ロボットケーブルのみ対応)
- ※4 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択ください。
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。
- ※5 ストローク調整ユニットや外部ストップパを使用してストローク範囲を変更する場合はLECP2を選択してください。

- ※6 コントローラ種類で"コントローラなし"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、LECP2用([WEBカタログ](#))、LECP1用([WEBカタログ](#))をご覧ください。
- ※7 DINレールは付属しません。別途手配となります。
- ※8 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。

△注意

【CE/UKCA対応品について】

① EMCの適合性確認は、電動アクチュエータLEM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。

【UL対応品について(LECシリーズの場合)】

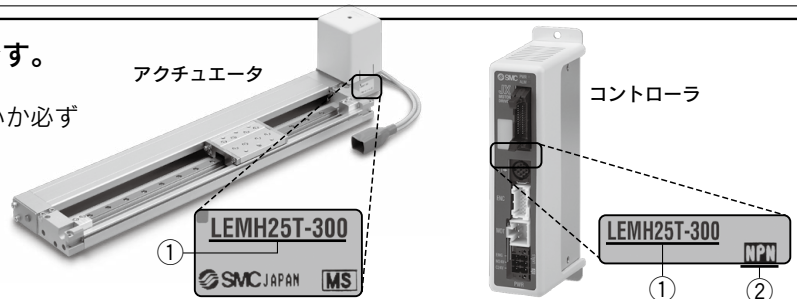
ULに適合する場合、組合せる直流電源はUL1310に従うclass2電源ユニットをご使用ください。

アクチュエータとコントローラはセットです。
(個別手配もできます。)

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
アクチュエータ品番の一致
- 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

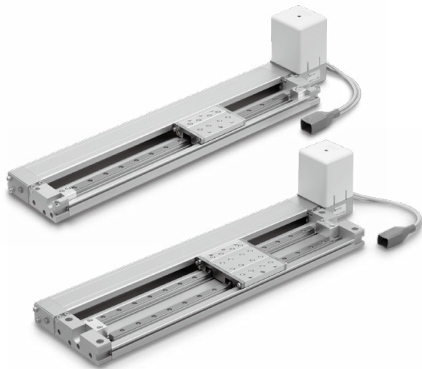
LEMH/HT Series

インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

対応コントローラ表

種類	ステップデータ 入力タイプ 	プログラムレスタイプ (ストローク学習機能付) 	プログラムレスタイプ 
シリーズ	JXC51 JXC61	LECP2	LECP1
特長	パラレル入出力	ストローク学習機能による エアシリンダライクの端々 制御	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
対応モータ	ステップモータ (サーボ DC24V)		
最大ステップ データ数	64点	14点(端点2点+中間点12点)	14点
電源電圧	DC24V		
参照ページ	P.1017	P.1051	P.1042

種類	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 
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	安全機能STO対応 IO-Link 直接入力	CC-Link 直接入力
対応モータ	ステップモータ(サーボ DC24V)									
最大ステップ データ数	64点									
電源電圧	DC24V									
参照ページ	P.1063									



速度・加速度 (LECP1/2設定値)

表1 スイッチと速度^{注)}

スイッチNo.	速度 (mm/s)
0	48
1	75
2	100
3	150
4	200
5	300
6	400
7	500
8	600
9	800
10	1000
11	1200
12	1400
13	1600
14	1800
15	2000

表2 スイッチと加速度^{注)}

スイッチNo.	加速度 (mm/s ²)
0	250
1	500
2	1000
3	1500
4	2000
5	2500
6	3000
7	4000
8	5000
9	6000
10	7500
11	10000
12	12500
13	15000
14	17500
15	20000

注) 工場出荷時のスイッチは、No.0に設定されています。

質量

リニアガイド1軸形

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	(700)	(800)	(900)	(1000)	(1100)	(1200)	(1300)	(1400)	(1500)
製品質量 (kg)	LEMH25	1.91	2.05	2.18	2.32	2.46	2.59	2.73	2.87	3.00	3.14	3.28	3.42	3.69	3.96	4.24	4.51	—	—	—	—
	LEMH32	3.47	3.70	3.93	4.17	4.40	4.63	4.87	5.10	5.33	5.57	5.80	6.03	6.50	6.97	7.44	7.90	8.37	8.84	9.30	9.77
ロック付割増質量 (kg)																					0.60

リニアガイド2軸形

ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	(700)	(800)	(900)	(1000)	(1100)	(1200)	(1300)	(1400)	(1500)
製品質量 (kg)	LEMHT25	2.40	2.61	2.82	3.03	3.24	3.45	3.66	3.87	4.08	4.29	4.50	4.71	5.13	5.55	5.97	6.38	—	—	—	—
	LEMHT32	4.82	5.20	5.58	5.97	6.35	6.73	7.12	7.50	7.88	8.27	8.65	9.04	9.80	10.57	11.34	12.10	12.87	13.64	14.41	15.17
ロック付割増質量 (kg)																					0.60

仕様

ステップモータ(サーボ DC24V)

型式		LEMH25/LEMHT25	LEMH32/LEMHT32	
ストローク[mm] ^{注1)}		50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450 500, 550, 600, (700) (800), (900), (1000)	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350 400, 450, 500, 550, 600, (700) (800), (900), (1000), (1100) (1200), (1300), (1400), (1500)	
アクチュエータ仕様	可搬質量[kg] ^{注2)}	水平	10	20
	速度[mm/s] ^{注2)}	48～2000 (LECP1/2選択時の設定は 表1 参照)		
	最大加減速度[mm/s ²] ^{注7)}	20000 (搬送質量による) (LECP1/2選択時の設定は 表2 参照)		
	繰返し位置決め停止精度[mm]		±0.08	
	ロストモーション[mm] ^{注8)}		0.1以下	
	リード[mm]		48	
	駆動方式		ベルト	
	ガイド方式		リニアガイド	
	静的許容モーメント ^{注9)} (LEMHの場合) [N・m]	Mep(ピッチング)	7	28
		Mey(ヨーイング)	7	26
		Mer(ローリング)	6	26
	静的許容モーメント ^{注9)} (LEMHTの場合) [N・m]	Mep(ピッチング)	46	100
		Mey(ヨーイング)	46	100
		Mer(ローリング)	55	120
	使用温度範囲[℃]		5～40	
使用湿度範囲[%RH]		90以下 (結露なきこと)		
保護等級		IP10		
許容外部抵抗[N] ^{注6)}		10	20	
電気仕様	モータサイズ		□56.4	
	モータ種類		ステップモータ (サーボ DC24V)	
	エンコーダ		インクリメンタル	
	電源電圧[V]		DC24V±10%	
	電力[W] ^{注3)} ^{注5)}	最大電力	123	最大電力 127
ロック仕様	形式 ^{注4)}		無励磁差動型	
	保持力[N]		36	
	電力[W] ^{注5)}		5	
	定格電圧[V]		DC24V±10%	

注1) 標準および受注生産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) 搬送質量により速度が変動します。

P.365の「速度-搬送質量グラフ(目安)」にてご確認ください。

搬送質量はワーク取付状態により変動します。P.368, 369「動的許容モーメント」にてご確認ください。

また、ケーブル長さ5mを超える場合は5mごとに速度が最大10%低下します。

注3) 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4) ロック付のみ

注5) ロック付を選択の場合は、電力を加算してください。

注6) 付属機器の抵抗は、許容外部抵抗以下にしてください。

注7) 最大加減速度は搬送質量、およびストロークによって制限があります。P.366「搬送質量-加減速度グラフ(目安)」をご参照ください。

注8) 往復動作の誤差を補正する場合の目安値になります。

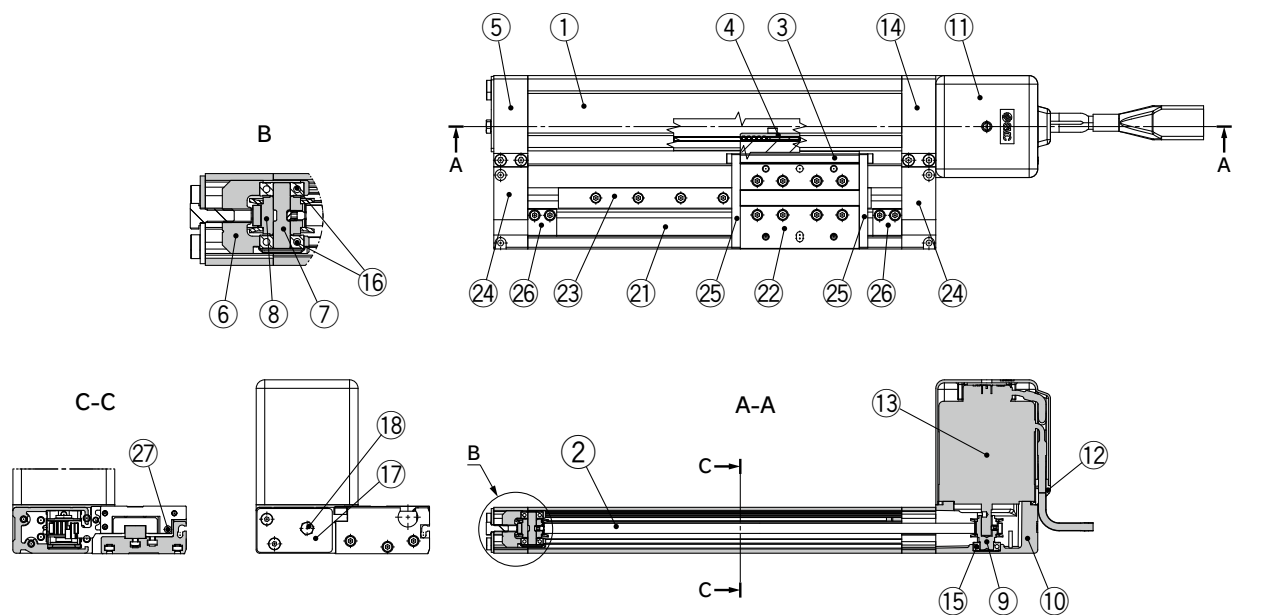
注9) 静的許容モーメントはアクチュエータ停止状態に掛けられる静的なモーメントです。衝撃が掛かったり、繰返し荷重が掛かる場合には十分な安全をみて使用してください。

LEMH Series

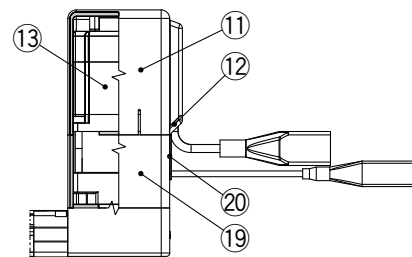
インクリメンタル(ステップモータ DC24V)

