

# Driver de servomotor AC



Tensión de alimentación [V]  
200 a 240 VAC

Potencia del motor [W]  
100/200/400

- Protocolo de buses de campo aplicable: **SSCNET III/H** (Comunicación óptica de alta velocidad, máx. velocidad de comunicación bidireccional: 150 Mbps)
- Velocidad de comunicación bidireccional: **3 veces**



## ● Los productos SSCNET III/H y SSCNET III son compatibles.

Los productos compatibles con SSCNET III/H se pueden añadir a los sistemas SSCNET III existentes para ampliar el sistema.

No se requiere el reensamblaje del sistema (nueva instalación de PLC maestra).

\* Observe que la velocidad de comunicación es la misma que la de SSCNET III (50 Mbps).

### ■ Velocidad de comunicación: 50 Mbps

Controladores compatibles con SSCNET III/H  
Controladores compatibles con SSCNET III



- Mejorada resistencia al ruido
- Función de seguridad STO (Safe Torque Off) disponible
- Encoder de control: Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)

## Actuadores compatibles

### Modelo sin vástago

Accionamiento por husillo a bolas  
Serie LEFS

Compatible con sala limpia  
Compatible con batería secundaria



Tamaño	Carga máx. de trabajo [kg]	Carrera [mm]
25	20	Hasta 600
32	45	Hasta 800
40	60	Hasta 1000

Accionamiento por correa  
Serie LEFB



Tamaño	Carga máx. de trabajo [kg]	Carrera [mm]
25	5	Hasta 2000
32	15	Hasta 2500
40	25	Hasta 3000

### Modelo sin vástago de alta rigidez

Accionamiento por husillo a bolas  
Serie LEJS

Compatible con sala limpia  
Compatible con batería secundaria



Tamaño	Carga máx. de trabajo [kg]	Carrera [mm]
40	55	Hasta 1200
63	85	Hasta 1500

Accionamiento por correa  
Serie LEJB



Tamaño	Carga máx. de trabajo [kg]	Carrera [mm]
40	20	Hasta 2000
63	30	Hasta 3000

### Modelo con vástago

Modelo básico  
Serie LEY

Compatible con batería secundaria  
Especificación a prueba de polvos (IP65)



Tamaño	Fuerza de empuje [N]	Carrera [mm]
25	485	Hasta 400
32	588	Hasta 500
63	3343	Hasta 800

Modelo de motor en línea  
Serie LEY□D

Compatible con batería secundaria  
Especificación a prueba de polvos (IP65)



Tamaño	Fuerza de empuje [N]	Carrera [mm]
25	485	Hasta 400
32	736	Hasta 500
63	1910	Hasta 800

Modelo con vástago guía  
Serie LEYG



Tamaño	Fuerza de empuje [N]	Carrera [mm]
25	485	Hasta 300
32	588	

Modelo con vástago guía/  
Modelo de motor en línea  
Serie LEY□D



Tamaño	Fuerza de empuje [N]	Carrera [mm]
25	485	Hasta 300
32	736	

# Serie LECSS-T



Compatible con encoder absoluto Serie LECSS-T



### Suministrado por el cliente

#### Alimentación

Monofásica 200 a 240 VCA (50/60 Hz)  
Trifásica 200 a 240 VCA (50/60 Hz)

○ Opción **Regeneración opcional**  
Ref.: LEC-MR-RB-□

#### ● Cable del motor **Página 24**

Cable estándar	Cable robótico
LE-CSM-S□□	LE-CSM-R□□

#### ● Cable de bloqueo **Página 24**

Cable estándar	Cable robótico
LE-CSB-S□□	LE-CSB-R□□

● Conector del motor **Página 22**  
(Accesorio)

● Circuito de control **Página 22**  
Conector de alimentación  
(Accesorio)

● Circuito principal **Página 22**  
Conector de alimentación  
(Accesorio)

### Driver



○ Opción

**Software de configuración** **Página 25\***  
(MR Configurator2™)  
Ref.: LEC-MRC2E



PC

● Cable USB **Página 26**  
Ref.: LEC-MR-J3USB

○ Opción  
● Conector E/S **Página 24**  
Ref.: LE-CSNS

○ Opción  
● Cable STO (3 m) **Página 26**  
Ref.: LEC-MR-D05UDL3M

○ Opción **Página 24**  
● SSCNET III  
Cable óptico  
Ref.: LE-CSS-□

● Batería (Accesorio) **Página 26**  
Ref.: (LEC-MR-BAT6V1SET)

