



Expertise – Passion – Automation



**Le mouvement en votre pouvoir**  
Actionneurs électriques – Série LE□, série JXC  
Aperçu rapide

# Notre engagement

## L'objectif de SMC ?

La satisfaction de ses clients et le développement de l'automatisation à travers le monde.



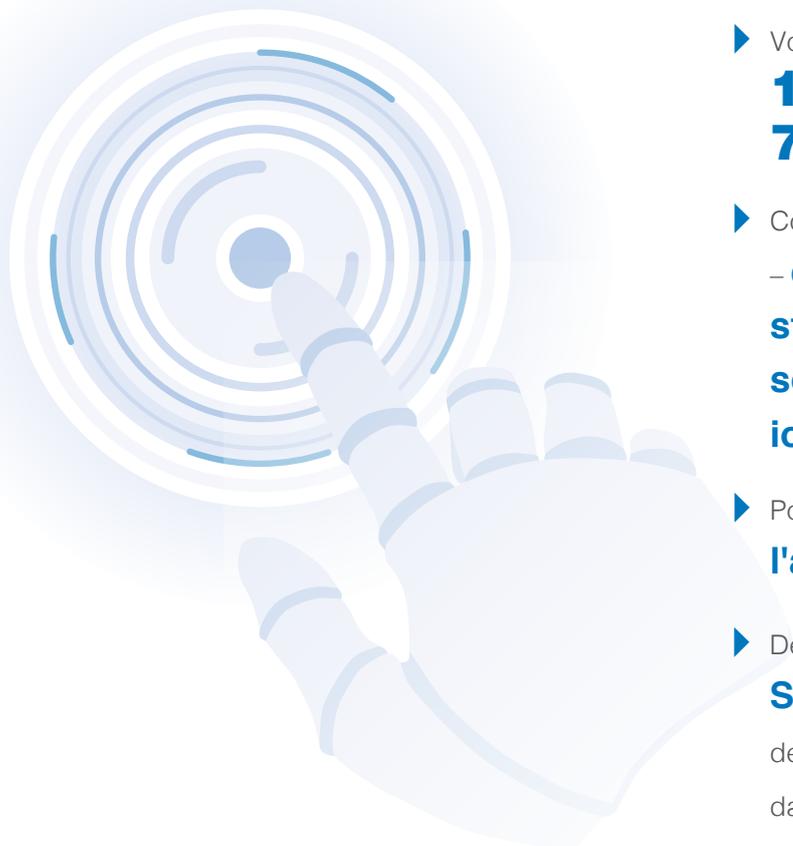
## EXPERTISE

- ▶ **Depuis 1959** nous entretenons la confiance de nos clients.

Nos experts sont toujours à votre disposition pour trouver **la meilleure solution pour vous.**

- ▶ Avec une équipe de **1 600 employés expérimentés en ingénierie** pour proposer des solutions rapides aux besoins spécifiques de nos clients.
- ▶ **5 centres techniques à travers le monde** Japon, Chine, US, Royaume-Uni & Allemagne.

# AUTOMATISATION



- ▶ Votre fournisseur de solutions en automatisation avec **12 000 modèles standards** et plus de **700 000 variantes**.
- ▶ Couvrant les familles principales de produits – **équipements pneumatiques standards, actionneurs électriques, solutions pour le vide et capteurs, ioniseurs ou thermo-chillers**.
- ▶ Pour les principales **industries de l'automatisation**.
- ▶ Des solutions livrées dès que vous en avez besoin – **Service SMC de livraison rapide** : plus de **30 000** produits peuvent vous être expédiés dans les **24 à 48 heures**, selon la destination.

- ▶ **560 agences** réparties dans **83 pays** (29 en Europe).

- ▶ À vos côtés, prêt à vous offrir le **meilleur support technique**.

- ▶ Avec une force de vente de plus de **8 400** personnes.

- ▶ **36 centres de production**

6 au Japon, 13 en Europe, 12 en Asie et 5 en Amérique.

# PASSION



## Actionneurs électriques — 5

Modèle à codeur absolu sans batterie Série LE□	6
Modèle guidé haute rigidité Série LEJS100-X400	7
Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau	
Série LEY-X7 et LEY-X8	8
Axe électrique à tige forte capacité Série LEY100	9
Table haute précision et forte capacité	
Série LESYH□	10
Actionneur électrique sans tige hautes performances	10
Le temps de cycle peut être réduit Série LESF□F	10
Table haute rigidité, guidage haute précision	
Série LEKFS	11
Contrôleur d'axe servo 230 Vca Série LECS□-T	12
Contrôleur simplifié jusqu'à 4 axes	
Série JXC54/64	13
Détails de l'actionneur électrique	14
Actionneur électrique sans tige, modèle guidé	16
Série LEF	16
Guidage externe Série LEFG	17
Actionneur électrique sans tige, modèle guidé, haute rigidité Série LEJ	18
Actionneur électrique sans tige, modèle guidé, à chariot linéaire Série LEL	19
Actionneur électrique sans tige, modèle guidé, profil étroit Série LEM	20

## Actionneurs électriques à tige — 21

Actionneur électrique à tige Série LEY	21
--	----

## Actionneur électrique miniature — 22

Actionneur électrique, modèle miniature Série LEP	22
---	----

## Tables linéaires électriques — 23

Table linéaire électrique Série LES	23
-------------------------------------	----

## Pince électrique — 25

Pince électrique Série LEH	25
----------------------------	----

## Table rotative électrique — 26

Table rotative électrique Série LER	26
-------------------------------------	----

Table linéaire électrique miniature Série LAT3	26
--	----

## Actionneurs électriques à tige — 27

Actionneur électrique à tige Série LZ	27
---------------------------------------	----

## Actionneurs électriques modèles sans moteur — 28

Actionneurs électriques - Modèles sans moteur	
Série LEF/LEJ/LEY(G)	28

## Solution d'assemblage pour manipulateur — 30

Éléments d'assemblage permettant de réaliser un manipulateur	30
Nos différentes combinaisons	30

## Contrôleurs — 31

Contrôleurs servomoteur VCA	32
Boîtier de commande pour contrôleur VCC	32
Série LEC-T1	32
Contrôleur avec entrée de données de positionnement Série JXC61/LECA6	33
Contrôleur sans programmation	33
Série LECP1	33
Contrôleur sans programmation, avec apprentissage de la course Série LECP2	33
Contrôleur à entrées impulsionnelles Série LECPA	33
Contrôleur compatible protocole de communication pour moteur pas à pas Série JXC91/E1/P1/D1/L1	34
Contrôleur simplifié pour moteur pas à pas multi-axes Série JXC54/64	34
Contrôleur de moteur pas à pas multi-axes Série JXC73/83/92/93	34
Contrôleurs servomoteur CA Série LECS	35
Contrôleur servomoteur CA, compatible MECHATROLINK et communication série Série LECY	36
Passerelle compatible bus de terrain Série LEC-G	36
Contrôleur pour table linéaire miniature Série LATCA	37
Contrôleur directionnel pour vérin électrique	37
Série LC3F2	37

## Applications — 38

Applications	38
Outils en ligne	42
Prêt à vous lancer ?	42
Pour plus d'informations	42

## Logiciel de sélection — 42

## et outils en ligne — 42

Logiciel de sélection du produit	42
----------------------------------	----

## Indication sur le produit



**Nouveaux produits** – Symbole pour tous les Nouveaux produits lancés sur le marché ces 2 dernières années.



**Produits améliorés** – Il s'agit des versions améliorées des produits existants. Les produits que nos ingénieurs ont rendus encore plus compacts, encore plus légers, construits avec des matériaux améliorés...



**Extensions de gamme** – Elles incluent les produits qui intègrent des caractéristiques supplémentaires pour répondre à davantage d'applications : de nouvelles tailles, davantage d'options de montage, davantage de protocoles de communication...

## Le mouvement en votre pouvoir

**FLEXIBILITÉ** – Vous décidez- Ils s'adaptent  
Les actionneurs électriques sont par définition, des solutions flexibles, au moins en termes de vitesse, de force ou de positionnement. C'est précisément cette flexibilité qui se trouve intégrée à notre gamme de solutions électriques qui vous permet de décider, de choisir, mais vous n'avez pas besoin de vous adapter à elles. Elles s'adaptent à vous.

### ► Le mouvement en votre pouvoir avec les actionneurs électriques SMC

La variété importante de solutions mécaniques, de contrôleurs et leur grande flexibilité, vous permet de mettre le mouvement en votre pouvoir.

### ► Effectuez tout type de mouvement, n'importe où, dans n'importe quel sens

Alignement, rotation, serrage, un choix de mouvements à portée de mains que vous pouvez adapter aux spécificités de votre application. Vous pouvez également sélectionner notre gamme d'actionneurs livrés sans moteur qui vous permettront d'utiliser le moteur de votre choix.

► **Pilotez comme il vous convient** – Commandes TOR, impulsionnelle ou bus de terrain. Vous pouvez également piloter jusqu'à 4 actionneurs électriques en un seul pas pour gérer simplement la synchronisation ou l'interpolation de plusieurs axes.

► **Rendez votre usine intelligente** – Nos solutions électriques sont adaptées à l'industrie du futur (4.0).

## Caractéristiques principales

### ► Une variété de solutions mécaniques

Presque tout actionneur pneumatique dispose de sa version électrique grâce aux versions d'actionneurs électriques suivantes :

- Axe guidé ou à guidage haute rigidité
- Axe à tige, avec ou sans guidage, modèle miniature à tige
- Table rotative
- Table linéaire, table linéaire miniature
- Préhenseur
- Table linéaire motorisée

La gamme SMC d'actionneurs électriques vous permet entre autre de transférer, pousser, tirer, lever, tourner, positionner, aligner, prendre et poser, serrer ou stopper les pièces.

### ► Flexibilité dans l'union entre la mécanique et le contrôle

- Actionneurs livrés sans moteur, avec brides de moteur adaptées à de nombreux fournisseurs.
- Solution complète SMC comprenant l'actionneur, le contrôleur, les câbles et tous les connecteurs.

### ► Paramétrage simplifié

Installation facile, apprentissage des positions, logiciels simplifiés.

### ► Solutions adaptées aux milieux spécifiques

- Caractéristiques salle blanche
- Compatible avec batterie secondaire
- Étanche à la poussière/aux éclaboussures

### ► Large gamme de solution de contrôle du mouvement

- **Pilotage en TOR**, paramétrage au niveau du contrôleur :
  - Contrôleurs 24 Vcc – avec programmation directe sur le contrôleur ou par logiciel
  - Contrôleur pour servomoteur 230 Vca – haute performance pour une position, une vitesse et un contrôle de la force régulier et sans ajustement.
- **Pilotage en bus de terrain**, connexion directe à un réseau bus de terrain au travers des différents protocoles de communication - disponible en contrôleur 24 Vcc et 230 Vca.

### ► Contrôleurs multi-axes pour moteur pas à pas 24Vcc – Disponibles en pilotage TOR ou bus de terrain :

- Permet de réaliser de l'interpolation linéaire pour les axes XYZ et circulaire pour XY.
- Permet de gérer jusqu'à 4 actionneurs électriques à partir d'un seul contrôleur.

## Modèle à codeur absolu sans batterie

Série LE□



### Redémarrage facile des opérations après le rétablissement de l'alimentation électrique

Les informations de position sont conservées par le codeur même lorsque l'alimentation électrique est coupée. Un retour à la position initiale n'est pas nécessaire lorsque l'alimentation électrique est réactivée.



*Le redémarrage à partir de la dernière position d'arrêt est possible sans initialisation*

### Codeur absolu sans batterie. Maintenance réduite

Aucune batterie n'est utilisée pour enregistrer les informations sur la position. Il n'est pas nécessaire de gérer les batteries de rechange ou l'entretien de remplacement.