構造図

LEMH



モータオプション: ロック付



構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ボディ	アルミニウム合金	アルマイト処理
2	ベルト	—	
3	L型ブラケット	アルミニウム合金	アルマイト処理
4	ベルト押え	アルミニウム合金	
5	エンドブロック	アルミニウム合金	アルマイト処理
6	プーリホルダ	アルミニウム合金	
7	プーリシャフト	ステンレス鋼	熱処理+特殊処理
8	プーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
9	モータプーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
10	モータマウント	アルミダイカスト	塗装
11	モータカバー	合成樹脂	
12	グロメット	合成樹脂	
13	モータ	—	
14	モータエンドブロック	アルミニウム合金	アルマイト処理
15	ベアリング	—	
16	ベアリング	—	
17	テンションプレート	アルミニウム合金	アルマイト処理

構成部品

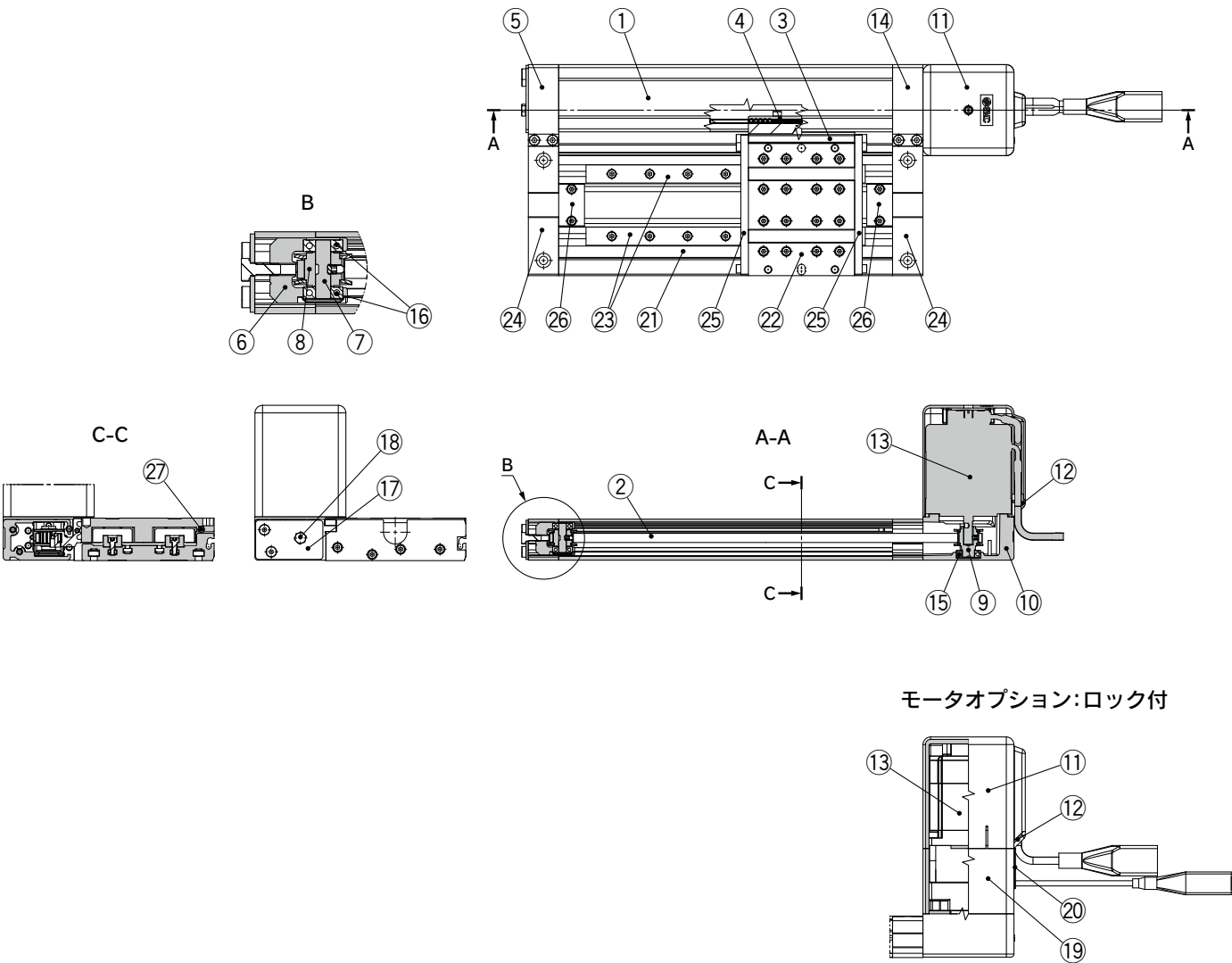
番号	部品名	材質	備考
18	六角ボルト	炭素鋼	クロメート処理
19	ロック付モータカバー	アルミニウム合金	アルマイト処理 “ロック付”のみ
20	グロメット	CR	クロロブレンゴム “ロック付”のみ
21	軌道台	アルミニウム合金	アルマイト処理
22	スライドテーブル	アルミニウム合金	アルマイト処理
23	ガイド	—	
24	エンドプレート	アルミニウム合金	アルマイト処理
25	ストッパ	炭素鋼	ニッケルめっき
26	ストロークアジャスタ	アルミニウム合金	アルマイト処理
27	マグネット	—	

交換部品/グリースパック

塗布箇所	手配品番
ガイド部	GR-S-010 (10g) GR-S-020 (20g)

構造図

LEMHT



構成部品

番号	部品名	材質	備考
1	ボディ	アルミニウム合金	アルマイト処理
2	ベルト	—	
3	L型ブラケット	アルミニウム合金	アルマイト処理
4	ベルト押え	アルミニウム合金	
5	エンドブロック	アルミニウム合金	アルマイト処理
6	プーリホルダ	アルミニウム合金	
7	プーリシャフト	ステンレス鋼	熱処理+特殊処理
8	プーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
9	モータプーリ	アルミニウム合金	アルマイト処理
10	モータマウント	アルミダイカスト	塗装
11	モータカバー	合成樹脂	
12	グロメット	合成樹脂	
13	モータ	—	
14	モータエンドブロック	アルミニウム合金	アルマイト処理
15	ベアリング	—	
16	ベアリング	—	
17	テンションプレート	アルミニウム合金	アルマイト処理

構成部品

番号	部品名	材質	備考
18	六角ボルト	炭素鋼	クロメート処理
19	ロック付モータカバー	アルミニウム合金	アルマイト処理 “ロック付”のみ
20	グロメット	CR	クロロブレンゴム “ロック付”のみ
21	軌道台	アルミニウム合金	アルマイト処理
22	スライドテーブル	アルミニウム合金	アルマイト処理
23	ガイド	—	
24	エンドプレート	アルミニウム合金	アルマイト処理
25	ストッパ	炭素鋼	ニッケルめっき
26	ストロークアジャスタ	アルミニウム合金	アルマイト処理
27	マグネット	—	

交換部品／グリースパック

塗布箇所	手配品番
ガイド部	GR-S-010 (10g) GR-S-020 (20g)

LEKFS

LEFS F

LEFS LEFB

LEJS LEJB

LEL

LEM

LEY LEYG

LESYH

LES LESH

LEPY LEPS

LER

LEH

耐塵仕様

クリーン仕様

対応二次電池

JXC LEC

LECS LECY

仕様メモ

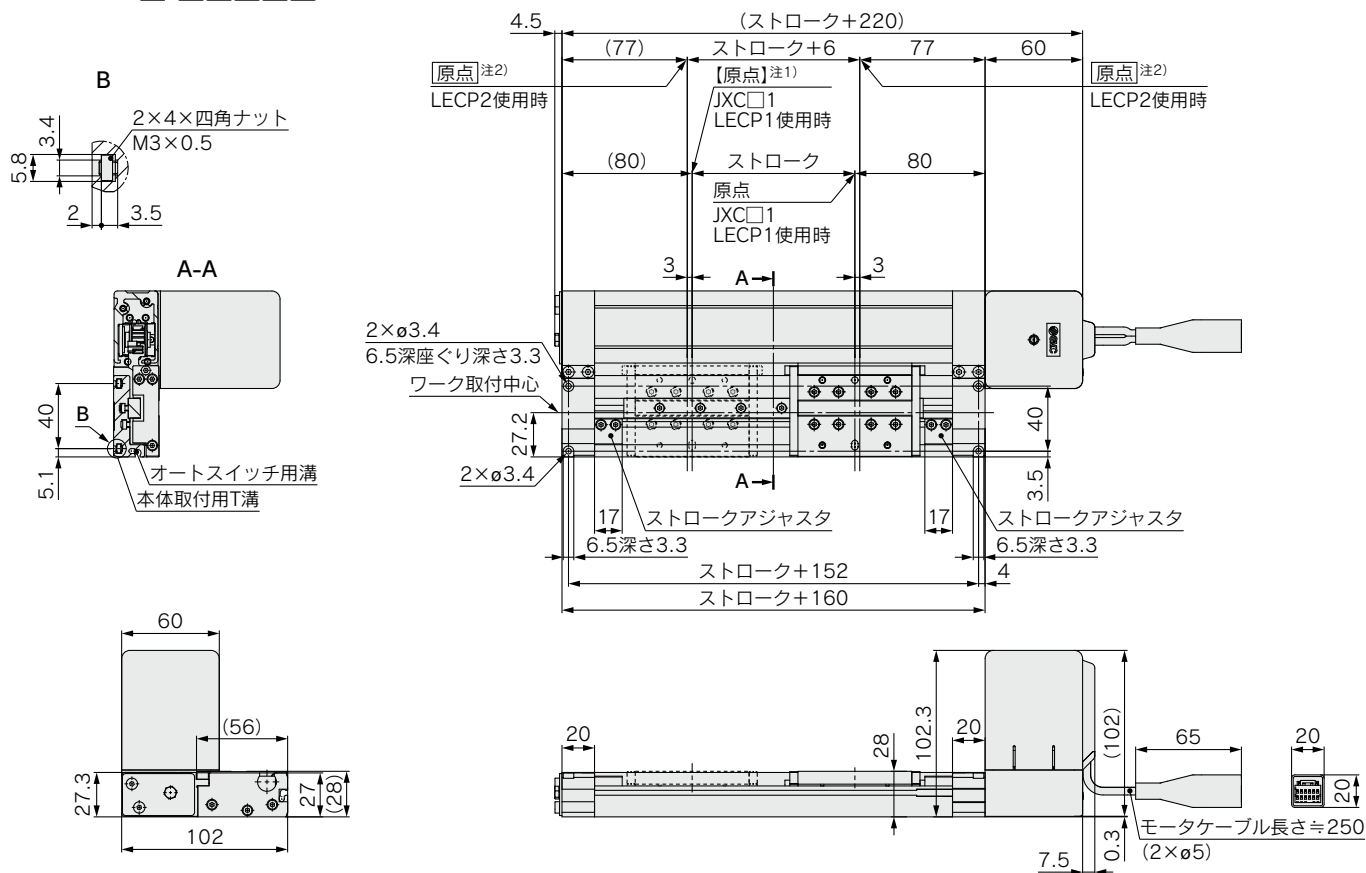
LAT3

外形寸法図 リニアガイド1軸 **サイズ25**

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

上折返し

LEMH25T-□-□□□□□



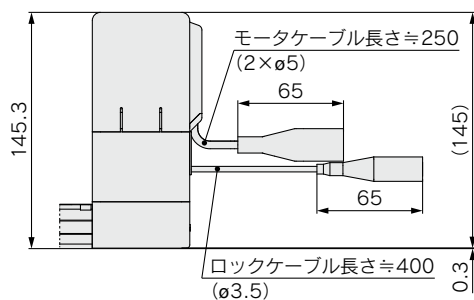
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