● Cable de encoder **Página 24**

Cable estándar	Cable robótico
LE-CSE-S□□	LE-CSE-R□□

### Suministrado por el cliente

#### PLC

(Unidad de posicionamiento/Controlador de movimiento)

**Alimentación  
para señal E/S  
24 VCC**



### Actuador eléctrico **Páginas 3, 5, 7, 15**

Modelo con vástago  
Serie LEY



Modelo con vástago guía  
Serie LEYG



Modelo sin vástago  
Serie LEF



Modelo sin vástago  
de alta rigidez  
Serie LEJ



\* El modelo LECSS2-T□ no se puede usar con el software de configuración LEC-MR-SETUP221□.

# INDEX



## Driver de servomotor AC compatible



○ **Actuador eléctrico / Tipo deslizante, accionamiento por husillo a bolas**  
**Serie LEFS** Compatible con sala limpia Compatible con batería secundaria

Forma de pedido ..... Página 3



○ **Actuador eléctrico / Tipo deslizante, accionamiento por correa**  
**Serie LEFB**

Forma de pedido ..... Página 4



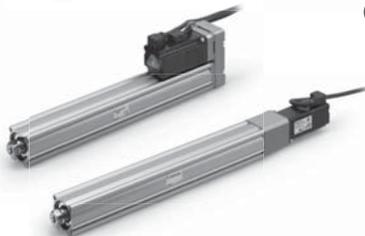
○ **Actuador eléctrico / Modelo deslizante de alta rigidez, accionamiento por husillo a bolas**  
**Serie LEJS** Compatible con sala limpia Compatible con batería secundaria

Forma de pedido ..... Página 5



○ **Actuador eléctrico / Modelo deslizante de alta rigidez, accionamiento por correa**  
**Serie LEJB**

Forma de pedido ..... Página 6



○ **Actuador eléctrico / Modelo con vástago**  
**Serie LEY** Compatible con batería secundaria Especificación a prueba de polvo/goteo (IP65)

Forma de pedido ..... Página 7

Gráfica de conversión de fuerza ..... Página 9

Características técnicas ..... Página 10

Dimensiones ..... Página 12



○ **Actuador eléctrico / Modelo con vástago guía**  
**Serie LEYG**

Forma de pedido ..... Página 15

Gráfica de conversión de fuerza ..... Página 17

Características técnicas ..... Página 18

Dimensiones ..... Página 19



○ **Driver de servomotor AC**  
**Serie LECSS-T**

Forma de pedido ..... Página 21

Dimensiones ..... Página 21

Características técnicas ..... Página 22

Ejemplo de cableado de alimentación ..... Página 22

Ejemplo de cableado de señal de control ..... Página 23

Opciones ..... Página 24

LEFS/LEFB

LEJS/LEJB

LEY

LEYG

LECSS-T

# Actuador eléctrico/Modelo sin vástago

Accionamiento por husillo a bolas

Servomotor AC



RoHS

# Serie LEFS

LEFS25, 32, 40

Se han realizado cambios en la Forma de pedido. Consulte el catálogo WEB para obtener más detalles.

Compatible con sala limpia Compatible con batería secundaria

Consulte SMC para detalles.



## Forma de pedido

LEFS **32** **R** **T7** **B** - **200** **B** - **S** **5** **S2** **□**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

### 1 Tamaño

25
32
40

### 2 Posición de montaje del motor

—	En línea
R	Paralelo en el lado derecho
L	Paralelo en el lado izquierdo

### 3 Tipo de motor \*1

Símbolo	Modelo	Salida [W]	Tamaño de actuador	Driver compatible
T6	Servomotor AC (Encoder absoluto)	100	25	LECSS2-T5
T7		200	32	LECSS2-T7
T8		400	40	LECSS2-T8

\*1 Para el motor tipo T6, el sufijo de referencia del driver compatible es T5.

### 4 Paso [mm]

Símbolo	LEFS25	LEFS32	LEFS40
H	20	24	30
A	12	16	20
B	6	8	10

### 5 Carrera [mm] \*2

50	50
a	a
1000	1000

\*2 Véase la tabla de carreras aplicables.