### Actionneurs compatibles en codeur absolu

- Modèle guidé, Série LEF : Taille 16, 25, 32, 40
- Table linéaire Série LES : Taille 8, 16, 25
- Modèle à tige/modèle à tige-guidée Série LEY/LEYG : Taille 16, 25, 32, 40
- Pince électrique (modèle à 2 doigts) Série LEHF : Taille 32, 40
- Table rotative Série LER : Taille 50

### Contrôleur pour moteur pas à pas Série LEF

Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)

#### Réseau applicable/ Méthode de contrôle

EtherCAT

DeviceNet

EtherNet/IP

IO-Link

PROFINET

CC-Link



JXC□1



CC-Link  
JXCM1

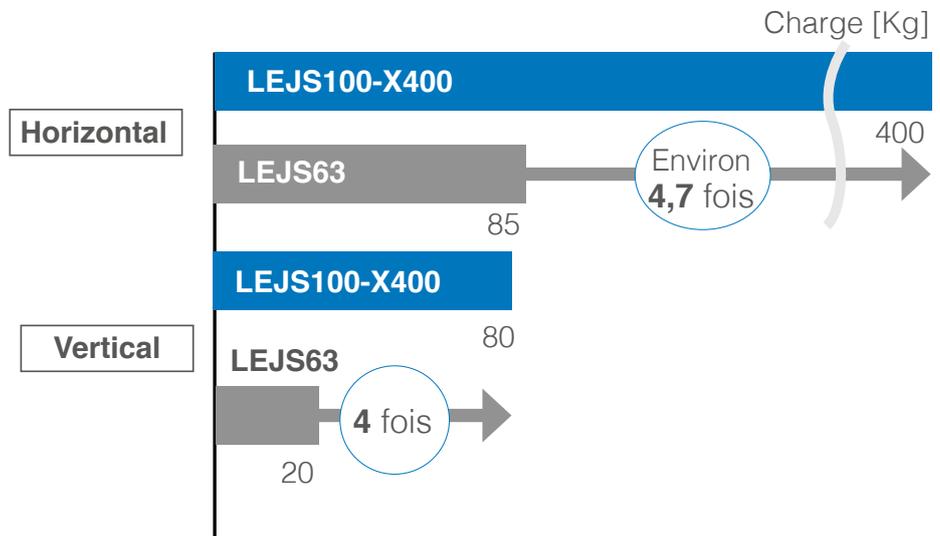


I/O parallèle  
JXC51/61

## Modèle guidé haute rigidité

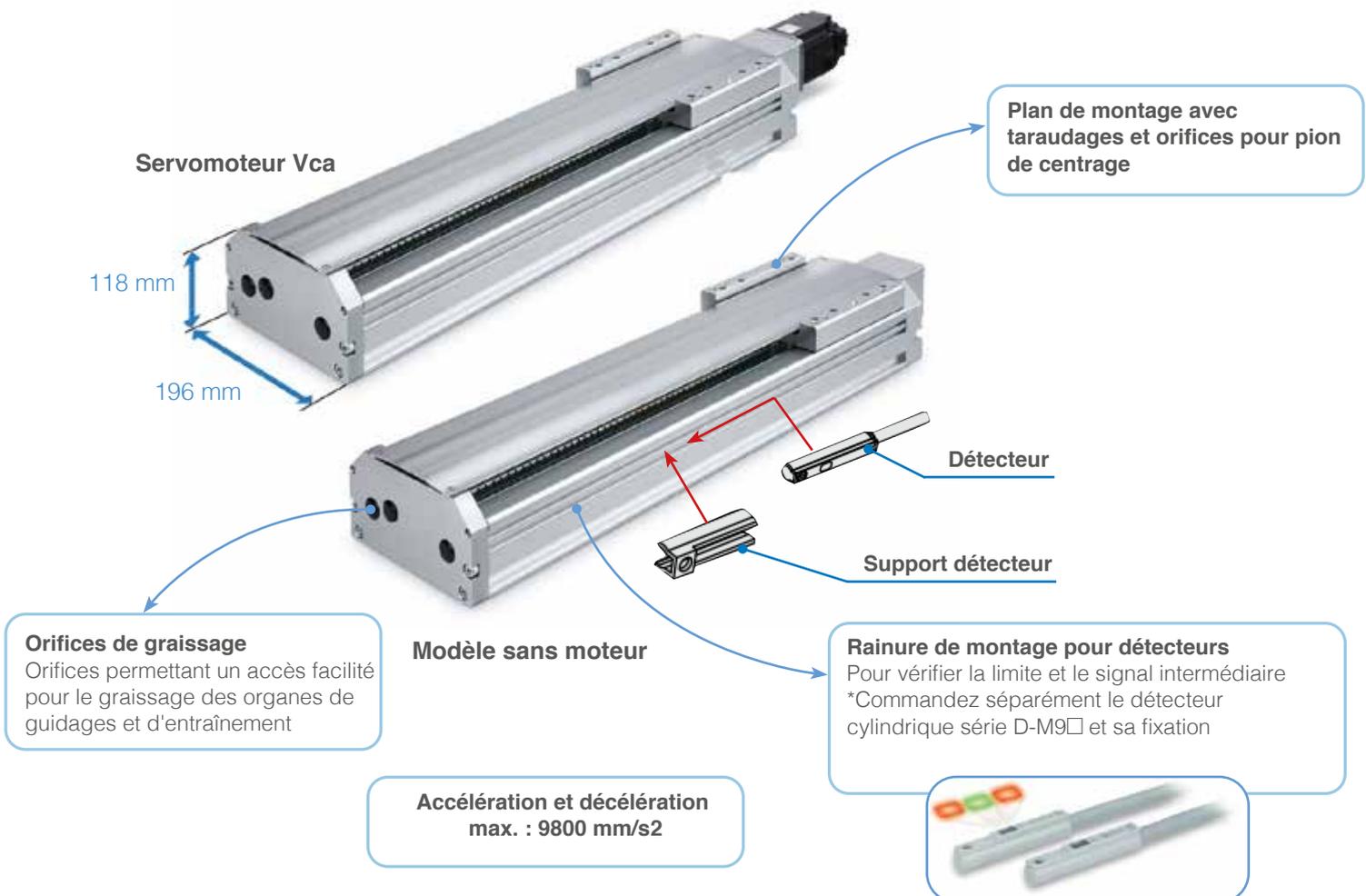
Série LEJS100-X400

- Prend en charge une puissance de 750 W (Puissance moteur)



\*1 Vitesse : 500 mm/s, Pas de vis : 10 mm

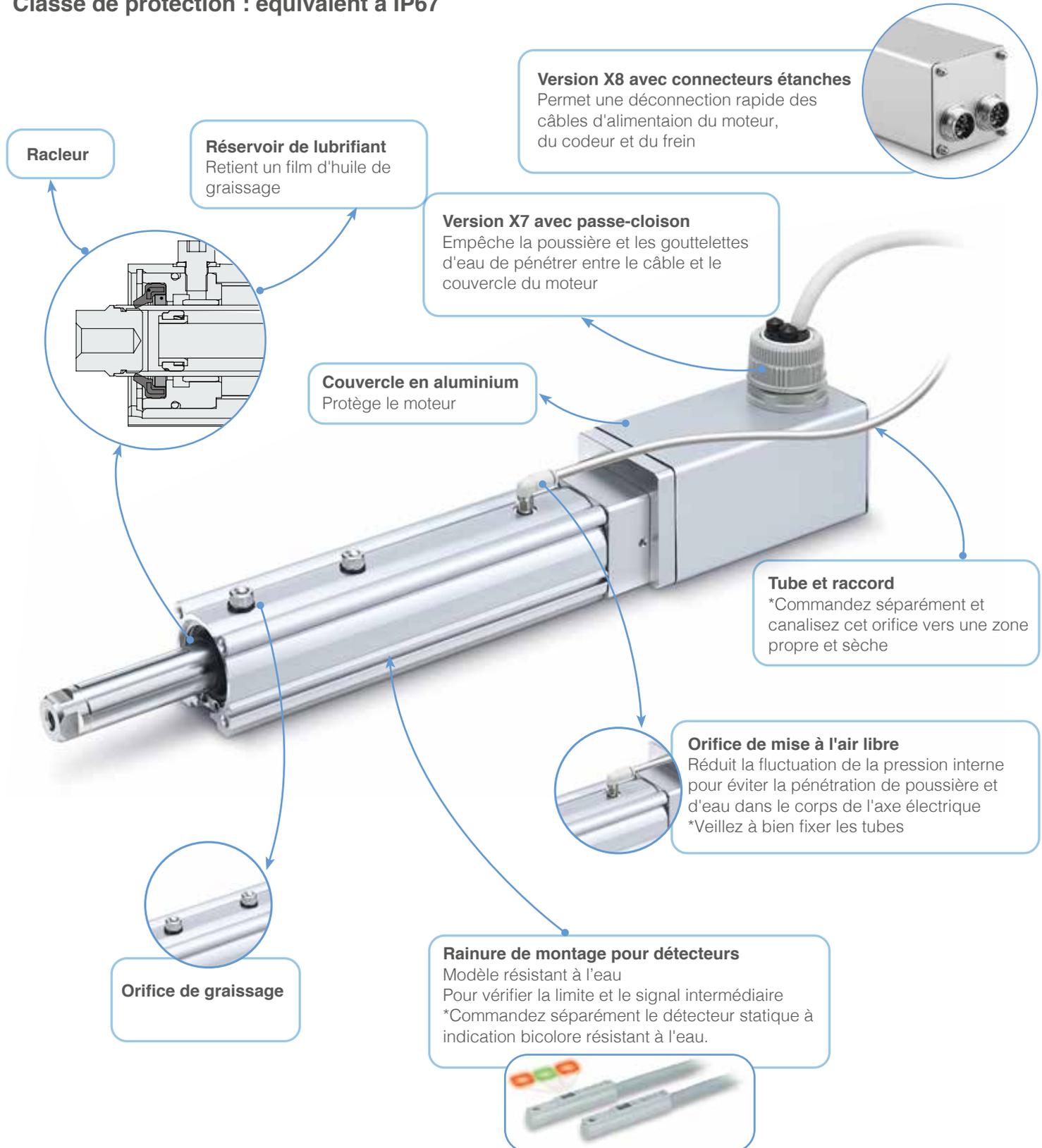
\*2 Course : 500 mm, Pas de vis : 50 mm



## Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau

Série LEY-X7 et LEY-X8

Classe de protection : équivalent à IP67



## Axe électrique à tige forte capacité

Série LEY100

- Charge transférée jusqu'à : 1200 Kg
- Effort maxi: 12000 N
- Course maxi: 1000 mm

Option : Embout de tige identique à un vérin ISO



Chape sur tige    Embour rotulé    Joint de compensation

### Montage avec ou sans réducteur

- Avec réducteur 1/5, charge maxi H : 1200 Kg / V : 200 kg / Effort maxi 12000 N
- Avec réducteur 1/3, charge maxi H : 1200 Kg / V : 185 kg / Effort maxi 7200 N
- Sans réducteur, charge maxi H : 240 Kg / V : 82 kg / Effort maxi 2600 N

Détecteur

Support détecteur

Face avant permettant un montage conforme à la norme ISO15552

Option :  
Plaque avant au plan de montage ISO



### Rainure de montage pour détecteurs

Pour vérifier la limite et le signal intermédiaire  
\*Commandez séparément le détecteur cylindrique série D-M9□ et son support



### Solution sans moteur

Peut être utilisé avec votre moteur et votre driver !

### 7 constructeurs de moteur peuvent être adaptés au LEY100 :

- Mitsubishi Electric Corporation
- YASKAWA Electric Corporation
- SANYO DENKI CO., LTD.
- NIDEC SANKYO CORPORATION
- KEYENCE CORPORATION
- FUJI ELECTRIC CO., LTD.
- Delta Electronics Inc.



## Table haute précision et forte capacité

Série LESYH□



### Configuration au choix :

- Version pas à pas avec codeur absolu sans batterie
- Version servomoteur 230Vca (LESYH16 et 25)
- Version sans moteur (LESYH16 et 25)
- Répétabilité de positionnement :  $\pm 0.01\text{mm}$  par l'intégration d'une vis à billes
- Jeu de reprise :  $0.1\text{ mm}$  ou moins
- Augmentation de la capacité de transfert vertical : **5 fois** ou plus

#### LESYH8 6Kg

Modèle existant LESH8 : 0,5Kg

#### LESYH16 12Kg

Modèle existant LESH16 : 2 Kg

#### LESYH25 : 20 Kg

Modèle existant LESH25 : 4 Kg

- Version codeur absolu sans batterie
- Version servomoteur 230Vca ( LESYH16 et 25)

## Actionneur électrique sans tige hautes performances

Le temps de cycle peut être réduit

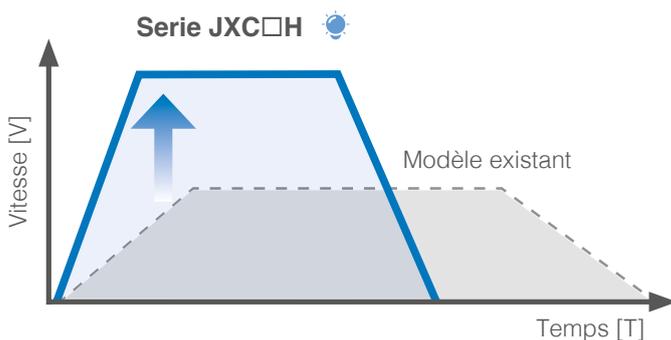
Série LEFS□F

- Temps de cycle réduit **33 %** (**0.62 s**  $\leftarrow$  0.93 s) en comparaison avec le modèle existant\*

\* Quand le LEFS25FH est utilisé 0 à 400 mm.