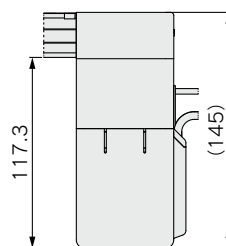
LEMH25T-□B-□□□□□



下折返し

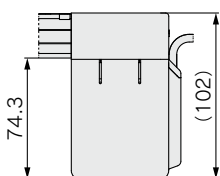
ロック付

LEMH25UT-□B-□□□□□

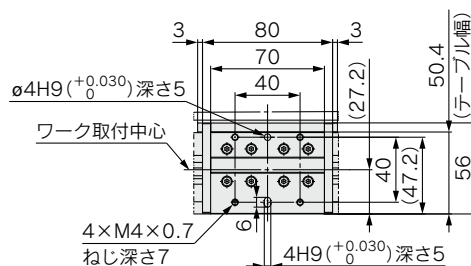


下折返し

LEMH25UT-□-□□□□□



テーブル詳細

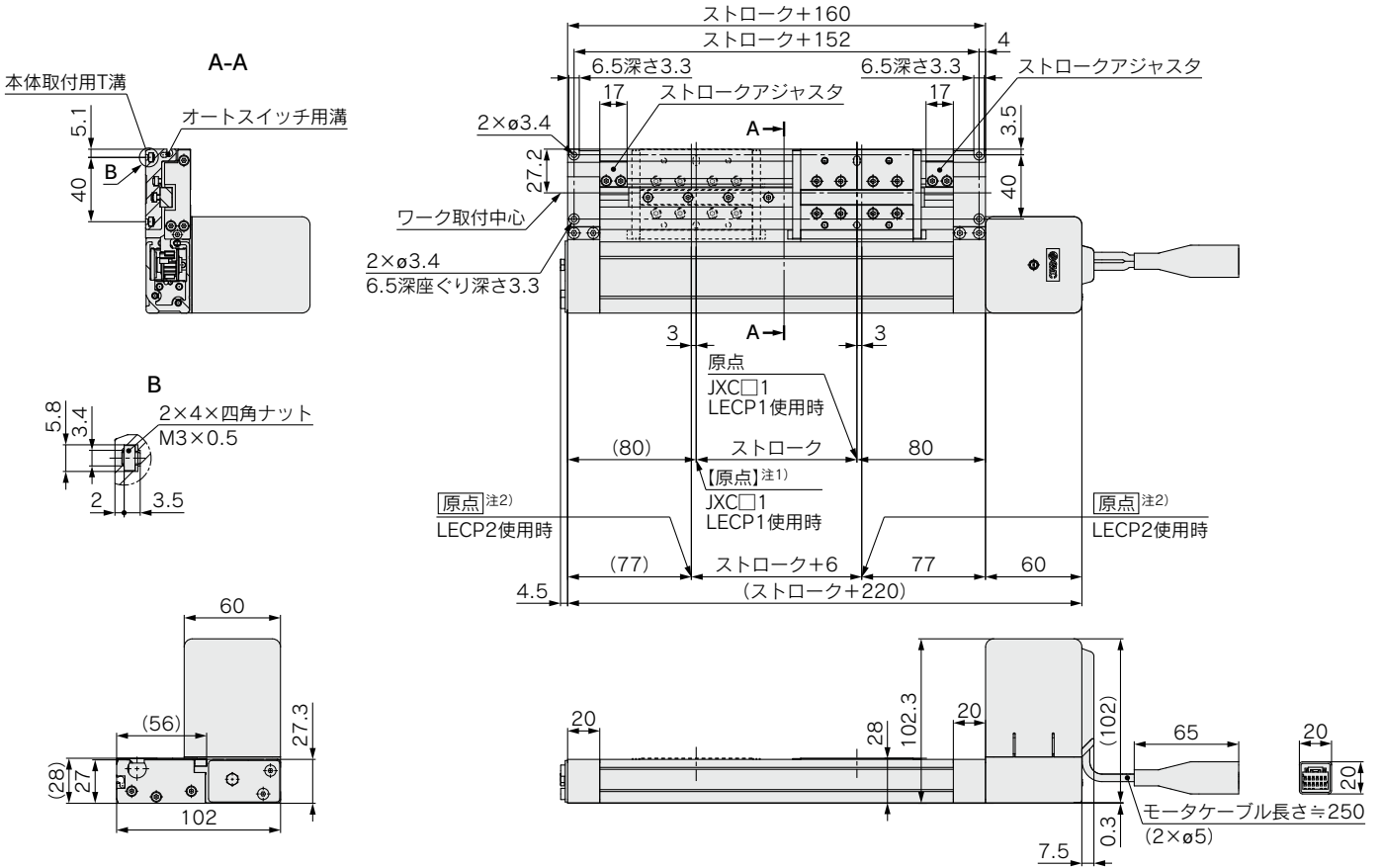


サイズ25

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994～をご参照ください。

対称 上折返し

LEMH25LT-□-□□□□□



注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

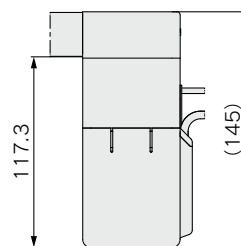
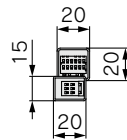
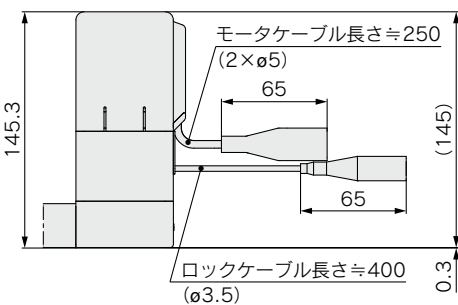
ロック付

LEMH25LT-□B-□□□□□

下折返し

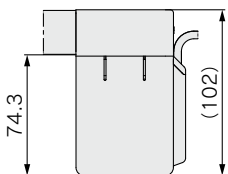
ロック付

LEMH25LUT-□B-□□□□□

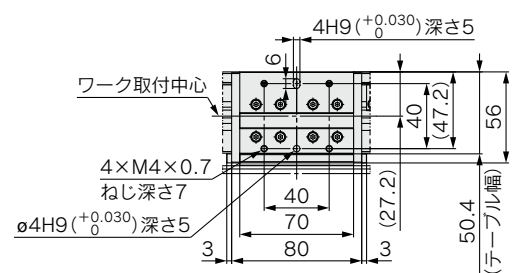


下折返し

LEMH25LUT-□-□□□□□



テーブル詳細



LEKFS

LEFS ☐ F

LEFB
LEFS

LEJS
LEJB

737

LEM

LEY
LEYG

ESYH

TEST

EPY
EPS

-ER

НЕ

耐塵・防滴仕

様
ク
仕
様

二次
対応

池

☐ ☐

☐ ☐

CS	☐
CY	☐
LI	
JX	

モータ
仕様

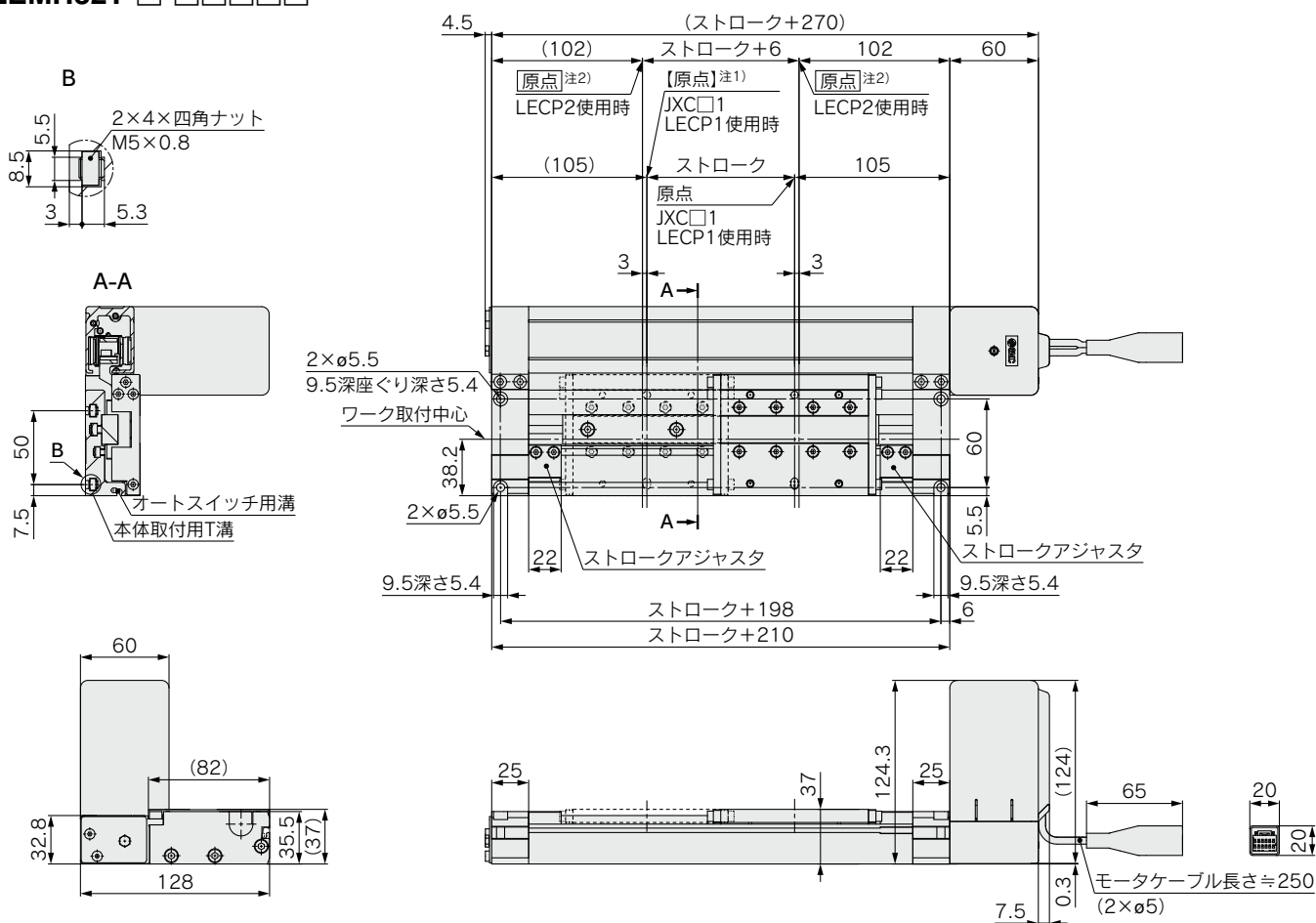
ス
AT3

外形寸法図 リニアガイド1軸 **サイズ32**

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994～をご参照ください。

上折返し

LEMH32T-□-□□□□□

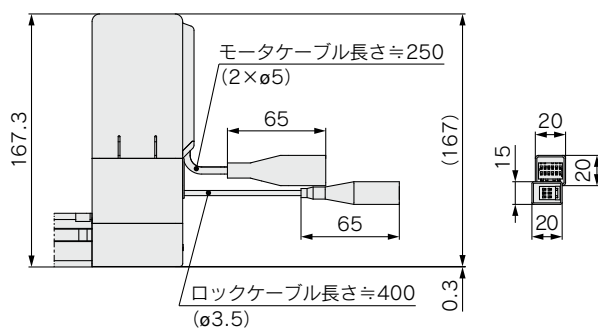


注1)【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LEC2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