### 7 Tipo de cable \*4, \*6

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

\*4 Se incluyen los cables del motor y del encoder. (El cable de bloqueo también se incluye cuando se selecciona la opción de motor con bloqueo.)

### 8 Longitud de cable [m] \*5, \*6

—	Sin cable
2	2
5	5
A	10

\*5 La longitud de los cables del encoder, del motor y de bloqueo es la misma.

### 9 Tipo de driver \*6

	Driver compatible	Tensión de alimentación [V]
—	Sin driver	—
S2	LECSS2-T□	200 a 240

\*6 Cuando se selecciona el modelo de driver, se incluye el cable. Seleccione el modelo de cable y su longitud.

Ejemplo)  
S2S2: Cable estándar (2 m) + driver (LECSS2)  
S2 : Cable estándar (2 m)  
— : Sin cable ni driver

### 6 Opción de motor

—	Sin opciones
B	Con bloqueo

### 10 Conector E/S

—	Sin conector
H	Con conector

## Tabla de carreras aplicables \*3

●: Estándar

Modelo \ Carrera [mm]	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	Rango de carreras que se pueden fabricar [mm]
LEFS25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	—	—	—	50 a 600
LEFS32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	50 a 800
LEFS40	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	150 a 1000

\*3 Consulte con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales se fabrican bajo demanda.

## Driver compatible

Modelo de driver	
Serie	LECSS-T
Red aplicable	SSCNET III/H
Encoder de control	Absoluto Encoder de 22 bits
Función de comunicación	Comunicación USB
Tensión de alimentación [V]	200 a 240 VAC (50/60 Hz)
Página de referencia	Página 21

# Actuador eléctrico/Modelo sin vástago

Accionamiento por correa **Servomotor AC**



# Serie **LEFB**

LEFB25, 32, 40

Se han realizado cambios en la Forma de pedido. Consulte el catálogo WEB para obtener más detalles.



## Forma de pedido

LEFB **32** **T7** **S** - **300** - **S** **2** **S2**

### 1 Tamaño

25
32
40

### 2 Posición de montaje del motor

—	Montaje superior
U	Montaje inferior

### 3 Tipo de motor \*

Símbolo	Modelo	Salida [W]	Tamaño de actuador	Driver compatible
T6	Servomotor AC (Encoder absoluto)	100	25	LECSS2-T5
T7		200	32	LECSS2-T7
T8		400	40	LECSS2-T8

\* Para el motor tipo T6, el sufixo de referencia del driver compatible es T5.

### 4 Paso [mm]

S	54
---	----

### 6 Opción de motor

—	Sin opciones
B	Con bloqueo

### 5 Carrera [mm]

300	300
a	a
3000	3000

\* Véase la tabla de carreras aplicables.

### 7 Tipo de cable \*1, \*2

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

\*1 Se incluyen los cables del motor y del encoder. (El cable de bloqueo también se incluye cuando se selecciona la opción de motor con bloqueo.)

\*2 La dirección de entrada de cable estándar es "(A) lado del eje". (Véanse más detalles en la pág. 24).

### 8 Longitud del cable [m]

—	Sin cable
2	2
5	5
A	10

\* La longitud de los cables del encoder, del motor y de bloqueo es la misma.

### 9 Tipo de driver \*

	Driver compatible	Tensión de alimentación [V]
—	Sin driver	—
S2	LECSS2-T□	200 a 240

\* Cuando se selecciona el modelo de driver, se incluye el cable. Seleccione el modelo de cable y su longitud.

Ejemplo)

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

S2 : Cable estándar (2 m)

— : Sin cable ni driver

### 10 Conector E/S

—	Sin conector
H	Con conector

### Tabla de carreras aplicables \*

●: Estándar/○: Bajo demanda

Carrera [mm]	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2500	3000
LEFB25	●	●	●	●	●	●	●	●	○	●	○	○	●	○	○	○	○	●	—	—
LEFB32	●	●	●	●	●	●	●	●	○	●	○	○	●	○	○	○	○	●	●	—
LEFB40	●	●	●	●	●	●	●	●	○	●	○	○	●	○	○	○	○	●	●	●

\* Contacte con SMC para carreras distintas a las mostradas arriba, ya que se fabrican bajo pedido.