- Accélération/ Décélération : **9800 mm/s<sup>2</sup>** (Augmentation de 327 % comparé au modèle existant)

- Vitesse maximum : **1500 mm/s** (Amélioration de 25% en comparaison avec la série existante)



**Contrôleur pour moteur pas à pas pour actionneur haute performance**  
 Accélération plus forte et vitesse maximum peuvent être programmées sur le contrôleur spécifique (pour série LEFS□F).  
**Série JXC□H**

Pilotages au choix :

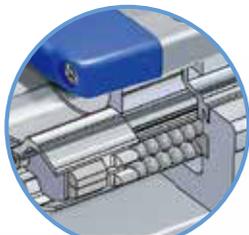
TOR  
 EtherCAT®

EtherNet/IP®

PROFINET®

## Table haute rigidité, guidage haute précision

Série LEKFS



**Guidage à 4 rangées de billes** à contact oblique pour une meilleure rigidité et une haute précision

Moment résistant augmenté jusqu'à **61%** <sup>\*1 \*2</sup>

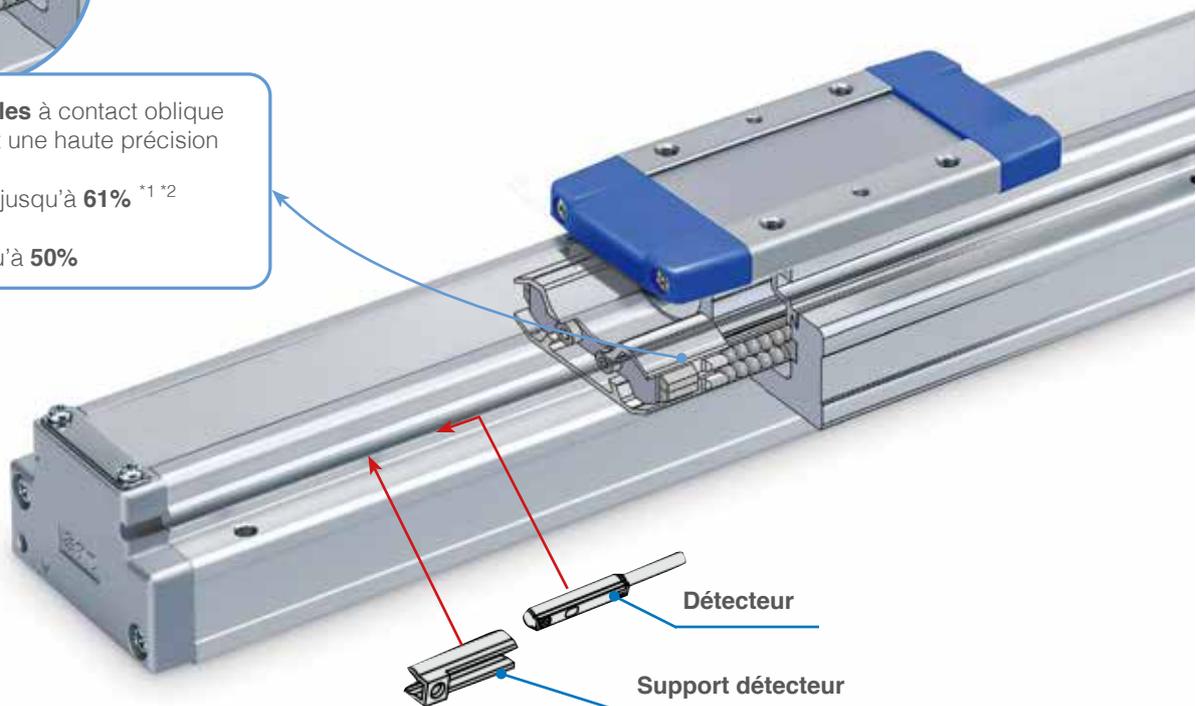
Jeu du chariot diminué jusqu'à **50%**

### Avec codeur absolu sans batterie

Repartir depuis la dernière position est possible dès remise sous tension

Maintenance réduite (pas de maintenance de batterie)

Répétabilité de positionnement : **+/-0.01 mm** <sup>\*3</sup>



Détecteur

Support détecteur

<sup>\*1</sup> en comparaison avec le LEFS

<sup>\*2</sup> Taille 40 bras de levier Mep = 300mm

<sup>\*3</sup> A l'exception du pas H

### Contrôleur pour moteur pas à pas

Type codeur absolu sans batterie

### Modèle de fonctionnement au choix :

- Table de point 64 positions
- Mode numérique (pilotage bus de terrain)

### Pilotages au choix :

TOR

EtherCAT<sup>®</sup>

EtherNet/IP<sup>™</sup>

PROFI  
NET<sup>®</sup>

IO-Link

CC-Link V2



## Contrôleur d'axe servo 230 Vca

Série LECS□-T

- Compatible codeur incrémental ou absolu
- Compatible moteur puissance 100W, 200W, 400W et 750W
- Choix de communication : TOR ou bus de terrain
- Fonction de réglage automatique du gain pour un meilleur positionnement
- Avec afficheur intégré
- Fonction sécurité STO



**LECSB-T**

Jusqu'à 255 points  
ou programmes



**LECSN-T**

Communication bus de terrain

EtherCAT  EtherNet/IP 



**LECSS-T**

Communication bus de terrain



### • Actionneurs compatibles



**LEFS**

Entraînement par  
vis à billes



**LEFB**

Entraînement  
par courroie



**LEJ**



**LEY**



**LEYG**



**LESYH**

## Contrôleur simplifié jusqu'à 4 axes

Série JXC54/64



- **Mouvement entrée /sortie**
- **Fonctionnement sur 2 positions sélectionnées par apprentissage**
- **Sans logiciel de programmation**
- **Paramétrage réduit**  
Seules la force et la vitesse doivent être programmées
  - 10 niveaux de réglage de vitesse
  - 10 niveaux de réglage d'effort
- **Réduction du raccordement**  
Seulement 2 entrées et 2 sorties par axe
- **Affichage digital 7 segments pour confirmation :**  
Vitesse avance/recul et force
- **Leds de confirmation d'état et diagnostique**
- **Masse réduite :**  
300g en montage rail Din/390g avec équerre

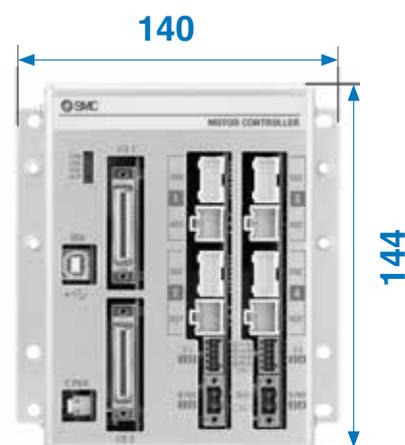
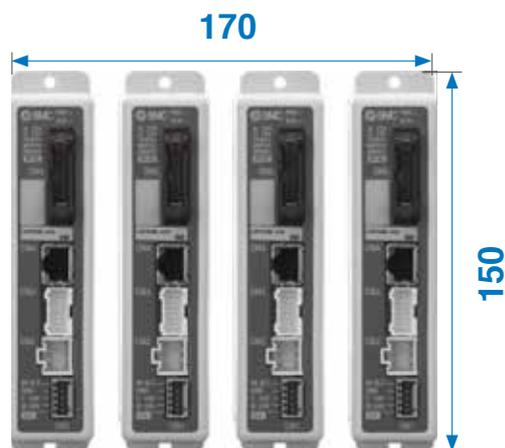
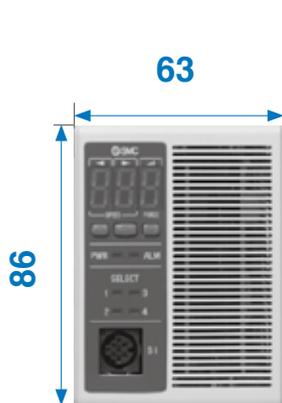
### • Réduction de l'encombrement

**Implantation** Réduction jusqu'à 79 % approx.

4 contrôleurs individuels série JXC6

**Implantation** Réduction jusqu'à 73 % approx.

Contrôleurs 4 axes (JXC73/83/93)



### • Actionneurs compatibles

Série LEY Taille 16 et 25



## Détails de l'actionneur électrique

	Caractéristiques	Course maximum <sup>3)</sup>
<b>Modèle guidé</b>		
LEF 	- LEFS – entraînement par vis à billes - LEFB – entraînement par courroie - LEFG – guide externe	- LEFS – 1200 mm - LEFB – 3000 mm - LEFG – 3000 mm
LEJ 	Haute rigidité - LEJS – entraînement par vis à billes - LEJS63□-□M - entraînement par vis guidés - LEJB – entraînement par courroie	- LEJS – 1500 mm - LEJS63*-M-1790 mm - LEJB – 3000 mm
LEL 	- Modèle à guide linéaire de tige	1000 mm
LEM 	Profil étroit - LEMB – modèle standard - LEMC – type de guide par galets - LEMH – modèle à guidage linéaire à un axe - LEMHT – modèle à guidage linéaire à deux axes	- LEMB – 2000 mm - LEMC – 2000 mm - LEMH – 1500 mm - LEMHT – 1500 mm
<b>Modèle à tige</b>		
LEY 	- Modèle à tige	1000 mm
LEYG 	- Modèle avec unité de guidage intégrée	300 mm
<b>Table linéaire</b>		
LES 	- LES – modèle compact - LESH – modèle haute rigidité - LESYH - Modèle haute précision et forte capacité	- LES – 150 mm - LESH – 150 mm - LESHY – 150 mm
<b>Modèle miniature</b>		
LEP 	- LEPY – modèle miniature à tige - LEPS – modèle miniature à table linéaire	- LEPY – 75 mm - LEPS – 50 mm
<b>Table rotative</b>		
LER 	- LER – modèle standard - LERH – modèle haute précision	320°/multi-tours
<b>Préhenseur</b>		
LEH 	- LEHZ – 2 doigts - LEHZJ – 2 doigts, avec soufflet de protection - LEHF – 2 doigts, course longue - LEHS – 3 doigts	- LEHZ – 30 mm <sup>1)</sup> - LEHZJ – 14 mm <sup>1)</sup> - LEHF – 40 (80) mm <sup>1)2)</sup> - LEHS – 12 mm <sup>1)</sup>

Note 1) Course / des deux côtés.

Note 2) Valeurs entre parenthèses ( ) pour courses longues.

Note 3) Autres courses, consultez SMC

Taille	Moteur compatible				Contrôleur/pilote compatible	Résistance au milieu
	Servomoteur pas à pas	Servomoteur CC	Servomoteur CA	Sans moteur		
16, 25, 32, 40	✓	✓	✓	✓	- Moteur pas à pas/servomoteur (24VCC) : JXC61, LECA6, LECP1, LECPA, JXC□3, JXC□1 - Servomoteur 230 VCA : LECS□, LECY□	- Batterie secondaire : 25A-LEFS - Caractéristiques salle blanche : 11-LEFS, 11-LEFG
40, 63	✗	✗	✓	✓	- Servomoteur 230 VCA : LECS□, LECY□	- Batterie secondaire : 25A-LEJS - Caractéristique salle blanche : 11-LEJS
25	✓	✗	✗	✗	- Moteur pas à pas (24VCC) : JXC61, LECP1, JXC□1	n/a
25, 32	✓	✗	✗	✗	- Moteur pas à pas (24VCC) : JXC61, LECP1, LECP2, JXC□1	
16, 25, 32, 40, 63	✓	✓	✓	✓	- Moteur pas à pas/servomoteur (24VCC) : JXC61, JXC64, LECA6, LECP1, LECPA, JXC□3, JXC□1 - Servomoteur 230 Vca : LECS□, LECY□	- Batterie secondaire : 25A-LEY - Étanche à la poussière/aux projections (équivalent IP65) : LEY-X5, LEY-X7, LEY63□-□P
16, 25, 32, 40	✓	✓	✓	✓	- Moteur pas à pas/servomoteur (24VCC) : JXC61, LECA6, LECP1, LECPA, JXC□3, JXC□1 - Servomoteur 230Vca : LECS□, LECY□	n/a
8, 16, 25	✓	✓	✗	✗	- Moteur pas à pas/servomoteur (24VCC) : JXC61, LECA6, LECP1, LECPA, JXC□3, JXC□1 - Servomoteur 230Vca : LECS□, LECY□	n/a
6, 10	✓	✗	✗	✗	- Moteur pas à pas (24VCC) : JXC61, LECP1, LECPA, JXC□3, JXC□1	n/a
10, 30, 50	✓	✗	✗	✗	- Moteur pas à pas (24VCC) : JXC61, LECP1, LECPA, JXC□3, JXC□1	n/a
10, 16, 20, 25, 32, 40	✓	✗	✗	✗	- Moteur pas à pas (24VCC) : JXC61, LECP1, LECPA, JXC□3, JXC□1	- Étanche à la poussière/aux projections (équivalent IP50) : LEHZJ

# Actionneurs électriques sans tige

## Actionneur électrique sans tige, modèle guidé

### Série LEF



**LEFS**  
Entraînement par vis à billes

**LEFB**  
Entraînement par courroie

- Installation facile : possibilité de monter le corps principal sans retirer le couvercle externe
- Deux options de transmission : entraînement par courroie (LEFB) ; entraînement par vis à billes (LEFS)
- Possibilité de sélectionner le sens de montage du moteur
- En option frein moteur électromagnétique
- Modèle haute précision, LEFSH
- Guidage externe série LEFG
- Option salle blanche 11-LEFS
- Option rails support de détecteur
- Modèle haute performance LEFS□□F