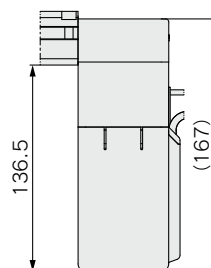
上折返し

ロック付
LEMH32T-☐B-☐☐☐☐☐

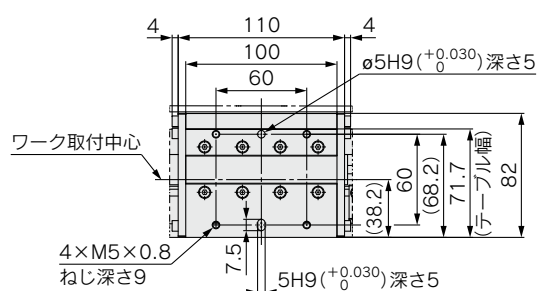


下折返し

ロック付
LEMH32UT-B-

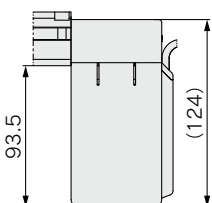


テーブル詳細



下折返し

LEMH32UT- -

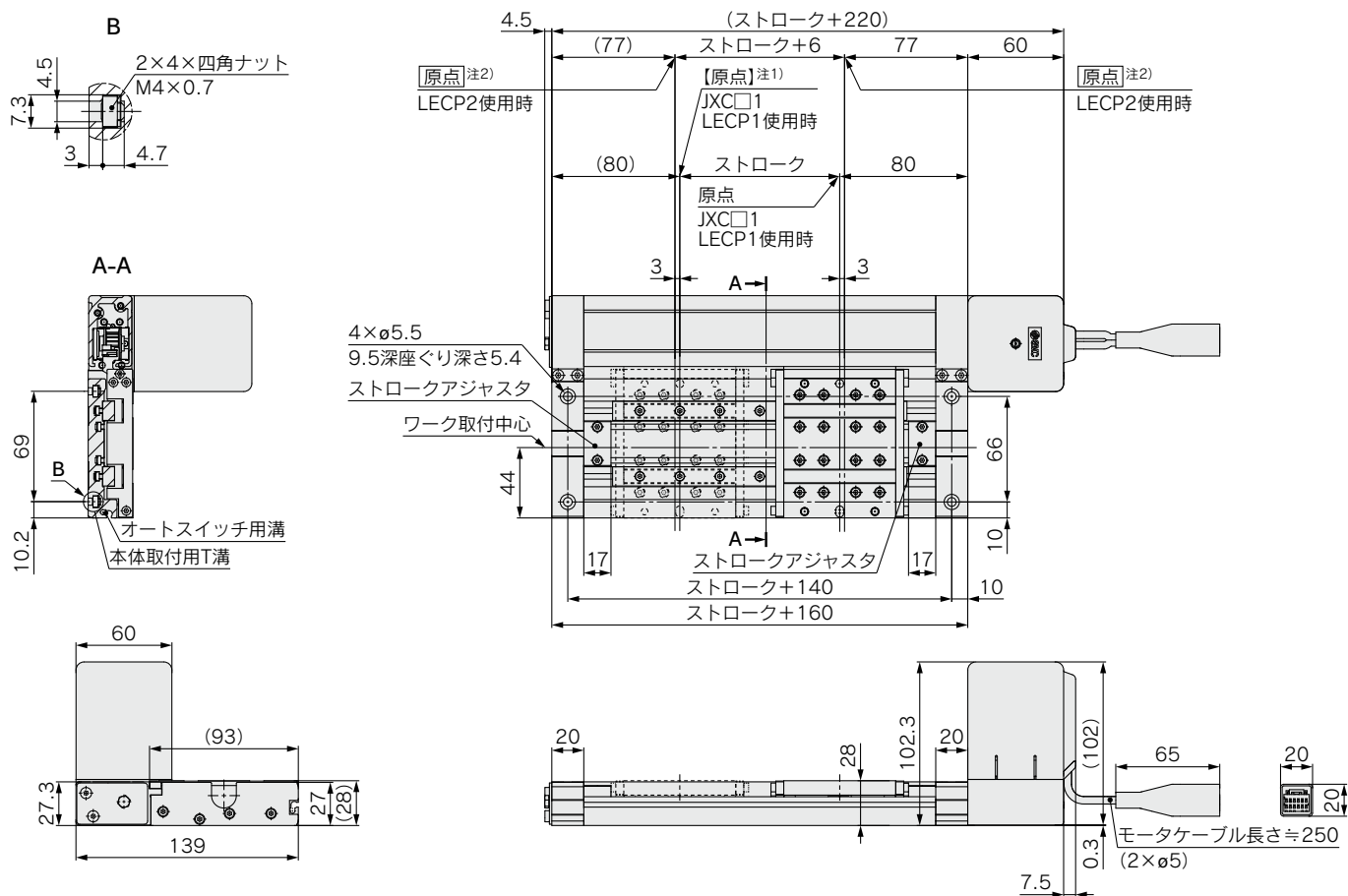


外形寸法図 リニアガイド2軸 **サイズ25**

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

上折返し

LEMHT25T-□-□□□□□



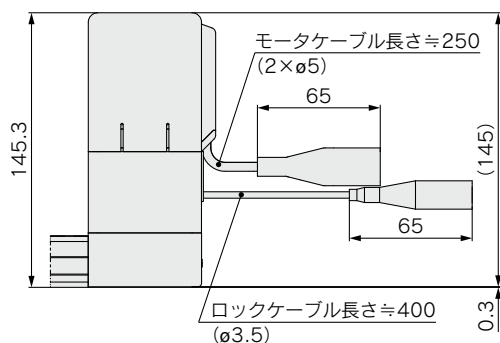
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

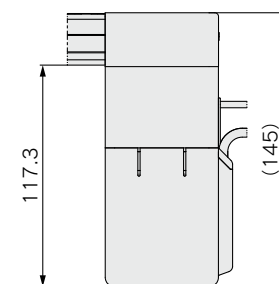
LEMHT25T-□B-□□□□□



下折返し

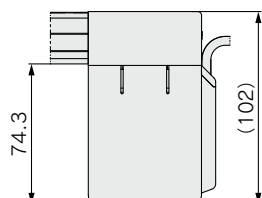
ロック付

LEMHT25UT-□B-□□□□□

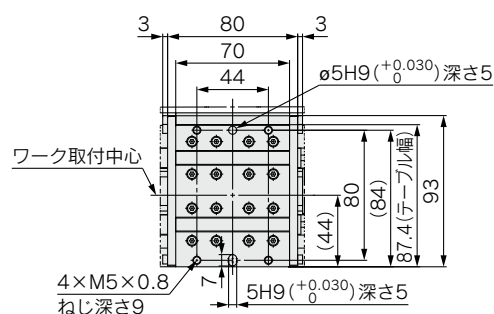


下折返し

LEMHT25UT-□-□□□□□



テーブル詳細

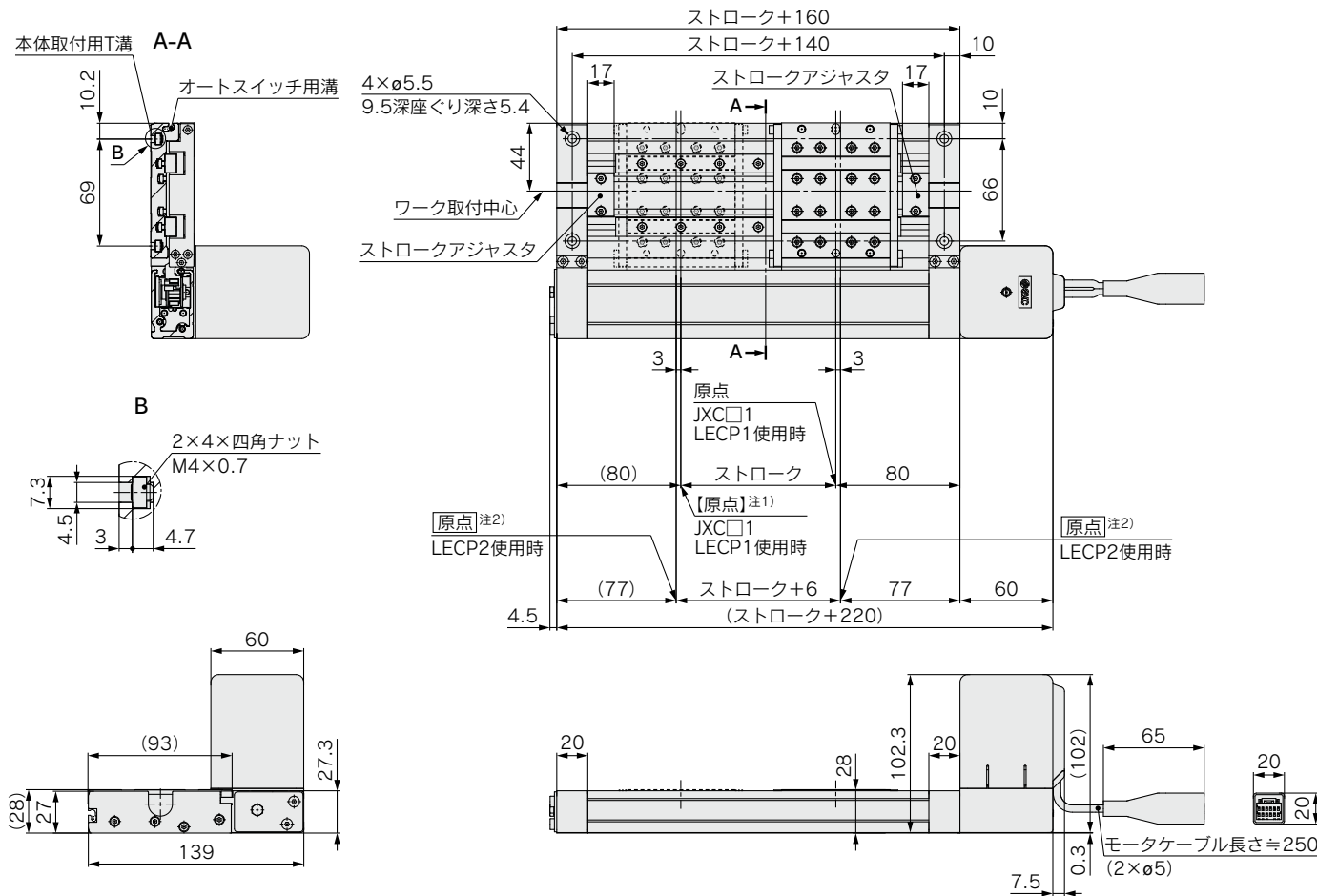


サイズ25

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994～をご参照ください。

対称 上折返し

LEMHT25LT-□-□□□□□



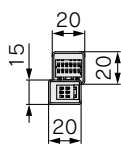
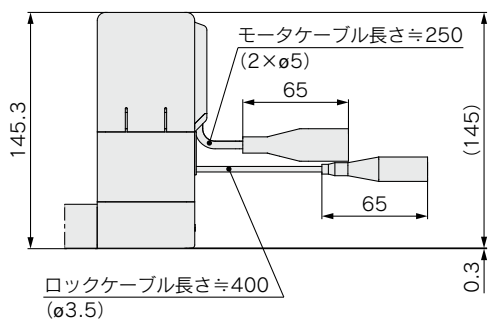
注1)【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