### Driver compatible

Modelo de driver	
Serie	LECSS-T
Red aplicable	SSCNET III/H
Encoder de control	Encoder absoluto de 22 bits
Función de comunicación	Comunicación USB
Tensión de alimentación [V]	200 a 240 VAC (50/60 Hz)
Página de referencia	Página 21

# Actuador eléctrico / Modelo deslizante de alta rigidez

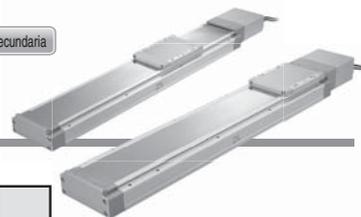
## Accionamiento por husillo a bolas Servomotor AC

# Serie LEJS

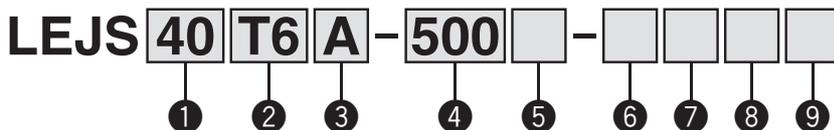
## LEJS40, 63

Se han realizado cambios en la Forma de pedido. Consulte el catálogo WEB para obtener más detalles.

Compatible con sala limpia Compatible con batería secundaria  
 Consulte SMC para detalles.



### Forma de pedido



#### 1 Tamaño

40
63

#### 2 Tipo de motor \*1

Símbolo	Modelo	Salida [W]	Tamaño de actuador	Driver compatible
T6	Servomotor AC (Encoder absoluto)	100	40	LECSS2-T5
T7		200	63	LECSS2-T7

\*1 Para el motor tipo T6, el sufijo de referencia del driver compatible es T5.

#### 3 Paso [mm]

Símbolo	LEJS40	LEJS63
H	24	30
A	16	20
B	8	10

#### 4 Carrera [mm] \*2

200
a
1500

\*2 Véase la tabla de carreras aplicables.

#### 6 Tipo de cable \*4, \*6

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

\*4 Se incluyen los cables del motor y del encoder. (El cable de bloqueo también se incluye cuando se selecciona la opción de motor con bloqueo.)

#### 7 Longitud de cable [m] \*5, \*6

—	Sin cable
2	2
5	5
A	10

\*5 La longitud de los cables del encoder, del motor y de bloqueo es la misma.

#### 8 Tipo de driver \*6

	Driver compatible	Tensión de alimentación [V]
—	Sin driver	—
S2	LECSS2-T□	200 a 240

\*6 Cuando se selecciona el modelo de driver, se incluye el cable. Seleccione el modelo de cable y su longitud.  
 Ejemplo)  
 S2S2: Cable estándar (2 m) + driver (LECSS2)  
 S2 : Cable estándar (2 m)  
 — : Sin cable ni driver

#### 5 Opción de motor

—	Sin opciones
B	Con bloqueo

#### 9 Conector E/S

—	Sin conector
H	Con conector

#### Tabla de carreras aplicables \*3

●: Estándar

Carrera [mm]	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500
LEJS40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—
LEJS63	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

\*3 Consulte con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales se fabrican bajo demanda.

#### Driver compatible

Modelo de driver	
Serie	LECSS-T
Red aplicable	SSCNET III/H
Encoder de control	Encoder absoluto de 22 bits
Función de comunicación	Comunicación USB
Tensión de alimentación [V]	200 a 240 VAC (50/60 Hz)
Página de referencia	Página 21

# Actuador eléctrico / Modelo deslizante de alta rigidez Accionamiento por correa

Servomotor AC



RoHS

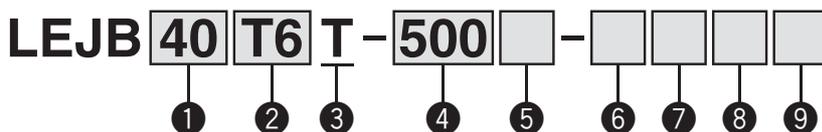
# Serie LEJB

## LEJB40, 63

Se han realizado cambios en la Forma de pedido. Consulte el catálogo WEB para obtener más detalles.



### Forma de pedido



#### 1 Tamaño

40
63

#### 2 Tipo de motor \*1

Símbolo	Modelo	Salida [W]	Tamaño de actuador	Driver compatible
T6	Servomotor AC (Encoder absoluto)	100	40	LECSS2-T5
T7		200	63	LECSS2-T7

\*1 Para el motor tipo T6, el sufijo de referencia del driver compatible es T5.