Méthode d'entraînement	Caractéristiques techniques	Série		Codeur <sup>2)</sup>	Course [mm]	Charge de travail [kg]		Vitesse [mm/s] <sup>1)</sup>	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]	Série de contrôleurs
		Standard	Haute précision			Horizontal	Vertical				
Entraînement par vis à billes	Moteur pas à pas (24 Vcc)	LEFS16	LEFSH16	I	50 à 500	14 [9] 15 [10]	2 4	10 à 700 [500] 5 à 360 [250]	10 5	±0.02 (±0.015)	JXC61, LECP1, LECPA, JXC□1, JXC92, JXC□3
		LEFS25	LEFSH25	I ou A	50 à 800	12 [10] 25 [20] 30 [20]	0.5 7.5 15	20 à 1100 [1000] 12 à 750 [500] 6 à 400 (250)	20 12 6	±0.02 (±0.015)	
		LEFS32	LEFSH32	I ou A	50 à 1000	20 [15] 45 [40] 50 [45]	4 10 20	24 à 1200 [1200] 16 à 800 [500] 8 à 520 [250]	24 16 8	±0.02 (±0.015)	
		LEFS40	LEFSH40	I ou A	150 à 1200	25 [20] 55 [50] 65 [60]	2 2 23	30 à 1200 [500] 20 à 1000 [500] 10 à 300 [250]	30 20 10	±0.02 (±0.015)	
		LEFS16F	LEFSH16F	I	50 à 500	14 20	3 6	10 à 800 5 à 400	10 5	±0.02 (±0.015)	
		LEFS25F	LEFSH25F	I	50 à 800	16 28 40	3 7,5 15	20 à 1500 12 à 900 6 à 500	20 12 6	±0.02 (±0.015)	
		LEFS32F	LEFSH32F	I	50 à 1000	40 50 68	4 12 18	24 à 1300 16 à 1000 8 à 520	24 18 8	±0.02 (±0.015)	
		LEFS40F	LEFSH40F	I	150 à 1200	26 60 75	4,5 4,5 2,5	30 à 1200 20 à 1000 10 à 500	30 20 10	±0.02 (±0.015)	
		LEKFS25H	--	A	50 à 800	12	0,5	20 à 1100	20	±0.02	
		--	LEKFS25A			25	7,5	12 à 750	12	±0.01	
		LEKFS25B	--	A	50 à 1000	30	15	6 à 400	6	±0.02	
		LEKFS32H	--			20	4	24 à 1200	24	±0.01	
	--	LEKFS32A	A	150 à 1200	45	10	16 à 800	16	±0.02		
	--	LEKFS32B			50	20	8 à 400	8	±0.01		
	LEKFS40H	--	A	150 à 1200	25	2	30 à 1200	30	±0.02		
	--	LEKFS40A			55	2	20 à 850	20	±0.01		
	--	LEKFS40B			65	23	10 à 300	10	±0.01		
	Servomoteur (24 Vcc)	LEFS16A	I	50 à 500	7 10	2 4	10 à 700 5 à 360	10 5	±0.02 (±0.015)	LECA6	
		LEFS25A	I	50 à 800	5 11 18	1 2,5 5	20 à 1100 12 à 750 6 à 400	20 12 6	±0.02 (±0.015)		
	Servomoteur CA (100/200/400 W)	LEFS25	I ou A	50 à 800	10	4	max. 1500	20	±0.02 (±0.01)	LECSA, LECSB, LECSC, LECSS, LECYU, LECYM, LEC□-T, LECYU/SGDV	
					20	8 15	max. 900 max. 450	12 6			
		LEFS32	I ou A	50 à 1000	30	5	max. 1500	24			
					40	10	max. 1000	16			
		LEFS40	I ou A	150 à 1200	45	20	max. 500	8			
30					7	max. 1500	30				
50		15	max. 1000	20							
60		30	max. 500	10							



## Actionneur électrique sans tige, modèle guidé, haute rigidité

Série LEJ



### Entraînement par vis à billes - Série LEJS

• Permet un repositionnement précis.

- Profil bas et centre de gravité bas (62 mm de hauteur)
- Guide linéaire à deux axes offrant une haute précision et une haute rigidité
- Répétitivité de positionnement et jeu sans charge (lost motion) améliorés avec le modèle haute précision
- Construction antipoussière, avec bande externe en standard
- Accélération/décélération maximum : 20000 mm/s<sup>2</sup> (LEJ□40 et 63)
- Possibilité de montage de détecteurs standards
- Modèle haute précision, LEJSH
- Modèle haute vitesse et grande course LEJS63-□-□ M vis à billes avec support intégré.
- En option frein moteur électromagnétique
- Option salle blanche 11-LEJS
- Axe à entraînement vis à billes taille 100 série LEJS100



### Entraînement par courroie - Série LEJB

• Convient à des transferts de courses longues, de haute vitesse et de charges légères.

Méthode d'entraînement	Caractéristiques techniques	Série		Codeur <sup>1)</sup>	Course [mm]	Charge de travail (kg)		Vitesse max. [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]	Série de contrôleurs
		Standard	Haute précision			Horizontal	Vertical				
Entraînement par vis à billes	Servomoteur CA (100/750 W)	LEJS40	LEJSH40	I ou A	200 à 1200	15	3	1800	24	±0.02 {±0.01}	LECSA, LECSB, LECSC, LECSS, LECYU, LECYM, LECS□-T, LECYU/SGDV
						30	5	1200	16		
		LEJS63	LEJSH63	I ou A	300 à 1500	55	10	600	8		
						30	6	1800	30		
LEJS63M		LEJSH63M	I ou A	790 à 1790	45	10	1200	20			
					85	20	600	10			
Entraînement par vis à billes, haute vitesse		LEJS63M	LEJSH63M	I ou A	790 à 1790	30	6	1800	30		
						45	10	1200	20		
Entraînement par vis à billes		LEJS100	--	I ou A	200 à 1500	85	20	600	10	±0.01	LECS□-T,
						43	14	2300	50		
	93					29	1250	25			
Entraînement par courroie	LEJB40	I ou A	200 à 2000	20 [10]	—	2000	27 (équivalent)	±0.04	LECSA, LECSB, LECSC, LECSS, LECYU, LECYM, LECS□-T, LECYU/SGDV		
										LEJB63	I ou A

\* { } Valeur pour l'actionneur électrique guidé haute précision LEJSH

\* [ ] Valeur lorsque la course est supérieure à 1000.

1) I : axe électrique avec codeur incrémental - I ou A : au choix codeur incrémental ou absolu

## Détecteurs compatibles

3 fils (statique), PNP	D-M9PL	NO
3 fils (statique), NPN	D-M9NL	NO
3 fils (statique), PNP	D-F9H	NF
3 fils (statique), NPN	D-F9G	NF
PNP, M8 à 3 broches	D-M9PSAPC	NO

## Actionneur électrique sans tige, modèle guidé, à chariot linéaire

### Série LEL



- Actionneur électrique profil étroit (hauteur 48 mm) ; Aucune interférence avec le moteur, même pour des pièces de grande taille.
- Compatible avec guide lisse et guide à billes :
  - Guides lisses : Réduction du bruit, 60 dB max.
  - Guides à billes : Transport haute vitesse – 1000 mm/s – adapté aux moments transversaux
- En option frein moteur électromagnétique
- Vis de commande manuelle pour les opérations de réglage
- Position, vitesse et positionnement réglables
- Possibilité de montage de détecteurs standards.

Méthode d'entraînement	Série	Codeur <sup>1)</sup>	Guidage	Course [mm]	Charge (horizontale) [kg]	Vitesse [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]	Série de contrôleurs
Moteur pas à pas (24 Vcc)	<b>LEL25M</b>	<b>I</b>	Palier lisse	100 à 1000	3	48 à 500	48	±0.08	<b>JXC61, LECP1, JXC□1</b>
	<b>LEL25L</b>	<b>I</b>	Guide à billes		5	48 à 1000			

1) **I** : axe électrique avec codeur incrémental - **I ou A** : au choix codeur incrémental ou absolu

### Détecteurs compatibles

3 fils (statique), PNP	D-M9PL
3 fils (statique), NPN	D-M9NL
PNP, M8 à 3 broches	D-M9PSAPC

## Actionneur électrique sans tige, modèle guidé, profil étroit

### Série LEM

- Profil bas et centre de gravité bas
- Possibilité de sélection du mécanisme de guidage, du sens de montage du moteur pas à pas et de la méthode de contrôle :
  - Mécanisme de guidage : LEMB, LEMC, LEMH, LEMHT
  - Sens de montage du moteur : haut/bas, droite/gauche
- L'unité d'entraînement et l'unité de guidage sont séparables (pas pour LEMB)
- Possibilité de montage de détecteurs standards
- En option frein moteur électromagnétique



#### Modèle standard - Série LEMB

- Transfert de charge légère
- Raccordement simplifié à un guide externe avec option de fixation flottante
- Course longue



#### Modèle à guidage par galets - Série LEMC

- Pièce à montage direct
- Course longue.



#### Modèle à guidage linéaire à un axe - Série LEMH

- Pièce à montage direct
- Fournit plus de résistance au moment que le modèle à guidage par galets
- Transfert à grande vitesse



#### Modèle à guidage linéaire à deux axes - Série LEMHT

- Pièce à montage direct
- Fournit plus de résistance au moment que le modèle à guide linéaire à un axe
- Transfert à grande vitesse

Méthode d'entraînement	Caractéristiques techniques	Série	Codeur <sup>2)</sup>	Course [mm]	Charge (horizontale) [kg]	Vitesse [mm/s]	Accélération/décélération max. [mm/s <sup>2</sup> ] <sup>1)</sup>	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]	Série de contrôleurs
Entraînement par courroie	Moteur pas à pas (24 Vcc)	LEMB25	I	50 à 2000	6 (10)	48 à 1000	20000	48	±0.08	JXC61, LECP1, LECP2, JXC□1
		LEMB32	I		11 (20)					
		LEMC25	I		10					
		LEMC32	I		20					
		LEMH25	I	50 à 1000	10	48 à 2000				
		LEMH32	I	50 à 1500	20					
		LEMHT25	I	50 à 1000	10					
		LEMHT32	I	50 à 1500	20					

\* ( ) lorsqu'il est combiné avec un guide externe.

1) L'accélération/décélération dépend de la charge.

2) I : axe électrique avec codeur incrémental - **I ou A** : au choix codeur incrémental ou absolu

### Détecteurs compatibles

3 fils (statique), PNP	D-M9PL
3 fils (statique), NPN	D-M9NL
PNP, M8 à 3 broches	D-M9PSAPC

# Actionneurs électriques à tige

## Actionneur électrique à tige Série LEY



Moteur parallèle



Moteur en ligne

- Actionneur à entraînement par vis à billes avec moteur sélectionnable (servomoteur, moteur pas à pas)
- Possibilité de montage de détecteurs standards
- Flexibilité de montage : trois positions pour montage direct et trois types de fixations de montage, plus fixations d'extrémité de tige
- Sens de montage du moteur au choix
- En option frein moteur électromagnétique
- Réduction de la hauteur de l'actionneur par le montage «en ligne» du moteur, modèle à moteur en ligne LEY□D
- Actionneur électrique à tige haute précision, LEYH
- Actionneur électrique IP65 et équivalent IP67

Caractéristiques techniques	Série		Codeur <sup>2)</sup>	Course [mm]	Force de poussée [N]	Charge de travail (kg)		Vitesse [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité [mm]	Série de contrôleurs
						Horizontal	Vertical				
Moteur pas à pas (24 Vcc)	LEY16□	I	30 à 300	14 à 38	(6) 4	2	15 à 500	10	±0.02	JXC61,- JXC64, LECP1, LECPA, JXC□1, JXC92, JXC□3	
				27 à 74	17 [11]	4	8 à 250	5			
				51 à 141	30 [20]	8	4 à 125	2.5			
	LEY25□	I ou A	30 à 400	63 à 122	20 [12]	8	18 à 500	12			
				126 à 238	40 [30]	16	9 à 250	6			
				232 à 452	60 [30]	30	5 à 125	3			
	LEY32□	I ou A	30 à 500	80 à 189	30 [20]	11	24 à 500	16			
				156 à 370	45 [40]	22	12 à 300 [250]	8			
				296 à 707	60 [40]	43	6 à 150 (125)	4			
	LEY40□	I ou A	30 à 500	132 à 283	50 [30]	13	24 à 500 [300]	16			
				266 à 553	60 [60]	27	12 à 350 [150]	8			
				562 à 1058	80 [60]	53	6 à 175 (75)	4			
Servomoteur (24 Vcc)	LEY16□A	I	30 à 300	16 à 30	3	2	1 à 500	10	±0.02	LECA6	
				30 à 58	6	4	1 à 250	5			
				57 à 111	12	8	1 à 125	2.5			
	LEY25□A	I	30 à 400	18 à 35	7	3	2 à 500	12			
				37 à 72	15	6	1 à 250	6			
				66 à 130	30	12	1 à 125	3			
Servomoteur CA (100/200 W)	Standard	Haute précision	30 à 400	65 à 131	18	8	max. 900	12	±0.02 {±0.01}	LECSA, LECSB, LECS6, LECSS, LECYU LECYM, LECS□-T LECYU/ SGDV	
				127 à 255	50	16	max. 450	6			
	LEY25□	LEYH25□	I ou A	79 (98) à 157(197)	30	9 (12)	max. 1200 (1000)	20 (16)			
				154 (192) à 308 (385) 294 (368) à 588 (736)	60	19 (24) 37 (46)	max. 600 (500) max. 300 (250)	10 (8) 5 (4)			
Servomoteur CA (400 W)	LEY63□	LEYH63□	I ou A	156 à 521	40	19	max. 1000	20	±0.02	LECS□-T LECYU/ SGDV	
				304 à 1012	70	38	max. 500	10			
				573 à 1910	80	72	max. 250	5			
				1003 à 3343 <sup>1)</sup>	200 <sup>1)</sup>	115 <sup>1)</sup>	max. 70 <sup>1)</sup>	2.86 <sup>1)</sup>			
Servomoteur CA (750 W)	LEY100□	--	I ou A	1100 à 2600	240	80	max 500	10	±0.02	LECS□-T	
				3300 à 7200	1200	185	max 167	3,3			
				5500 à 12000	1200	200	max 100	2			

\* ( ) Valeur lorsque le modèle «moteur en ligne» est sélectionné

\* [ ] Valeur lorsque le « contrôleur LECPA, JXC92, JXC□3 » est sélectionné.

\* { } Valeur pour l'actionneur électrique guidé haute précision LEYH

1) Non disponible pour le modèle «moteur en ligne».

2) I : axe électrique avec codeur incrémental - I ou A : au choix codeur incrémental ou absolu.

### Détecteurs compatibles

3 fils (statique), PNP	D-M9PL	NO
3 fils (statique), NPN	D-M9NL	NO
3 fils (statique), PNP	D-F9H	NF
3 fils (statique), NPN	D-F9G	NF
PNP, M8 à 3 broches	D-M9PSAPC	NO

### Articles en stock

Actionneurs électriques	Version	Type de moteur	Tige	Course [mm] (par pas de 50 mm)	Type de contrôleur
LEY16 ●	Standard	Moteur pas à pas	Taraudée, filetée	30 à 300	JXC61, LECA6, LECP1, LECPA, JXC91, JXCP1, JXCD1, JXCE1
LEY25 ●				30 à 400	
LEY32 ●				30 à 500	
LEY40 ●					

● Article stocké, consulter notre service commercial pour valider les variantes disponibles  
Les articles en stock et les caractéristiques des produits peuvent être modifiés sans notification préalable.