口ツク付

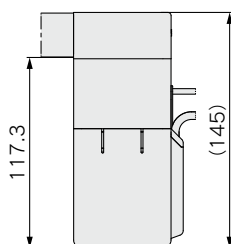
LEMHT25LT-□B-□□□□□



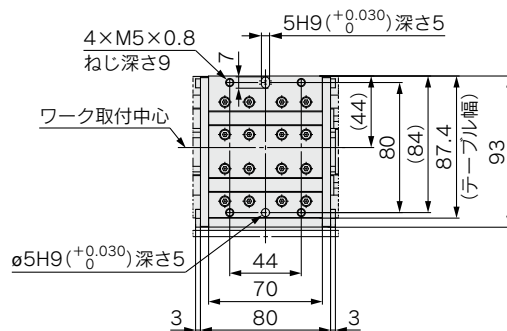
下折返し

ロック付

LEMHT25LUT-□B-□□□□□

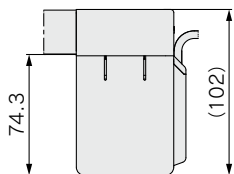


テーブル詳細



下折返し

LEMHT25LUT-□-□□□□□



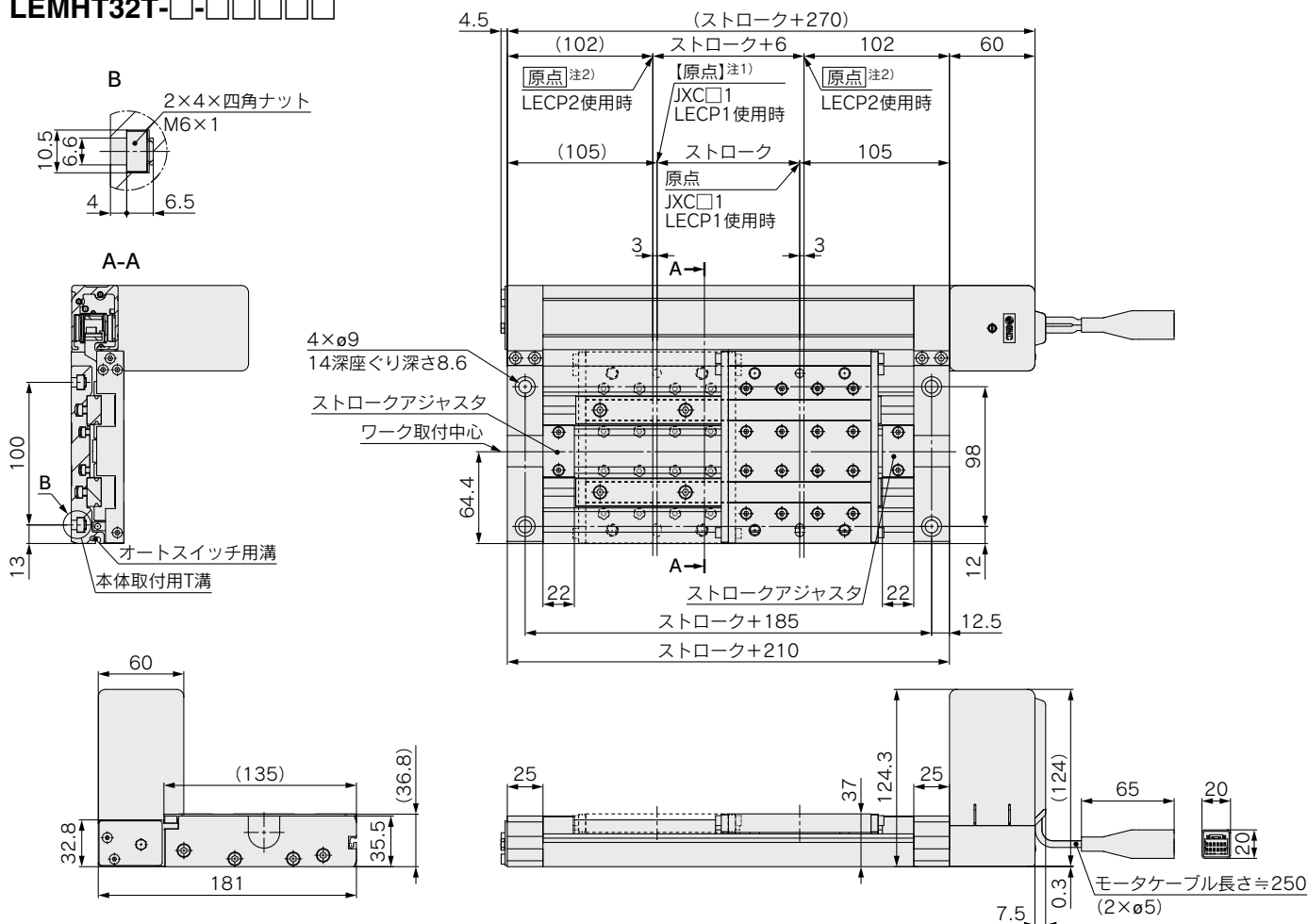
LA

外形寸法図 リニアガイド2軸 **サイズ32**

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

上折返し

LEMHT32T-□-□□□□□



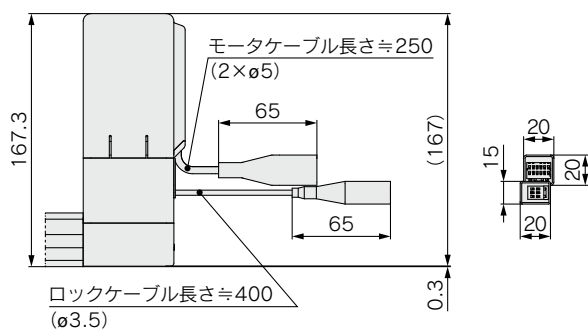
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