# Actionneur électrique miniature

## Actionneur électrique, modèle miniature

### Série LEP



LEPY  
Modèle à tige



LEPS  
Type table linéaire

- Actionneurs électriques tenant dans la main, compacts et légers
- Type de moteur au choix :
  - Force de poussée élevée - type standard
  - Moteur compact et léger (taille 10 seulement)
- Vis de commande manuelle pour les opérations de réglage
- Possibilité de paramétrer la position, la vitesse et la force

Caractéristiques techniques	Type	Série	Codeur <sup>1)</sup>	Course [mm]	Force de poussée [N]		Charge max. (horizontale) [kg]		Charge max. (verticale) [kg]		Vitesse (horizontale) [mm/s]		Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]	Série de contrôleurs
					Standard	Compact	Standard	Compact	Standard	Compact	Standard	Compact			
Moteur pas à pas (24 Vcc)	Type à tige	LEPY6	I	25, 50 75	14 à 20	—	2.0	—	0.5	—	10 à 150	—	4	± 0.05	JXC61, LECP1, LECPA, JXC□1, JXC92, JXC□3
					7 à 10	—	1.0	—	0.25	—	20 à 300 (250)	—	8		
		LEPY10	I		25 à 50	24 à 40	6.0	4.0	1.5	—	10 à 200	5			
					12.5 à 25	12 à 20	3.0	2.0	1.0	—	20 à 350 (250)	10			
	Type table linéaire	LEPS6	I	25, 50	14 à 20	—	1.0	—	0.5	—	10 à 150	—	4		
					7 à 10	—	0.75	—	0.25	—	20 à 300 (250)	—	8		
		LEPS10	I		25 à 50	24 à 40	2.0	—	1.5	—	10 à 200	5			
					12.5 à 25	12 à 20	1.5	—	1.0	—	20 à 350 (250)	10			

\* ( ) Valeur lorsque la course est de 25 mm.

1) I : axe électrique avec codeur incrémental - I ou A : au choix codeur incrémental ou absolu

### Articles en stock

Actionneurs électriques	Modèle	Pas de vis [mm]	Course [mm]	Type de contrôleur
LEPS6 ●	Table	4, 8	25, 50	JXC61
LEPS10 ●		5		
LEPY6 ●	À tige	4, 8		
LEPY10 ●		5, 10		

## Table linéaire électrique Série LES

- Modèle haute rigidité LESH□ disponible
- Durée de cycle réduite : accélération max. de 5000 mm/s<sup>2</sup> ; vitesse max. de 400 mm/s
- Montage simple et flexible de la table, avec possibilité de sélectionner le moteur :
  - Moteur pas à pas (servomoteur/24 VCC) : idéal pour les opérations de transfert de lourdes charges à faible vitesse et les opérations de poussée
  - Servomoteur (24 Vcc) : stable à vitesse élevée et adapté aux opérations silencieuses
- Spécification anti-poussière en option, équivalente à IP5X
- En option frein moteur électromagnétique
- Table pour forte charge verticale, taille 16 et 25
- Table livrée sans moteur



### Modèle standard - Série LESR/LESHR

- Format compact et encombrement réduit grâce à un moteur intégré.

### Modèle symétrique - Série LESL/LESHL

- Format compact et encombrement réduit grâce à un moteur intégré
- Les emplacements de la table et du câble sont opposés à ceux du produit standard.

### Modèle moteur en ligne - Série LESD /LESHD

- Réduction de la largeur et de la hauteur grâce au montage du moteur «en ligne».

### Modèle forte charge verticale -Série LESYH

- Multiplié par 5 les capacités de charge verticale
- Version moteur pas à pas avec codeur absolu
- Version servomoteur Vca
- Version livré sans moteur

Caractéristiques techniques		Série	Codeur <sup>2)</sup>	Course [mm]	Force de poussée [N]	Charge de travail (kg)		Vitesse [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]	Série de contrôleurs		
						Horizontal	Vertical						
Modèle compact	Moteur pas à pas (24 Vcc)	LES8□	I	30, 50, 75	6 à 15 4 à 10	1	0.5	10 à 200	4	± 0.05	JXC61, LECP1, LECPA, JXC□1, JXC92, JXC□3		
		LES16□	I	30, 50, 75, 100	23.5 à 55 15 à 35		3	0.25	20 à 400			8	
		LES25□	I ou A	30, 50, 75 100, 125, 150	77 à 180 43 à 100	5		3	10 à 200			5	
	Servomoteur (24 Vcc)	LES8□A	I	30, 50, 75	7.5 à 11 5 à 7.5		1	1.5	20 à 400			10	
		LES16□A	I	30, 50, 75, 100	17.5 à 35 10 à 20	3		5	10 à 200			8	
		LES25□A <sup>1)</sup>	I	30, 50, 75 100, 125, 150	31 à 62 19 à 38		5	2.5	20 à 400			16	
	Modèle haute rigidité	Moteur pas à pas (24 Vcc)	LESH8□	I	50, 75	6 à 15 4 à 10		2	0.5		10 à 200	4	± 0.01
			LESYH8□	A	50, 75	69 à 138 37 à 74 18 à 36	2		6		max 100	2,5	
			LESH16□	I	50, 100	23.5 à 55		8	2		10 à 200	5	
LESYH16□			A	174 à 348 91 à 182		8	12	max 200	6				
LESH25□			I ou A	50, 100, 150	77 à 180 43 à 100		12	4	10 à 150	8			
LESYH25□			A	50, 100, 150	210 à 420 109 à 218	12		2	20 à 400	16			
Servomoteur (24 Vcc)		LESH8□A	I	50, 75	7.5 à 11 5 à 7.5		2	0.5	1 à 200	4			
		LESH16□A	I	50, 100	17.5 à 35 10 à 20	2.5		1	1 à 400	10			
		LESH25□A <sup>1)</sup>	I	50, 100, 150	31 à 62 19 à 38		4	1.5	1 à 400	16			
Servomoteur (230Vca)		LESYH16□	I ou A	50, 100	127 à 255 65 à 131	8		12	max 200	6			
		LESYH25□ (moteur en parallèle)	I ou A		50, 100, 150		154 à 308 79 à 157	12	6	max 400	12		
		LESYH25□ (moteur en ligne)	I ou A	50, 100, 150	192 à 385 98 à 197	12	10		max 400	20			
							12	12	max 200	8			
								max 400	16				

1) Non disponible pour le modèle «moteur en ligne».

2) I : axe électrique avec codeur incrémental - I ou A : au choix codeur incrémental ou absolu.

# Pince électrique

## Pince électrique Série LEH



### Pince électrique à 2 doigts - Série LEHZ

- Extrêmement compact et léger avec différents efforts de maintien.



### Pince électrique à 2 doigts avec soufflet de protection - Série LEHZJ

- Soufflet de protection étanche équivalent à IP50
- 3 matériaux sélectionnables pour la protection.



### Pince électrique course longue à 2 doigts - Série LEHF

- Possibilité de maintenir différents types de pièces avec une course longue.



### Pince électrique à 3 doigts - Série LEHS

- Idéal pour le maintien des pièces rondes.

- Fonction antichute (mécanisme autobloquant) fournie
- Économie d'énergie : baisse de la consommation électrique grâce au mécanisme autobloquant
- Avec fonction de contrôle de la préhension
- Version compacte pour LEHZ et LEHS (taille 10, 16, 20, 25 uniquement)

Caractéristiques techniques	Série	Codeur <sup>2)</sup>	Course totale d'ouverture/fermeture des doigts [mm]	Effort de maintien [N]		Vitesse d'ouverture et de fermeture [mm/s]	Vitesse de poussée [mm/s]	Répétitivité [mm]	Série de contrôleurs
				Standard	Compact				
Moteur pas à pas (24 Vcc)	LEHZ10	I	4	6 à 14	2 à 6	5 à 80	5 à 50	±0.02	JXC61, LECP1, LECPA, JXC□1, JXC92, JXC□3
	LEHZ16	I	6		3 à 8				
	LEHZ20	I	10	16 à 40	11 à 28	5 à 100	5 à 50		
	LEHZ25	I	14						
	LEHZ32	I	22	52 à 130	—	5 à 120	5 à 50		
	LEHZ40	I	30	84 à 210	—				
	LEHZJ10	I	4	6 à 14	3 à 6	5 à 80	5 à 50		
	LEHZJ16	I	6		4 à 8				
	LEHZJ20	I	10	16 à 40	11 à 28	5 à 100	5 à 50		
	LEHZJ25	I	14						
	LEHF10	I	16 (32)	3 à 7		5 à 80	5 à 20	± 0.05	
	LEHF20	I	24 (48)	11 à 28					
	LEHF32	I ou A	32 (64)	48 à 120		5 à 100	5 à 30		
	LEHF40	I ou A	40 (80)	72 à 180					
	LEHS10	I	4	2.2 to 5.5	1.4 à 3.5	5 à 70	5 à 50	±0.02	
	LEHS20	I	6	9 à 22	7 à 17	5 à 80	5 à 50		
LEHS32	I	8	36 à 90	—	5 à 100	5 à 50			
LEHS40	I	12	52 à 130	—	5 à 120	5 à 50			

\* ( ) Valeur lorsque la « course longue » est sélectionnée.

2) I : axe électrique avec codeur incrémental - I ou A : au choix codeur incrémental ou absolu.

## Articles en stock

Actionneurs électriques	Modèle	Taille	Type de moteur	Type de contrôleur	Option
LEHZ	À deux doigts	10, 16, 20, 25, 40	Standard	JXC61	Sans
LEHZJ ●	À deux doigts, avec soufflet de protection	10, 16	Standard, compact		
		20, 25	Standard		
LEHF ●	Course longue, à deux doigts	10, 20, 32, 40	-		-
LEHS ●	À trois doigts	10, 20	Standard, compact		
		32, 40	Standard		

● Article stocké, consulter notre service commercial pour valider les variantes disponibles  
Les articles en stock et les caractéristiques des produits peuvent être modifiés sans notification préalable.

# Table rotative électrique

## Table rotative électrique

### Série LER



- Vitesse, accélération et positionnement réglables
- Paramétrages, fonctionnement et installation simples
- Variante mono tour (angle max. jusqu'à 320°) et variante multi tours disponible : 90°, 180°, 320° (310° pour LER10), 360°
- Accélération maximale 3000 °/s<sup>2</sup>, vitesse max. 420 °/s

Caractéristiques techniques	Série	Codeur <sup>2)</sup>	Couple de rotation [N·m]		Vitesse [°/s]		Répétitivité de positionnement [°]		Série de contrôleurs <sup>1)</sup>
			Standard	Couple élevé	Standard	Couple élevé	Standard	Couple élevé	
Moteur pas à pas (24 Vcc)	<b>LER10</b>	<b>I</b>	0.22	0.32	30 à 420	20 à 280	±0.05 [±0.01] (±0.05)		<b>JXC61, LECP1, LECPA, JXC□1, JXC92, JXC□3</b>
	<b>LER30</b>	<b>I</b>	0.8	1.2			±0.05 [±0.01] (±0.03)		
	<b>LER50</b>	<b>I ou A</b>	6.6	10					

\* [ ] Valeur lorsqu'une butée externe est utilisée

\* ( ) Valeur lorsque le « modèle haute précision » est sélectionné

1) LECPA, LECP1, JXC92, JXC□3 : non disponibles pour le modèle à angle de rotation de 360°

2) I : axe électrique avec codeur incrémental - I ou A : au choix codeur incrémental ou absolu

### Articles en stock

Actionneurs électriques	Modèle	Angle de rotation [°]	Type de contrôleur
<b>LER10</b> ●	Couple élevé	310, 90 (par stoppeur externe)	<b>JXC61</b>
<b>LER30</b> ●		320, 90 (par stoppeur externe)	
<b>LER50</b> ●			

## Table linéaire électrique miniature

### Série LAT3



- 3 fonctions en 1 unité
- Conception compacte – épaisseur de 9 mm – et légère – de 130 à 360 g
- Programmation facile grâce à la méthode d'entrée du temps de cycle :  
Le réglage de fonctionnement est effectué en introduisant seulement 3 paramètres : position cible + temps de positionnement + charge de travail
- Communication en série Modbus compatible

Série	Course [mm]	Capteur (Codeur linéaire optique)	Moteur linéaire	Guide linéaire	Poussée	Répétitivité	Mesure de la préhension	Charge max. [g]		Vitesse maximale [mm/s]
		Résolution [µm]	Type	Poussée max. instantanée [N]	Précision [µm]	Horizontal	Vertical <sup>1)</sup>			
<b>LAT3</b>	10, 20, 30	30	Moteur linéaire à aimant mobile	Guide linéaire à recirculation de billes	5.2 jusqu'à 6	±90	±100	1000	100 (50)	400
<b>LAT3F</b>	10, 20, 30, 50	1.25				±5	±10			
<b>LAT3M</b>	50	5				±20	±40			

\* ( ) Valeur lorsque 30 mm est sélectionné.

1) Charge verticale impossible lorsqu'une course de 50 mm est sélectionnée.