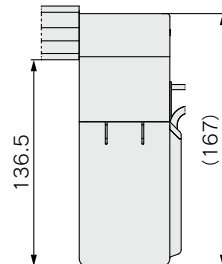
LEMHT32T-□B-□□□□□



下折返し

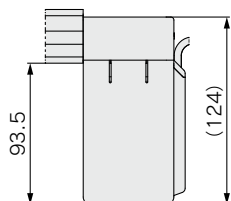
ロック付

LEMHT32UT-□B-□□□□□

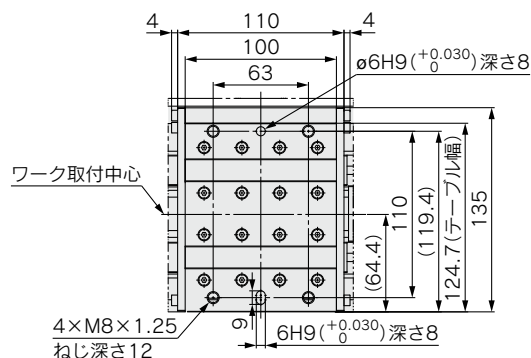


下折返し

LEMHT32UT-□-□□□□□



テーブル詳細

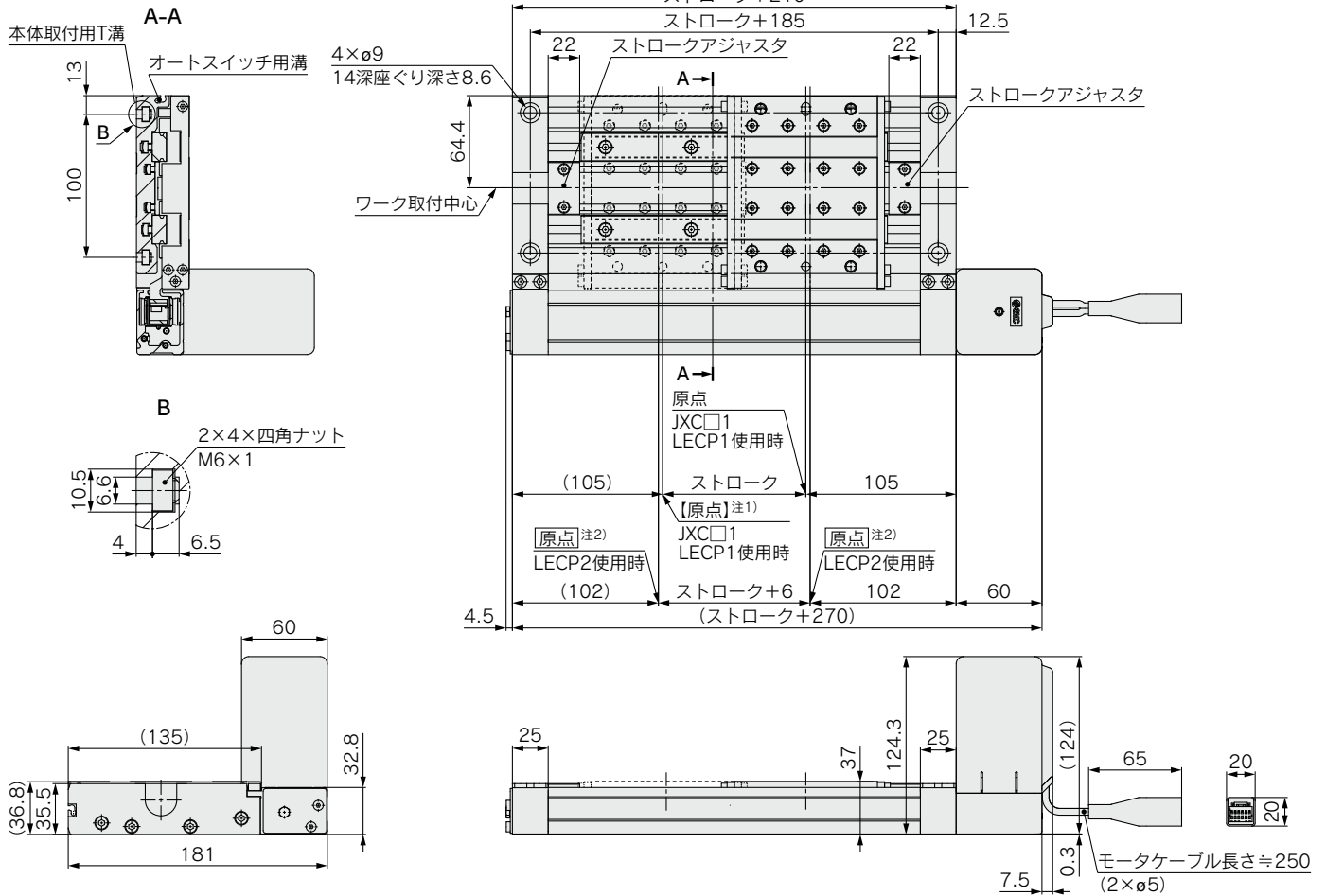


外形寸法図 リニアガイド2軸 **サイズ32**

コントローラの外形寸法図につきましてはP.994~をご参照ください。

対称 上折返し

LEMHT32LT-□-□□□□□



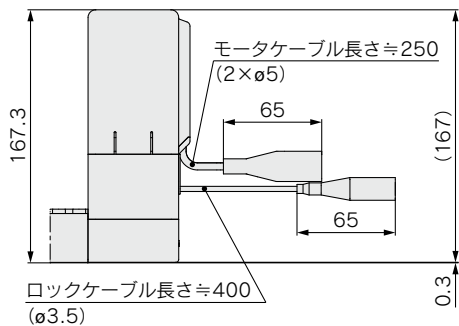
注1) 【 】は原点復帰方向を変更した場合です。(JXC□1/LECP1使用時)

注2) LECP2を使用した時の原点位置を示し、移動ストロークは「ストローク+6」となります。

上折返し

ロック付

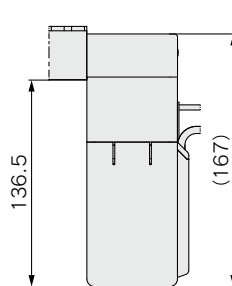
LEMHT32LT-□B-□□□□□



下折返し

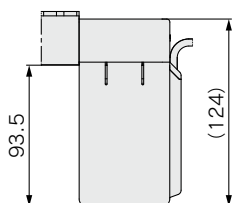
ロック付

LEMHT32LUT-□B-□□□□□

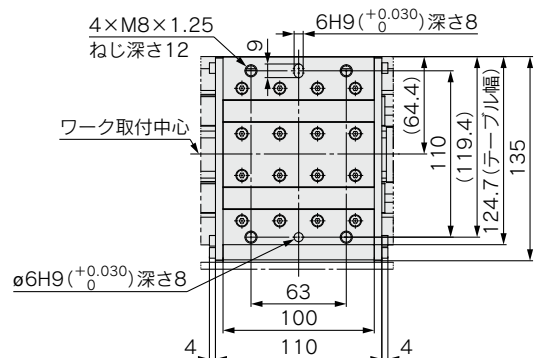


下折返し

LEMHT32LUT-□-□□□□□

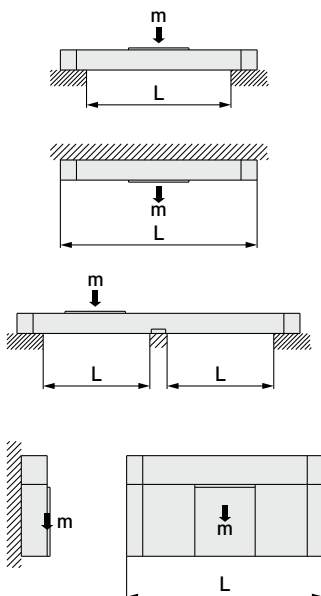


テーブル詳細

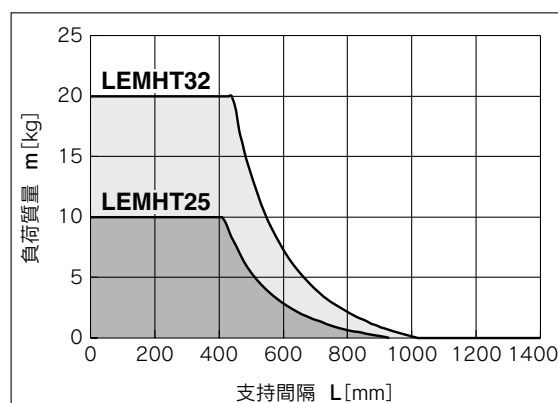
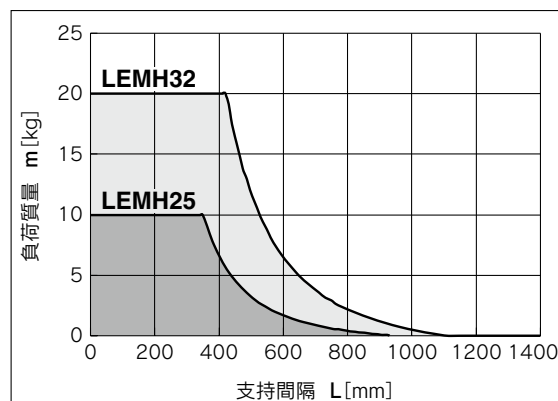
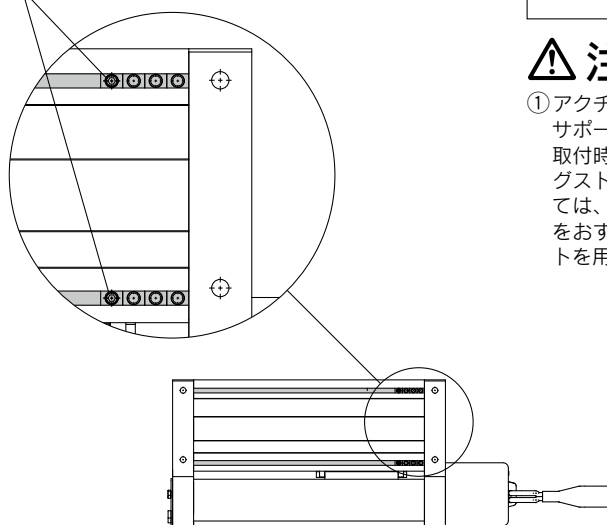


中間サポートの目安

ストロークの長いアクチュエータの場合、フレームのたわみ、振動や外部荷重によるたわみを防ぐために、中間サポートを設けてください。下図に示す支持間隔=Lがグラフ値以下になるように中間位置を支持してください。



本体底面四角ナット



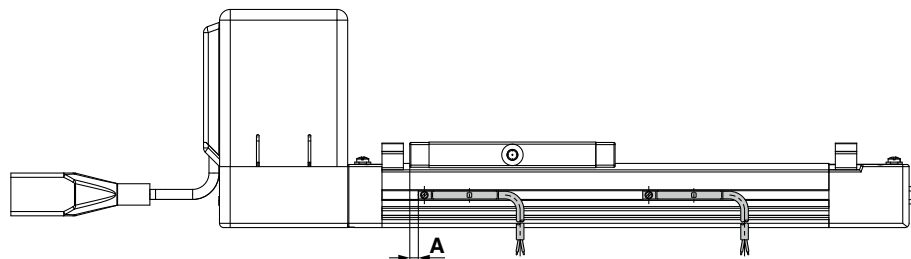
⚠ 注意

- ① アクチュエータ取付相手間の精度が出ていない場合、中間サポートによって不具合が発生することがありますので、取付時には、レベル調整をお願いいたします。また、ロングストローク時において、ワーク張出を伴うご使用においては、グラフ許容内においても中間サポートを設けることをおすすめします。中間サポートは、本体底面の四角ナットを用いてください。

オートスイッチ取付

オートスイッチ／ストロークエンド検出時の適正取付位置

LEMBの場合



D-M9, D-M9□V D-M9□W, D-M9□WV (mm)

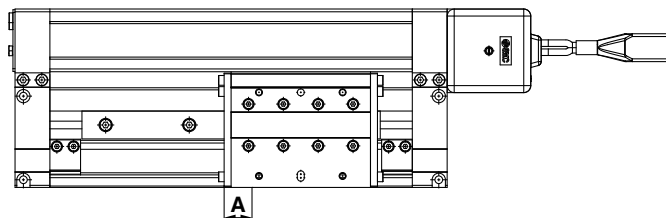
型式	呼び	A	動作範囲
LEMB	25	40	5.5
LEMC		8	3.5
LEMH		10	6
LEMHT		34	7
LEMB	32	40	5.5
LEMC		8.4	4
LEMH			5.5
LEMHT			5.5

注) 動作範囲は、応差を含めた目安であり、保証するものではありません。
(ばらつき±30%程度)周囲の環境により大きく変化する場合があります。

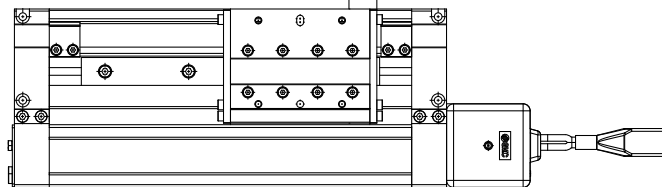
LEMC/H/HTの場合

モータ配置(標準／対称)によって、ストロークエンド検出時の適正取付位置(A寸法)が変わりますのでご注意ください。

モータ配置：標準の場合



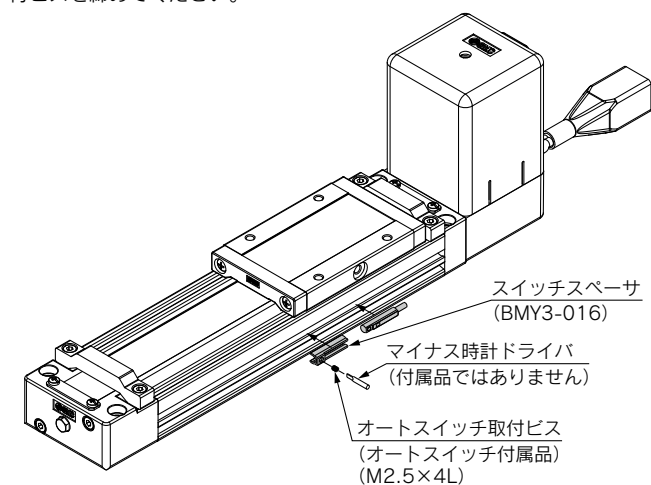
モータ配置：対称の場合



オートスイッチ取付方法

LEMBシリーズ

オートスイッチを固定する場合には、まず先にスイッチスペーサを指でつまみ溝内へ押込んでください。その場合、正しい取付姿勢に納まっていることを確認または修正していただき、次にオートスイッチを溝内へ挿入後横すべりさせてスイッチスペーサと重なわせてください。
取付位置設定後マイナス時計ドライバを用い、付属のオートスイッチ取付ビスを締めてください。