# Actionneurs électriques à tige

## Actionneur électrique à tige

### Série LZ



#### Série LZB

- Conception corps cylindrique



- Différents styles de montage disponibles
- Vérin taille: 16 et 25 mm
- Course: 25, 40, 50, 100 et 200 mm
- Modèle moteur DC
- Compatible avec le contrôleur directionnel LC3F
- Compatible avec le détecteur statique D-M9

Modèle		LQZB□3L	LQZB□3M	LQZB□3H	LQZB□5L	LQZB□5M	LQZB□5H
Taille		3 (Equivalent au vérin de ø16) <sup>Note 1)</sup>			5 (Equivalent au vérin de ø25) <sup>Note 1)</sup>		
Vis/écrou	Diamètre du filetage	ø8			ø12		
	Pas (mm)	2	6	12	2	6	12
Vitesse nominale sans charge (mm/s)		33	100	200	33	100	200
Poussée nominale (N)		80	43	24	196	117	72
Course (mm)		25, 40, 50, 100, 200					
Masse du corps (kg)		0.67 + (0.07/Course 50)			1.74 + (0.16/Course 50)		
Plage de température d'utilisation (°C)		5 à 40°C (sans condensation)					
Tolérance pour le filetage de tige		JIS classe 2					
Tolérance de course admissible		+1 0					
Moteur		Moteur CC					
Modèle de contrôleur directionnel compatible		LC3F212-5A3□			LC3F212-5A5□		
Modèle de détecteurs compatibles		D-M9N, M9P, M9B					

Note 1) Equivalent à 0.4 MPa, sortie théorique (pas 2 mm)

Note 2) Les vitesses indiquées dans le tableau sont sans charge, nominales et les poussées nominales sont basées sur la force de pression.

Note 3) Les vitesses varient si une charge est appliquée. Reportez-vous à la page 1 pour la sélection du modèle.

#### Série LZC

- Conception tige guidée



- Vérin taille: 16 et 25 mm.
- Course: 25, 40, 50, 100 et 200 mm.
- Modèle moteur DC.

Modèle		LQZC□3L	LQZC□3M	LQZC□3H	LQZC□5L	LQZC□5M	LQZC□5H
Taille		3 (Equivalent au vérin de ø16) <sup>Note 1)</sup>			5 (Equivalent au vérin de ø25) <sup>Note 1)</sup>		
Vis/écrou	Diamètre du filetage	ø8			ø12		
	Pas (mm)	2	6	12	2	6	12
Vitesse nominale sans charge (mm/s)		33	100	200	33	100	200
Poussée nominale (N)		80	43	24	196	117	72
Course (mm)		25, 40, 50, 100, 200					
Masse du corps (kg)		0.72 + (0.16/Course 50)			1.72 + (0.16/Course 50)		
Plage de température d'utilisation (°C)		5 à 40°C (sans condensation)					
Tolérance pour le filetage de tige		JIS classe 2					
Tolérance de course admissible		+1 0					
Moteur		Moteur CC					
Modèle de contrôleur directionnel compatible		LC3F212-5A3□			LC3F212-5A5□		
Modèle de détecteurs compatibles		D-M9N, M9P, M9B					

Note 1) Equivalent à 0.4 MPa, sortie théorique (pas 2 mm)

Note 2) Les vitesses indiquées dans le tableau sont sans charge, nominales et les poussées nominales sont basées sur la force de pression.

Note 3) Les vitesses varient si une charge est appliquée. Reportez-vous à la page 1 pour la sélection du modèle.

# Actionneurs électriques modèles sans moteur

## Actionneurs électriques - Modèles sans moteur

### Série LEF/LEJ/LEY(G)



### Modèle Guidé - Série LEFS/LEFB



• Compatible avec les moteurs 100/200/400/750 W des principaux fabricants :

- |                                   |                                   |
|-----------------------------------|-----------------------------------|
| - Mitsubishi Electric Corporation | - OMRON Corporation               |
| - SANYO DENKI CO., LTD.           | - FANUC Corporation               |
| - Panasonic Corporation           | - KEYENCE Corporation             |
| - NIDEC SANKYO Corporation        | - MinebeaMitsumi Inc              |
| - FUJI ELECTRIC CO., LTD.         | - ORIENTAL MOTOR Co., Ltd.        |
| - Shinano Kenshi CO, LTD          | - Rockwell Automation, Inc.       |
| - FASTECH Co., Ltd.               | (Allen-Bradley)                   |
| - Beckhoff Automation GmbH        | - Siemens AG                      |
| - Delta Electronics, Inc.         | - ANCA Motion                     |
| - YASKAWA Electric Corporation    | - Autres fabricants consulter SMC |

• Séries disponibles sans moteur : LEFS/LEFB, LEJS, LEY/LEYG  
 • Possibilité de montage de détecteurs standards (excepté pour les séries LEFS/LEFB)

Méthode d'entraînement	Série	Course [mm]	Charge de travail (kg)		Vitesse max. [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]
			Horizontal	Vertical			
Entraînement par vis à billes	LEFS25	50 à 800	10	4	1500	20	±0.02 (±0.01)
			20	8	900	12	
	LEFS32	50 à 1000	15	15	450	6	
			30	5	1500	24	
			40	10	1000	16	
	LEFS40	150 à 1200	45	20	500	8	
30			7	1500	30		
50			15	1000	20		
Entraînement par courroie	LEFB25	300 à 2000	60	30	500	10	±0.06
			5	—	2000	54	
			15				
			25				

\* ( ) indique la valeur lorsque le « modèle haute précision » est sélectionné.

### Modèle guidé haute rigidité - Série LEJS



Méthode d'entraînement	Série	Course [mm]	Charge de travail (kg)		Vitesse max. [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]
			Horizontal	Vertical			
Entraînement par vis à billes	LEJS40	200 à 1200	15	3	1800	24	±0.02 (±0.01)
			30	5	1200	16	
			55	10	600	8	
	LEJS63	300 à 1500	30	6	1800	30	
			45	10	1200	20	
			85	20	600	10	
	LEJS100	200 à 1500	43	14	2300	50	±0.01
			93	29	1250	25	
			400	80	500	10	

\* ( ) indique la valeur lorsque le « modèle haute précision » est sélectionné.

## Modèle à tige - Série LEY



Série	Position de montage du moteur	Course [mm]	Force de poussée [N]	Charge de travail (kg)		Vitesse max. [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]
				Horizontal	Vertical			
LEY25	Par le haut / En parallèle axial	30 à 400	65 à 131	18	8	900	12	±0.02 (±0.01)
			127 à 255	50	16	450	6	
			242 à 485		30	225	3	
LEY32	Par le haut / En parallèle	30 à 500	79 à 157	30	9	1200	16	
			154 à 308	60	19	600	8	
			294 à 588		37	300	4	
	Axial		98 à 197	30	12	1000	16	
			192 à 385	60	24	500	8	
			368 à 736		46	250	4	
LEY63	Par le haut / En parallèle	100 à 800	156 à 521	40	19	1000	20	
			304 à 1012	70	38	500	10	
			573 à 1910	80	72	250	5	
	Axial		1003 à 3343	200	115	70	2.86	
			156 à 521	40	19	1000	20	
			304 à 1012	70	38	500	10	
LEY100	Axial	100 à 1000	maxi 2600	240	80	500	10	±0.02
			maxi 7200	1200	185	167	3,3	
			maxi 12000	1200	200	100	2	

\* ( ) indique la valeur lorsque le « modèle haute précision » est sélectionné.

## Modèle à tige-guidée - Série LEYG



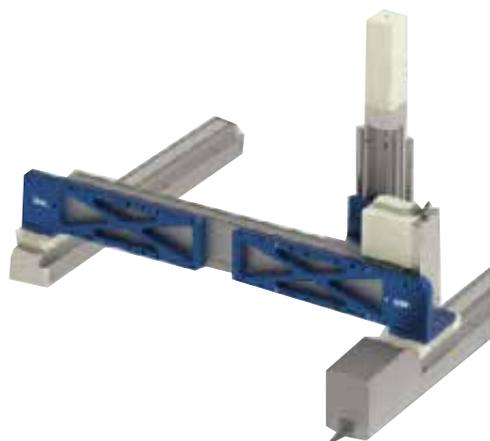
Série	Position de montage du moteur	Course [mm]	Force de poussée [N]	Charge de travail (kg)		Vitesse max. [mm/s]	Pas de vis [mm]	Répétitivité de positionnement [mm]
				Horizontal	Vertical			
LEYG25	Haut Axial	30 à 300	65 à 131	18	7	900	12	±0.02 (±0.01)
			127 à 255	50	15	450	6	
			242 à 485		29	225	3	
LEYG32	Haut		79 à 157	30	7	1200	20	
			154 à 308	60	17	600	10	
			294 à 588		35	300	5	
	Axial		98 à 197	30	10	1000	16	
			192 à 385	60	22	500	8	
			368 à 736		44	250	4	

\* ( ) indique la valeur lorsque le « modèle haute précision » est sélectionné.

# Solution d'assemblage pour manipulateur

## Eléments d'assemblage permettant de réaliser un manipulateur

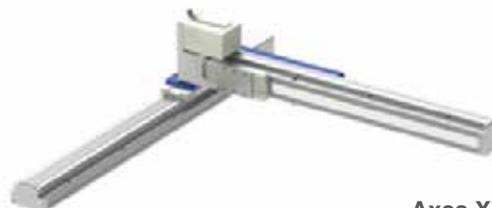
- Différentes combinaisons de manipulateur possibles
- Fixation allégée permettant de conserver au maximum l'efficacité des axes
- Compatible avec nos axes à moteur pas à pas série LEF et LEYG
- Option pour montage chaîne porte-câble
- Limite les frais d'étude et de développement
- Finition anodisée bleue



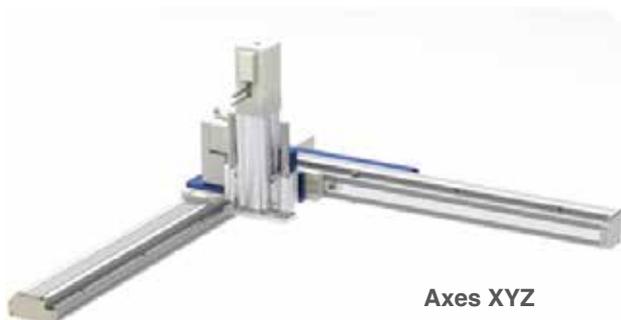
## Nos différentes combinaisons



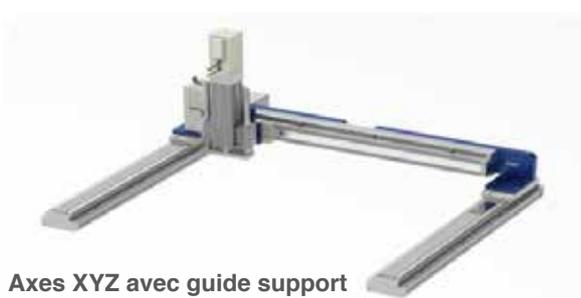
**Axes YZ**



**Axes XY**



**Axes XYZ**



**Axes XYZ avec guide support**

\*Pour toutes demandes complémentaires le support technique SMC France est à votre disposition.

# Contrôleurs

	Moteur compatible	Type de pilotage	Codeur compatible		Option de compatibilité			
			Type	Résolution	Console de programmation	Passerelle bus de terrain LEC-G	Contrôleur vierge <sup>1)</sup>	Logiciel et câble
Contrôleur (24 Vcc) <b>JXC61</b> ● 	Pas à pas 24 VCC	Positionnement (64 points)	Incrémental ou absolu	800	✓	✗	✓	<b>JXC-W2A-C + LEC-W2-U</b>
Contrôleur communication Bus de terrain <sup>4)</sup> <b>JXC91/E1/P1/D1/L1</b> ● 		Positionnement (64 points) ou mode numérique			✓	✗	✓	<b>JXC-W2A-C + LEC-W2-U</b>
Contrôleur (24 Vcc) <b>LECA6</b> 	Servo 24 VCC	Positionnement (64 points)	✓		✓	✓	<b>LEC-W2A-C+ LEC-W2-U</b>	
Contrôleur sans programmation (24 Vcc) <b>LECP1</b> 	Pas à pas 24 VCC	Positionnement (14 points)	✗		✗	✗		
Contrôleur sans programmation, avec apprentissage de la course (24 Vcc) <b>LECP2</b> 		Positionnement (14 points) <sup>2)</sup>	✗		✗	✗		
Contrôleur de moteur pas à pas (à entrées impulsionnelles) (24 Vcc) <b>LECPA</b> 	Pas à pas 24 VCC	Entrée d'impulsion	✓		✗	✓	<b>LEC-W2A-C+ LEC-W2-U</b>	
Contrôleur simplifié 4 axes pour moteur pas à pas <b>JXC64</b> 		Positionnement (2 points)	✗		✗	✓	<b>JXC-W2A-C + LEC-W2-U</b>	
Contrôleur 4 axes E/S parallèle (24 Vcc) <b>JXC73/83</b> ● 	Pas à pas 24 VCC	Positionnement (2048 points)	✗		✗	✗	<b>JXC-W1</b>	
Contrôleur 3 axes Ethernet /IP (24 Vcc) <b>JXC92</b> 		Positionnement (2048 points) <sup>3)</sup>	✗		✗	✗	<b>JXC-MA1</b>	
Contrôleur 4 axes (24 Vcc) <b>JXC93</b> ● 		Positionnement (2048 points) <sup>3)</sup>	✗		✗	✗	<b>JXC-W1</b>	

1) Un contrôleur vierge est un contrôleur sur lequel le client peut écrire les données de l'actionneur avec lequel il peut être combiné et utilisé.

Reportez-vous au catalogue de chaque série de contrôleur/pilote pour plus d'informations.

2) 2 points de fin de course plus 12 points intermédiaires.

3) Protocole de communication : EtherNet/IP™

4) Protocoles de communication : EtherCAT®, EtherNet/IP™, PROFINET, DeviceNet™, IO-Link.

● Article stocké, consulter notre service commercial pour valider les variantes disponibles  
 Les articles en stock et les caractéristiques des produits peuvent être modifiés sans notification préalable.

## Contrôleurs servomoteur VCA

	Moteur compatible	Méthode de contrôle	Codeur compatible		STO	Logiciel de paramétrage/ pilotage
			Type	Résolution		
Impulsion/Positionnement 100/200/400 W (100/200 VCA) <b>LECSA</b> ● 	Servomoteur CA	Positionnement (max. 7 points ou 7 programmes) et entrée d'impulsion	Incrémental	131072 (17-bit)	✗	Signal I/O numérique ou entrée d'impulsion (Logiciel de configuration MR Configurator2™)
CC-Link 100/200/400 W (100/200 VCA) <b>LECSA</b>		Positionnement (max. 255 points) et entrée directe réseau (CC-Link)	Incrémental ou Absolu	262144 (18-bit)	✗	API (Unité maîtresse CC-Link) (Logiciel de configuration MR Configurator2™)
SSCNET III 100/200/400/750 W (100/200 VCA) <b>LECSS</b>		Entrée directe réseau (SSCNET III) <sup>1)</sup>			✗	API (Unité de positionnement/ Contrôleur de moteur) (Logiciel de configuration MR Configurator2™)
Impulsion 100/200/400 W (100/200 VCA) <b>LECSB-T</b>		Positionnement (max. 256 points ou 256 programmes) et entrée d'impulsion			✓	Signal I/O numérique ou entrée d'impulsion (Logiciel de configuration MR Configurator2™)
SSCNET III/H 100/200/400 W (200 VCA) <b>LECSS-T</b> ● 		Entrée directe réseau (SSCNET III/H) <sup>1)2)</sup>	Incrémental ou Absolu	4194304 (22-bit)	✓	API (Unité de positionnement/ Contrôleur de moteur) (Logiciel de configuration MR Configurator2™)
Com.série 100/200/400/750 W (200 VCA) <b>LECSN-T</b> ● 		Ethercat, Profinet, Ethernet IP			✓	
MECHATROLINK-II 100/200/400 W (200 VCA) <b>LECYM</b> ● 		Entrée directe réseau (MECHATROLINK-II) <sub>2)</sub>	Incrémental ou Absolu	1048576 (20-bit)	✓	API (Unité de positionnement/ Contrôleur de moteur) (logiciel de configuration – SigmaWin+™)
MECHATROLINK-III 100/200/400 W (200 VCA) <b>LECYU</b> ● 		Entrée directe réseau (MECHATROLINK-III) <sub>2)</sub>			✓	
Com.série 100/200/400/750 W (200 VCA) <b>LECYU/SGDV</b> ● 		Ethercat, Profinet, Canopen, Devicenet Powerlink			✓	

1) Communication optique haut débit

2) Fonction de sécurité STO (Safe Torque Off - Absence sûre du couple) disponible.

## Boîtier de commande pour contrôleur VCC

### Série LEC-T1



- Lecture et écriture des paramètres par un boîtier de commande
- Un simple écran sans défilement facilite le réglage et l'utilisation :
- Easy mode : Facilité de réglage et d'utilisation
- Normal mode : Réglage détaillé des paramètres

Référence	Commandes	Longueur de câble [m]	Indice de protection (hors connectique)	Masse [g]	Contrôleurs compatibles
<b>LEC-T1-3EGS</b> ●	Interrupteur de marche et arrêt d'urgence	3	IP64	350 (hors câble)	<b>JXC61, LECA6, LECPA, JXC91/E1/P1/D1/L1</b> <sup>1)</sup>

1) JXC91/E1/P1/D1/L1 via câble de conversion

## Contrôleur avec entrée de données de positionnement

Série JXC61/LECA6



JXC61  
Moteur pas à pas (24Vcc)



LECA6  
Servomoteur (24Vcc)

- Deux types : pour moteur pas à pas (JXC61) et servomoteur (LECA6)
- JXC61 compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEL, LEM, LEY/LEYG, LES, LEP, LER, LEH.
- LECA6 compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEY/LEYG, LES
- 64 points de positionnement
- JXC61 compatible avec les codeurs version Incrementale et absolue
- Logiciel ou boîtier de commande pour la programmation des paramètres

## Contrôleur sans programmation

Série LECP1



- Compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEL, LEM, LEY/LEYG, LES, LEP, LER, LEH
- 14 points de positionnement
- Vitesse et accélération : Réglage 16 niveaux via les sélecteurs manuels
- Aucun logiciel à mettre en marche (paramétrage par panneau de commande).

## Contrôleur sans programmation, avec apprentissage de la course

Série LECP2



- Spécialisé pour la série LEM
- 14 points de positionnement : 2 points de fin de course + 12 points de positionnement intermédiaire
- Vitesse et accélération : Réglage 16 niveaux via les sélecteurs manuels
- Aucun logiciel à mettre en marche (paramétrage par panneau de commande).

## Contrôleur à entrées impulsionnelles

Série LECPA



- Compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEY/LEYG, LES, LEP, LER, LEH
- Contrôleur utilisant des entrées impulsionnelles pour permettre le positionnement en toute position
- Logiciel ou boîtier de commande pour le paramétrage des données.

## Contrôleur compatible protocole de communication pour moteur pas à pas

Série JXC91/E1/P1/D1/L1



JXC91

EtherNet/IP



JXCE1

EtherCAT



JXCP1

PROFINET



JXCD1

DeviceNet



JXCL1

IO-Link



- Compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEY/LEYG, LES, LEP, LER, LEH, LEL, LEM
- Commande directe via un bus de terrain ou un réseau Ethernet industriel :
  - Communication haute vitesse 10/100 Mbps pour JXC91/E1/P1, jusqu'à 500 kbps pour JXCD1, 230.4 kbps pour JXCL1
  - Opération en temps réel.
- Connexion à deux ports, IN et OUT, permettant une topologie linéaire ou Device Level Ring - DLR, (n'est pas apte pour JXCL1 ni pour JXCD1) :
  - Câblage réduit
  - Bonne récupération après déconnexion
  - Facilité d'identification du point de déconnexion
- Modèle compatible IO-Link, JXCL1 :
  - Contrôle supérieur des applications
  - Rentable : plug & play, coûts minimum de matériel et de programmation
  - Communication intégrale, des capteurs aux actionneurs
  - Immunité aux parasites
- Logiciel ou boîtier de commande pour le paramétrage des données.
- Compatible avec les codeurs version incrémentale ou absolue

## Contrôleur simplifié pour moteur pas à pas multi-axes

Série JXC54/64



- Compatible avec les séries d'actionneurs : LEY :
- Permet de gérer jusqu'à 4 axes
- Nombre de position limité à 2 par axe
- Opération de positionnement ou de gestion d'effort
- 10 niveaux de réglage de la vitesse
- Câblage et utilisation simplifiés
- Encombrement et masse réduits

## Contrôleur de moteur pas à pas multi-axes

Série JXC73/83/92/93



- Compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEY/LEYG, LES, LEP, LER, LEH
- Entrée des données de positionnement avec 2048 points maximum :
  - Instructions de coordonnées par la position absolue/relative
  - Opération de positionnement/ gestion d'effort
- Approximation à l'interpolation linéaire et circulaire pour les axes XYZ et XY respectivement
- Fonctionnement direct jusqu'à 4 actionneurs électriques avec un seul contrôleur pour un ou plusieurs axes :
  - JXC92 :
    - Le fonctionnement à 3 axes peut être paramétré collectivement en une seule étape.
    - Contrôle du réglage de la vitesse 3 axes
  - JXC73/83/93 :
    - Le fonctionnement à 4 axes peut être paramétré collectivement en une seule étape.
    - Contrôle du réglage de la vitesse 4 axes
- Logiciel ou boîtier de commande pour le paramétrage des données (pas de boîtier de commande pour JXC92 et JXC93)



JXC73/83

Type E/S parallèle



JXC92

EtherNet/IP



JXC93

EtherNet/IP

## Contrôleurs servomoteur CA

### Série LECS



LECSA  
7 Pos./Progr.



LECSB  
Modèle à entrées  
impulsionnelles



LECSB  
CC-Link V2



LECSB  
SSCNET III



LECSB-T  
255 Pos./Progr.



LECSN-T  
EtherCAT  
EtherNet/IP  
PROFINET



LECSN-T  
SSCNET III/H

- Compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEJ, LEY/LEYG
- Avec fonction de réglage d'affichage

#### Série LECSA – Modèle à entrée d'impulsion ou table de points ou mode programme, pour codeur incrémental

- Modèle à positionnement, jusqu'à 7 points ou 7 programmes de positionnement par table de positions

#### Série LECSB-T – Selon paramétrage : Modèle à entrée d'impulsion ou table de points ou mode programme, modèle à codeur incrémental ou absolu

- Modèle à positionnement, jusqu'à 255 points ou 255 programmes de positionnement par table de positions
- Avec fonction STO- Safety torque off (absence sûre de couple, fonctionnement conforme à IEC61800-5-2)

#### Série LECSB – Modèle à entrée directe CC-link, modèle à codeur incrémental ou absolu

- Idéal pour le positionnement multipoints, possibilité de régler les données de positionnement/données/vitesse, et le démarrage/arrêt de fonctionnement

#### Série LECSB – Modèle SSCNET III, modèle à codeur incrémental ou absolu

- Optimum pour l'interpolation, et avec une résistance aux parasites renforcée grâce à l'utilisation de la fibre optique pour la communication

#### Série LECSB-T – Modèle SSCNET III/H, modèle à codeur incrémental ou absolu

- Protocole de communication optique avec fonction STO-Safe Torque Off - Absence sûre du couple – (selon IEC61800-5-2)

#### Série LECSN-T – Modèle MRJ4, modèle à codeur incrémental ou absolu

- Protocole de communication au choix : Ethercat, Ethernet IP ou Profinet

## Contrôleur servomoteur CA, compatible MECHATROLINK et communication série



Série LECY



LECYM

MECHATROLINK - II



LECYU

MECHATROLINK - III



LECYU - SGD



- Compatible avec les séries d'actionneurs : LEF, LEJ, LEY/LEYG
- Contrôle de position, de vitesse ou de couple possible
- STO – Safe Torque Off - Absence sûre du couple – fonctionnement conforme à IEC61800-5-2
- Câble du frein intégré avec le câble moteur.

### Série LECYM – Modèle MECHATROLINK-II

- Nombre de contrôleurs connectables : 30 unités
- Vitesse de communication maximum 10 Mbps, cycle de communication minimum 250 µs.

### Série LECYU – Modèle MECHATROLINK-III

- Nombre de contrôleurs connectables : 62 unités
- Vitesse de communication maximum 100 Mbps, cycle de communication minimum 125 µs.

### Série LECYU – Modèle SGD

- Protocole de communication au choix : Ethercat, Profinet, Canopen, Powerlink ou DeviceNet

## Passerelle compatible bus de terrain

Série LEC-G



LEC-GEN1

EtherNet/IP



LEC-GPR1

PROFINET



LEC-GDN1

DeviceNet



LEC-GMJ2

CC-Link V2

- Permet la connexion des contrôleurs LECA6 aux réseaux bus de terrain :
  - Les contrôleurs LEC sont traités depuis l'API via la passerelle LEC-G
  - Il est possible de connecter jusqu'à 12 contrôleurs via la communication en série RS485.
- Actionneurs compatibles : LEF, LEY/LEYG, LES, LEP, LER, LEH, LEL, LEM
- Deux modes de fonctionnement :
  - Mode d'entrée des données de positionnement – l'actionneur utilise les données préétablies de positionnement du contrôleur (E/S parallèle)
  - Mode d'entrée des données numériques – l'actionneur utilise des valeurs telles que la position et la vitesse, qui sont envoyées directement depuis l'API.

## Contrôleur pour table linéaire miniature

Série LATCA



- Contrôle direct et à distance de la table LAT3
- 3 types de signal d'entrée avec lesquels travailler :
  - Entrée des données de positionnement : I/O pour général, avec 15 données de positionnement et 6/4 I/O parallèle
  - Entrée d'impulsion : Avec 4 données de positionnement et 6/4 I/O parallèle
  - Entrée en série (basée sur l'entrée des données de positionnement) : permet la connexion en série de jusqu'à 16 contrôleurs via RS485
- Calcul automatique de la vitesse, de l'accélération et de la décélération avec la méthode d'entrée du temps de cycle

Moteur compatible	Méthode de fonctionnement	Entrées/sorties parallèles	Méthode de réglage de la position et de la vitesse	Modèle de codeur compatible
Moteur linéaire de type magnétique mobile	Entrée des données de positionnement	6 entrées/4 sorties	Logiciel	Incrémental
	Entrée d'impulsion		Impulsion entrée	
	Entrée en série		Logiciel or données entrées	

## Contrôleur directionnel pour vérin électrique

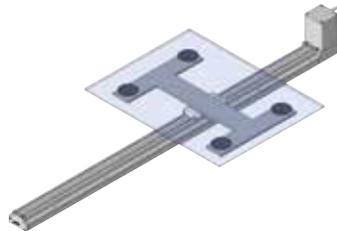
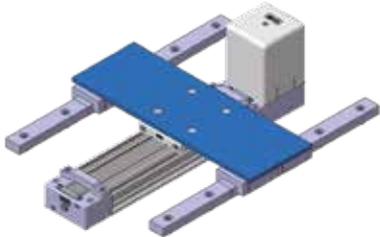
Série LC3F2



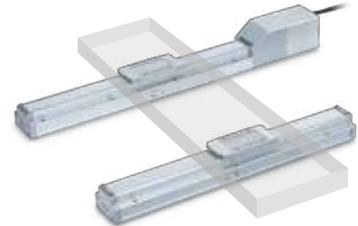
- Actionneur électrique applicable: LZ.
- La course peut être commandée avec des signaux ON / OFF.
- Contrôler la course avec seulement des signaux TOR.
- Option de réglage de l'effort disponible.
- Contrôler avec seulement 3 entrées.
- Possibilité de fonctionnement manuel.