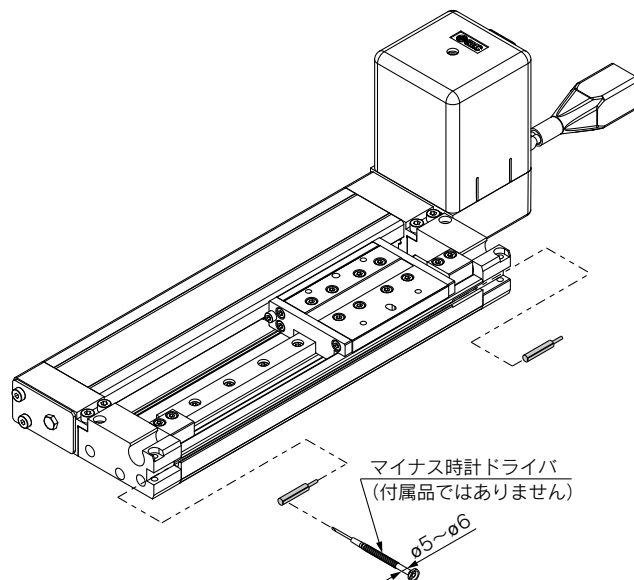
注) オートスイッチ取付ビスを締付ける際には、握り径5～6mm程度の時計ドライバを使用してください。
また締付トルクは0.05～0.1N・m程度としてください。
目安として締付感が出た位置から90°回転させた程度となります。

スイッチスペーサ型式

適用チューブ内径(mm)	25	32
スイッチスペーサ型式	BYM3-016	

LEMC/H/HTシリーズ

オートスイッチを取付ける場合には、アクチュエータのオートスイッチ取付溝に下図のように差込み、取付位置設定後マイナス時計ドライバを用い、付属のオートスイッチ取付ビスを締めてください。



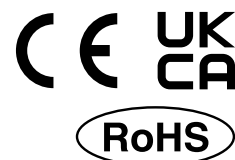
注) オートスイッチ取付ビス(オートスイッチに付属)を締付ける際には、握り径5～6mm程度の時計ドライバを使用してください。

オートスイッチ取付ビスの締付トルク (N・m)

オートスイッチ型式	締付トルク
D-M9□(V) D-M9□W(V)	0.10～0.15

LEKFS
LEFS□F
LEFS
LEFB
LEJS
LEJB
LEL
LEM
LEY
LEYG
LESYH
LESYH
LES
LESH
LEPY
LEPS
LER
LEH
LEH
防塵仕様
仕様クリーン
対応二次電池
JXC□
LEC□
LECS□
LECY□
仕様モーター
LAT3

無接点オートスイッチ／直接取付タイプ D-M9N(V)・D-M9P(V)・D-M9B(V)



海外規格適合機種の詳細は、
SMCホームページをご参照ください。

オートスイッチ仕様

PLC: Programmable Logic Controllerの略

D-M9□型・D-M9□V型(インジケータランプ付)						
オートスイッチ品番	D-M9N	D-M9NV	D-M9P	D-M9PV	D-M9B	D-M9BV
リード線取出方向	横方向	縦方向	横方向	縦方向	横方向	縦方向
配線方式	3線式				2線式	
出力方式	NPNタイプ		PNPタイプ		—	
適用負荷	IC回路、リレー、PLC用				DC24Vリレー、PLC用	
電源電圧	DC5・12・24V(4.5～28V)				—	
消費電流	10mA以下				—	
負荷電圧	DC28V以下		—		DC24V(DC10～28V)	
負荷電流	40mA以下				2.5～40mA	
内部降下電圧	10mA時0.8V以下(40mA時2V以下)				4V以下	
漏れ電流	DC24Vにて100μA以下				0.8mA以下	
インジケータランプ	ON時赤色発光ダイオード点灯					
規格	CE/UKCAマーキング					

耐油耐屈曲キャブタイヤリード線仕様

オートスイッチ型式		D-M9N(V)	D-M9P(V)	D-M9B(V)
外被	外径[mm]	ø2.6		
絶縁体	芯数	3芯(茶・青・黒)		2芯(茶・青)
	外径[mm]	ø0.88		
導体	断面積[mm ²]	0.15		
	素線径[mm]	ø0.05		
最小曲げ半径[mm](参考値)		17		

注1) 無接点オートスイッチ共通仕様につきましてはP.1363をご参照ください。

注2) リード線長さにつきましてはP.1363をご参照ください。

オートスイッチ質量表

単位: g

オートスイッチ品番		D-M9N(V)	D-M9P(V)	D-M9B(V)
リード線長さ	0.5m(無記号)	8	7	7
	1m(M)	14	13	13
	3m(L)	41	38	38
	5m(Z)	68	63	63

グロメット

- 2線式の負荷電流を低電流化(2.5~40mA)
- 標準で耐屈曲コード使用



△注意

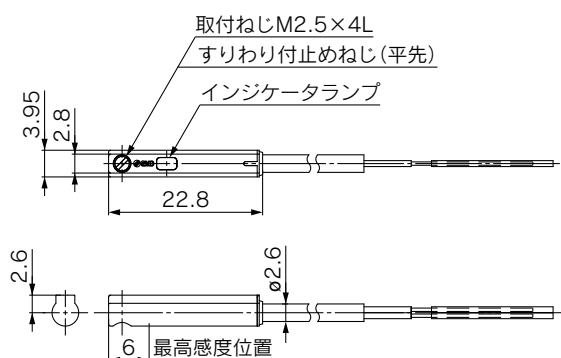
使用上のご注意

オートスイッチ本体に取付けてある止めねじ以外のものを使用してオートスイッチを固定しないでください。指定外のねじを使用した場合には、オートスイッチが破損する可能性があります。

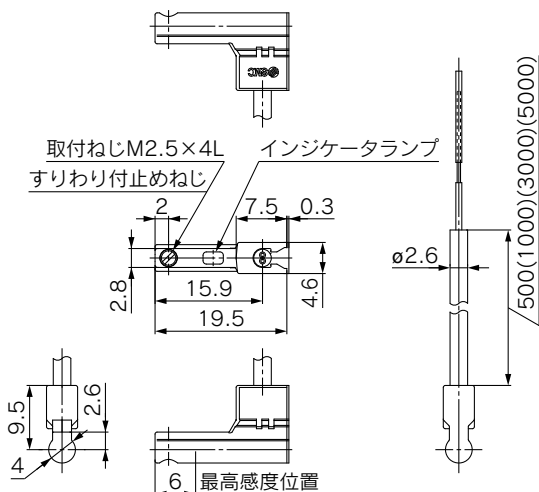
オートスイッチ外形寸法図

単位: mm

D-M9□



D-M9□V



2色表示式無接点オートスイッチ／直接取付タイプ D-M9NW(V)・D-M9PW(V)・D-M9BW(V)



海外規格適合機種の詳細は、
SMCホームページをご参照ください。

オートスイッチ仕様

PLC: Programmable Logic Controllerの略

D-M9□W型・D-M9□WV型(インジケータランプ付)						
オートスイッチ品番	D-M9NW	D-M9NWV	D-M9PW	D-M9PWV	D-M9BW	D-M9BWV
リード線取出方向	横方向	縦方向	横方向	縦方向	横方向	縦方向
配線方式	3線式				2線式	
出力方式	NPNタイプ		PNPタイプ		—	
適用負荷	IC回路、リレー、PLC用				DC24Vリレー、PLC用	
電源電圧	DC5・12・24V(4.5～28V)				—	
消費電流	10mA以下				—	
負荷電圧	DC28V以下		—		DC24V(DC10～28V)	
負荷電流	40mA以下				2.5～40mA	
内部降下電圧	10mA時0.8V以下(40mA時2V以下)				4V以下	
漏れ電流	DC24Vにて100μA以下				0.8mA以下	
インジケータランプ	動作範囲……………赤色発光ダイオード点灯 適正動作範囲……………緑色発光ダイオード点灯					
規格	CE/UKCAマーキング					

グロメット

- 2線式の負荷電流を低電流化(2.5~40mA)
- 標準で耐屈曲コード使用
- 適正動作範囲がランプの色によって判断可能(赤→緑←赤)



△注意

使用上のご注意

オートスイッチ本体に取付けてある止めねじ以外のものを使用してオートスイッチを固定しないでください。指定外のねじを使用した場合には、オートスイッチが破損する可能性があります。

耐油耐屈曲キャブタイヤリード線仕様

オートスイッチ型式		D-M9NW(V)	D-M9PW(V)	D-M9BW(V)
外被	外径[mm]	ø2.6		
絶縁体	芯数	3芯(茶・青・黒)		2芯(茶・青)
	外径[mm]	ø0.88		
導体	断面積[mm ²]	0.15		
	素線径[mm]	ø0.05		
最小曲げ半径[mm](参考値)		17		

注1) 無接点オートスイッチ共通仕様につきましてはP.1363をご参照ください。

注2) リード線長さにつきましてはP.1363をご参照ください。

オートスイッチ質量表

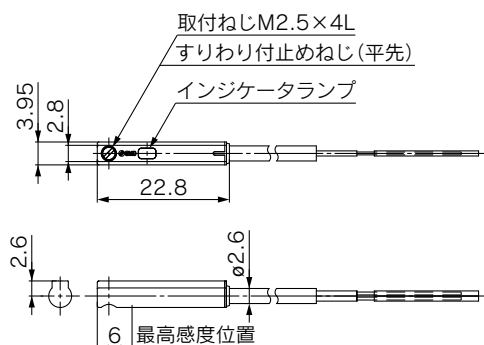
単位: g

オートスイッチ品番		D-M9NW(V)	D-M9PW(V)	D-M9BW(V)
リード線長さ	0.5m(無記号)	8	7	7
	1m(M)	14	13	13
	3m(L)	41	38	38
	5m(Z)	68	63	63

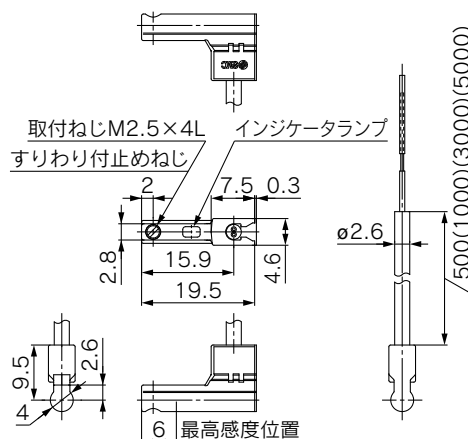
オートスイッチ外形寸法図

単位: mm

D-M9□W



D-M9□WV



LEKFS
LEFS□F
LEFS
LEFB
LEJS
LEJB
LEL
LEM
LEY
LEYG
LESYH
LESYH
LES
LESH
LEPY
LEPS
LER
LEH
防滴・耐塵仕様
仕様・クリン・二対二電池
JXC□
LEC□
LECS□
LECY□
仕様・メモ・メモ
LAT3