## Applications génériques

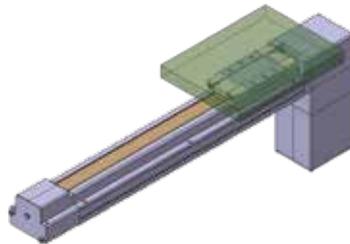
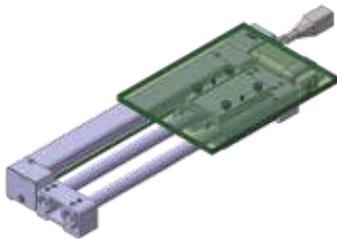
Transfert de charge et de décharge de pièces



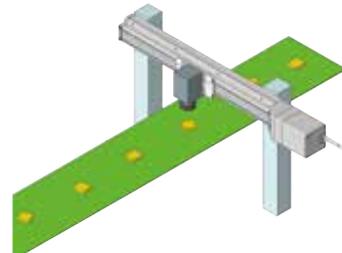
Support de pièces avec un porte-à-faux significatif



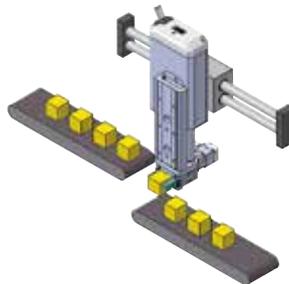
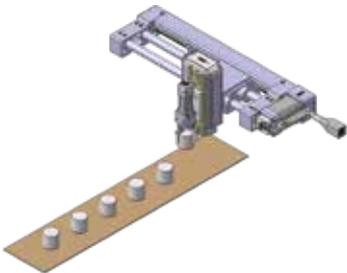
Transfert de charge et de décharge de pièces – pas d'interférence avec la pièce



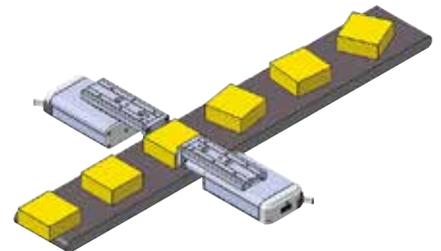
Positionnement précis des pièces



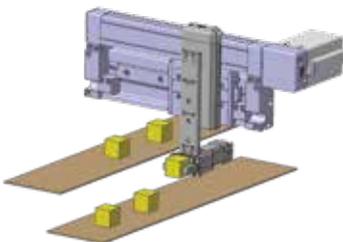
Prise et pose



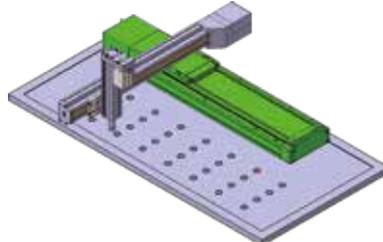
Positionnement de palettes sur un convoyeur



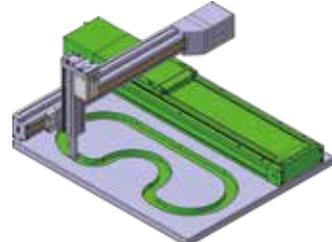
Prise et pose – espaces restreints



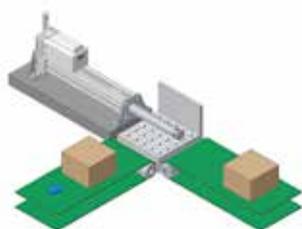
Prise et pose – interpolation linéaire ou en arc



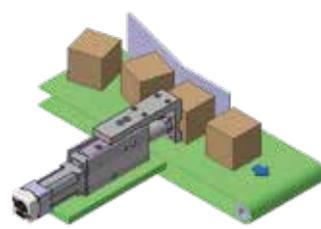
Distribution d'adhésif, trajectoire à vitesse élevée



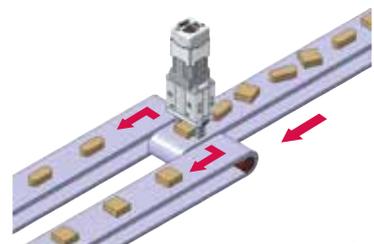
Distribution



Alignement

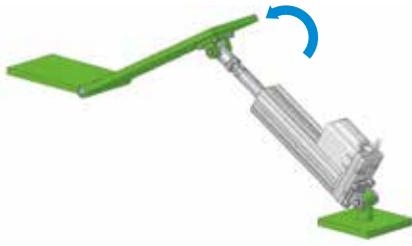


Alignement et sélection de pièces défilant au hasard – identification de pièces avec des dimensions différentes



## Applications génériques

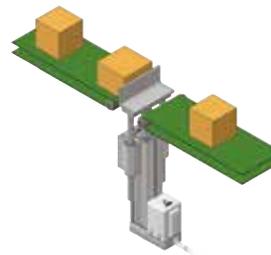
Rotation



Fixer par pression



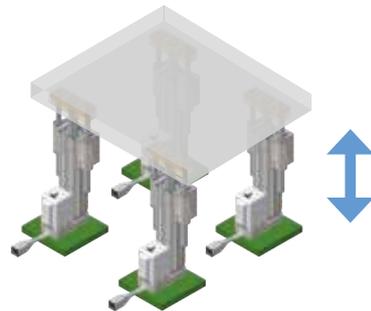
Manipulateur d'arrêt



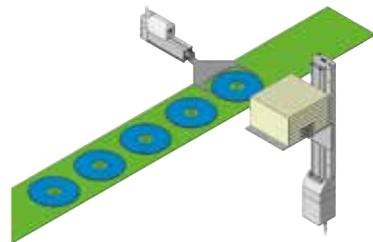
Élévateur



Élévateur de charge verticale – mouvement de quatre actionneurs électriques



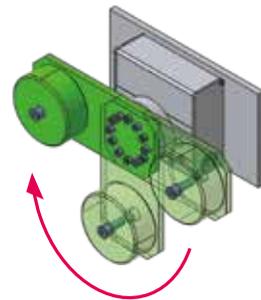
Transfert vertical



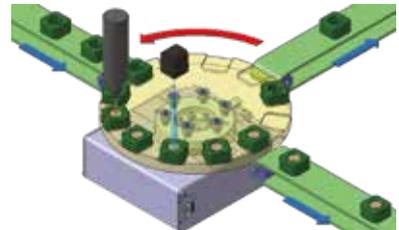
Transfert par rotation – contrôle de position



Transfert vertical – contrôle de la vitesse, aucune modification de vitesse en raison de la variation de charge

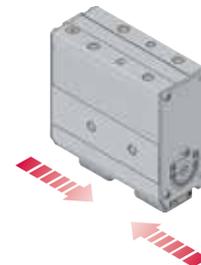
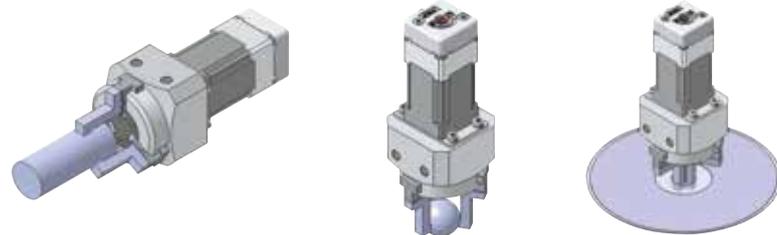


Caractéristique de rotation continue – angle de rotation de 360°



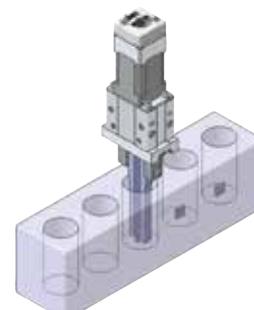
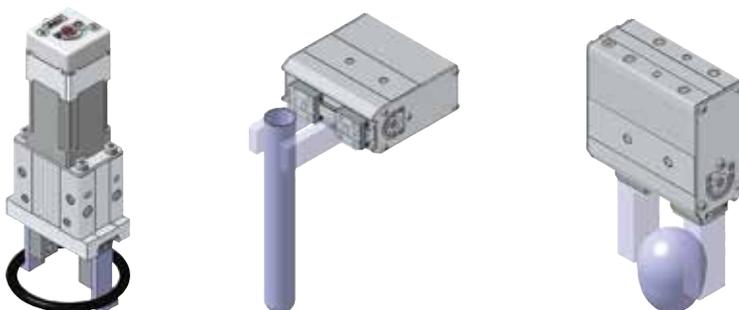
Préhension de pièces cylindriques et sphériques – contrôle de la vitesse et de la force de préhension

Toucher léger / haute fréquence – positionnement et contrôle de la vitesse, course minimum



Préhension d'objets qui se déforment ou s'abîment facilement

Préhension dans des espaces étroits – positionnement



## La formation pensée pour vous par SMC

En tant que leader et expert mondial en solutions d'automatisation, c'est naturellement que SMC partage ses outils et ses connaissances qui l'ont conduit tout au long de sa réussite industrielle.

## Une offre formation abordée comme un industriel

- Définition des besoins opérationnels et des indicateurs de performance
- Prise en compte des contraintes de l'entreprise (calendrier, ressources, disponibilités)
- Organisation qualité
- Formation en situation professionnelle (travaux pratiques, étude de cas, projets...)
- Processus d'évaluation de l'action en continu (à chaud, à froid)

## Des contenus pour toutes les entreprises et tous les publics :

- Automatismes, pneumatique, électrotechnique, maintenance, écoconception, formation produits...

Des parcours spécifiques adaptés à votre métier

- Bureau d'études, fabricants machines
- Production
- Maintenance

Des solutions packagées et personnalisables à la demande

- Inclus : Support pédagogique complet, formation des formateurs, matériel didactique
- Exemples de sujets traités : Démarche TPM, Maintenance 1<sup>er</sup> niveau, Opérateur de production à Gestionnaire d'équipements.



## Une démarche pédagogique maîtrisée comme un expert de la formation

- Audit de la situation initiale (évaluation des acquis, test de positionnement)
- Proposition de parcours (contenu, calendrier, moyens, budget)
- Personnalisation et construction de supports spécifiques
- Accompagnement administratif

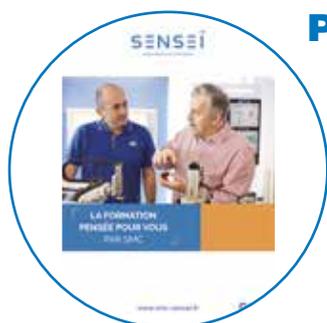
## Et sur toute la France !

Chez vous ou à proximité durant nos sessions interentreprises



## Pour plus d'infos

Demandez la plaquette «La formation pensée pour vous par SMC» ou contactez votre conseiller commercial SMC



Centre de formation enregistré sous le numéro : 11770360777 (cet enregistrement ne vaut pas agrément de l'État Circulaire DGEFP n° 2011-01 du 06/01/2011)

# Assistance mise en route

## Forfait d'assistance à la mise en route de matériel ou composant SMC

Pour qu'un produit donne entière satisfaction, il faut s'assurer que sa mise en route se fasse dans de bonnes conditions



## Vous ne disposez pas de l'expertise technique nécessaire ?

**Nous proposons l'intervention d'un de nos techniciens sur site :**

- Contrôle de l'application, du câblage électrique, pneumatique et fluide conformément aux préconisations SMC
- Contrôle et ajustement des paramètres matériel (communication, démarrage à distance...)
- Analyse du résultat et proposition d'amélioration

## Pour plus d'infos

Contactez votre conseiller commercial SMC

## Quels sont les produits concernés ?

**L'ensemble des produits de la gamme SMC peut bénéficier du service d'assistance à la mise en route :**

- Axes électriques
- Ilots d'électrodistributeurs en bus de terrain
- Thermo-chillers ( régulateurs de températures )
- Coffrets électropneumatiques
- Positionneurs électropneumatiques
- Ioniseurs ...

# Logiciel de sélection et outils en ligne

## Logiciel de sélection du produit

- ▶ Sélectionne et calcule la performance de nos solutions électriques. Notre logiciel ne vous aide pas seulement à choisir un actionneur électrique ou des pinces, mais il calcule également pour vous leur performance dans différentes conditions de travail.
- ▶ Le sélecteur vous permet sans effort de confirmer une opération optimale, de manière à ce que vous soyez assuré que votre application fonctionnera bien.
- ▶ Les documents qui sont disponibles sur notre site internet : les plans 3D, les manuels opérateurs, les fichiers de configuration et logiciel de réécriture.



## Outils en ligne

- ▶ Consultez-les et vous verrez la facilité de définition et de mise en œuvre de nos solutions d'axe électrique.
- ▶ Facile d'utilisation, notre logiciel de définition vous permet un résultat précis et vous offre la possibilité de compléter votre dossier technique.

## Prêt à vous lancer ?

- ▶ Visitez notre page et commencez vos calculs sur [www.smc.eu/fr-fr](http://www.smc.eu/fr-fr)

## Pour plus d'informations

Consulter notre site pour obtenir :

- ▶ Les documentations techniques individuelles
- ▶ Les manuels opérateurs
- ▶ Les fichiers de configuration
- ▶ Les outils de réglage et de paramétrage







Expertise – Passion – Automation

**SMC France**

1, boulevard de Strasbourg - Parc Gustave Eiffel,  
Bussy-Saint-Georges  
77607 Marne la Vallée - Cedex 03  
Tél. : 01 64 76 10 00

[www.smc-france.fr](http://www.smc-france.fr)