LEM Series

電動アクチュエータ／製品個別注意事項①

ご使用の前に必ずお読みください。安全上のご注意につきましてはP.1351、電動アクチュエータ／共通注意事項につきましてはP.1352～1357、オートスイッチ／共通注意事項につきましてはP.1358～1367をご確認ください。

設計上のご注意

⚠ 注意

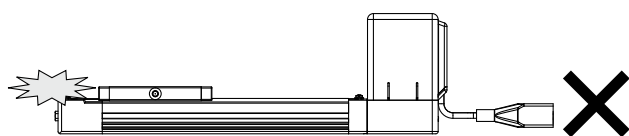
- ① 負荷は仕様限界を超えない範囲でご使用ください。
可搬質量、許容モーメント荷重から機種選定を行ってください。仕様範囲外で使用されますとガイド部に加わる偏荷重が過大となり、ガタの発生、精度の悪化など作動および寿命に悪影響を及ぼす原因となります。
- ② 加速度・減速度、速度は仕様限界を超えない範囲でご使用ください。
速度—搬送質量および搬送質量—加減速度の関係から機種選定を行ってください。仕様範囲外で使用されますと、異音の発生、精度の悪化など作動および寿命に悪影響を及ぼす原因となります。
- ③ 過大な外力や衝撃力の作用するようなご使用はしないでください。
故障の原因となります。
- ④ テーブルに外力が加わる場合は、外力を加えた総搬送質量で選定してください。
アクチュエータに配管ダクト等を併設する場合、その摺動抵抗も総搬送質量に加えて選定してください。
- ⑤ 付属機器による抵抗は、許容外部抵抗以下にしてください。
- ⑥ 電動アクチュエータを微小ストローク(下表参照のこと)で繰返し往復させる場合には、数十回往復に付き、1回以上フルストローク作動を行ってください。
グリース切れを起こす場合があります。

型式	微小ストローク
LEMB25	45mm 以下
LEMB32	45mm 以下
LEMC25	30mm 以下
LEMC32	40mm 以下
LEMH25	20mm 以下
LEMH32	25mm 以下
LEMHT25	20mm 以下
LEMHT32	25mm 以下

使用上のご注意

⚠ 注意

- ① INP出力信号について(JXC51/61)
 - 1) 位置決め運転
目標位置に対して、ステップデータ【位置決幅】範囲に入るとINP出力信号はONします。
初期値：【1】以上で設定してください。
- ② 原点復帰時以外はストロークエンド端に絶対にぶつけないでください。(LECP2コントローラ使用時を除く)
内部のストッパが破損する恐れがあります。



- ③ 位置決め推力は初期値で使用してください。
初期値以下で使用するのとタクトがばらつき、アラームが発生することがあります。
- ④ 本アクチュエータの実速度は負荷によって変動します。
選定の際は、カタログの選定方法をご参照の上、仕様をご確認の上ご使用ください。
- ⑤ 原点復帰時に搬送負荷以外の負荷や衝撃・抵抗を加えないでください。
原点位置がずれることがあります。これは、モータのトルクを検出して原点位置を検出しているためです。

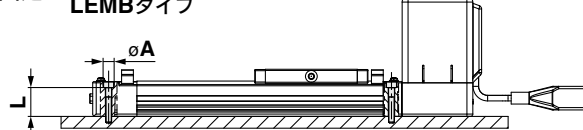
使用上のご注意

⚠ 注意

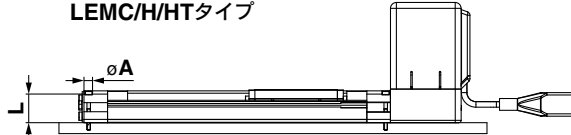
- ⑥ ボディ、テーブルの取付面には打痕、傷などを付けないでください。
取付面の平面度が悪くなり、ガイド部のガタの発生、摺動抵抗の増加などの原因となります。
- ⑦ ワーク取付けの際には、強い衝撃や過大なモーメントをかけないでください。
許容モーメント以上の外力が働くと、ガイド部のガタの発生、摺動抵抗の増加などの原因となります。
- ⑧ アクチュエータおよびワークの取付面は機械精度、またはそれに準じた精度を持つ平面としてください。
アクチュエータの取付平面度は0.05mm/200mm以内としてください。ワークの取付平面度はスライドテーブル上で0.05mm(LEMB)、0.02mm(LEMC/H/HT)以内としてください。
- ⑨ 本体取付けの際、ケーブルの屈曲は40mm以上の寸法を確保してください。
- ⑩ 位置決め運転および位置決め範囲でテーブルをワークにぶつけないでください。
- ⑪ 本体の取付け時のねじの締付けは、適切な長さのねじを用い、適正トルクで取付穴すべてを締付けてください。
制限範囲以上の値による締付けは作動不良の原因となり、締付不足は位置のずれや落下の原因となります。

本体固定

LEMBタイプ



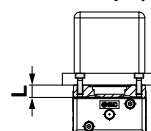
LEMC/H/HTタイプ



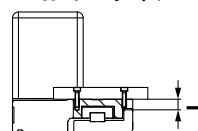
機種	使用ボルト	最大締付トルク(N・m)	φA(mm)	L(mm)
LEMB□	M5	3	5.5	24.5
LEMC25 LEMH25	M3	0.6	3.4	23.7
LEMC32 LEMH32	M5	3	5.5	30.1
LEMHT25	M5	3	5.5	21.6
LEMHT32	M8	12.5	9	26.9

ワーク固定

LEMBタイプ



LEMC/H/HTタイプ



機種	使用ボルト	最大締付トルク(N・m)	L(最大ねじ込み深さ)(mm)
LEMB□	M5×0.8	3	8
LEMC25 LEMH25	M4×0.5	1.5	7
LEMC32 LEMH32	M5×0.8	3	9
LEMHT25	M5×0.8	3	9
LEMHT32	M8×1.25	12.5	12

ワーク固定用ボルトがボディに当たらないように最大ねじ込み深さより0.5mm以上短いボルトをご使用ください。ボルトが長いとボディに当たり作動不良などの原因となります。



LEM Series

電動アクチュエータ／製品個別注意事項②

ご使用の前に必ずお読みください。安全上のご注意につきましてはP.1351、電動アクチュエータ／共通注意事項につきましてはP.1352～1357、オートスイッチ／共通注意事項につきましてはP.1358～1367をご確認ください。

使用上のご注意

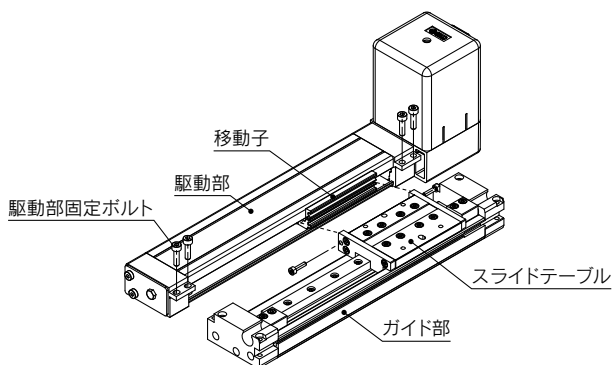
⚠ 注意

- ⑫ テーブルを固定して本体を駆動させないでください。
- ⑬ ベルト駆動での垂直使用はできません。
- ⑭ 最低速度は各々の仕様を確認してください。
ノッキング等作動不良を起こす場合があります。
- ⑮ ベルト駆動では仕様条件によって、仕様速度範囲内においても振動を伴う動作をする場合があります。その場合は設定速度を変更して振動が起きない速度で使用してください。
- ⑯ 運転条件によっては減速時に高周波の音が出る場合があります。これは再生電力の処理を行う際に発生する音で異常ではありません。
- ⑰ ストロークの長いアクチュエータには中間サポートを設けてください。

ストロークの長いアクチュエータの場合、フレームのたわみ、振動や外部荷重によるたわみを防ぐために、中間サポートをしてください。

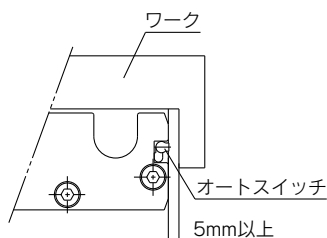
⑱ 駆動部の脱着について

駆動部を取外す際は、駆動部固定ボルト6本を取外し、駆動部をガイド部より抜取ります。装着時は駆動部の移動子をガイド部のスライドテーブルに挟みこみ、駆動部の移動子とガイド部の連結部の2本を締付けたあと、駆動部固定ボルト4本を均等に締付けてください。この際、駆動部固定ボルトに緩みが発生しますと、破損や作動不良の原因となりますので確実に締付けてください。



⑲ ワークの取付について

磁性体のワークを取付ける際、取付位置によってはアクチュエータ内の磁力が奪われオートスイッチが作動しなくなる可能性がありますので、オートスイッチ部とワークのクリアランスを5mm以上離してください。



使用上のご注意

⚠ 注意

- ⑳ ダストシールバンドは摺動のためグリースを塗布しています。異物除去等でグリースをふき取る場合は、必ず再塗布してください。
- ㉑ ダストシールバンドに外力をかけないでください。
運搬時は特にご注意ください。

保守点検のご注意

⚠ 警告

保守点検の頻度

下記表に基づいて保守点検を行ってください。

頻度	外観目視点検	内部点検	ベルト点検
始業点検	○	—	—
6ヶ月／1000km／500万回ごと※	○	○	○

※いずれか早い時期

● 外観目視点検項目

- 1. 本体固定ボルトの緩み、異常な汚れ
- 2. 傷、ケーブル接続部の確認
- 3. 振動、異音

● 内部点検項目

- 1. 作動部の潤滑状態、汚れ
- 2. 部品締結部の緩み、ガタツキ

● ベルト点検項目

下記に示すようなベルトの異常現象がある場合は、直ちに運転を中止し、ベルトの交換を行ってください。また、使用環境および使用条件が製品仕様範囲内であることを確認してください。

- a. 歯面帆布が摩耗
帆布繊維が毛羽立ち、ゴム質がとれ、白っぽく変色し、帆布の布目が不明瞭になる。
- b. ベルト側面のむしれおよび摩耗
ベルト角が丸くなり心線がはつれ出ている。
- c. ベルトの部分的切断
ベルトが部分的に切断。切断部以外の歯面に異物を噛み込むことにより傷が発生。
- d. ベルトの歯部の縦裂
ベルトのフランジへの乗り上げによる傷
- e. ベルト背面のゴムの粘りがある軟化
- f. ベルト背面の亀裂