#### 3 Paso [mm]

Símbolo	LEJB40	LEJB63
T	27	42

#### 4 Carrera [mm] \*2

200
a
3000

\*2 Véase la tabla de carreras aplicables.

#### 6 Tipo de cable \*4, \*6

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

\*4 Se incluyen los cables del motor y del encoder. (El cable de bloqueo también se incluye cuando se selecciona la opción de motor con bloqueo.)

#### 7 Longitud de cable [m] \*5, \*6

—	Sin cable
2	2
5	5
A	10

\*5 La longitud de los cables del encoder, del motor y de bloqueo es la misma.

#### 8 Tipo de driver \*6

—	Driver compatible	Tensión de alimentación [V]
—	Sin driver	—
S2	LECSS2-T□	200 a 240

\*6 Cuando se selecciona el modelo de driver, se incluye el cable. Seleccione el modelo de cable y su longitud.

Ejemplo)

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

S2 : Cable estándar (2 m)

— : Sin cable ni driver

#### 5 Opción de motor

—	Sin opciones
B	Con bloqueo

#### 9 Conector E/S

—	Sin conector
H	Con conector

#### Tabla de carreras aplicables \*3

●: Estándar

Carrera [mm]	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000	3000
Modelo LEJB40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—
Modelo LEJB63	—	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●

\*3 Consulte con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales se fabrican bajo demanda.

#### Driver compatible

Modelo de driver	
Serie	LECSS-T
Red aplicable	SSCNET III/H
Encoder de control	Encoder absoluto de 22 bits
Función de comunicación	Comunicación USB
Tensión de alimentación [V]	200 a 240 VAC (50/60 Hz)
Página de referencia	Página 21

# Actuador eléctrico / Modelo con vástago

Servomotor AC



## Serie LEY LEY25, 32, 63

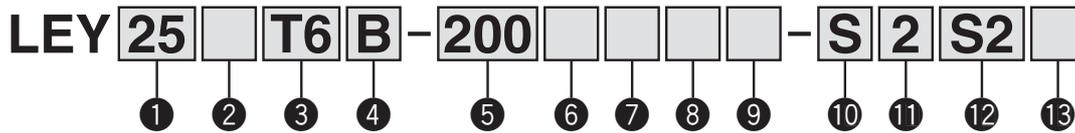
Se han realizado cambios en la Forma de pedido, la gráfica de conversión de fuerza, las características técnicas, el peso y las dimensiones. Consulte el catálogo WEB para obtener más detalles.

Compatible con batería secundaria

Especificación a prueba de polvo/goteo (IP65)

Consulte SMC para detalles.

### Forma de pedido



#### 1 Tamaño

25
32
63

#### 2 Posición de montaje del motor

—	Montaje superior
R	Paralelo en el lado derecho
L	Paralelo en el lado izquierdo
D	En línea

#### 3 Tipo de motor \*

Símbolo	Modelo	Salida [W]	Tamaño de actuador	Driver compatible
T6	Servomotor AC (Encoder absoluto)	100	25	LECSS2-T5
T7		200	32	LECSS2-T7
T8		400	63	LECSS2-T8

\* Para el motor tipo T6, el sufijo de referencia del driver compatible es T5.

#### 4 Paso [mm]

Símbolo	LEY25	LEY32 *1	LEY63
A	12	16 (20)	20
B	6	8 (10)	10
C	3	4 (5)	5
L	—	—	2.86 *2

\*1 Los valores mostrados entre ( ) corresponden al paso para los modelos con montaje superior y paralelo en el lado derecho/izquierdo. (Paso equivalente incluyendo una relación de poleas [1.25:1])

\*2 Sólo disponible para los modelos de montaje superior y paralelo en el lado derecho/izquierdo. (Paso equivalente incluyendo una relación de poleas [4:7])

#### 5 Carrera [mm]

30	30
a	a
800	800

\* Véase la tabla de carreras aplicables.

#### 6 A prueba de polvo/goteo (sólo disponible para LEY63)

Símbolo	LEY25/32	LEY63
—	Equivalente a IP4x	IP5x (especificación a prueba de polvo)
P	—	IP65 (especificación a prueba de polvo/goteo) / Con rosca del orificio de ventilación

\* Cuando use el modelo a prueba de polvo/goteo (IP65), monte correctamente el racor y el tubo en la rosca del orificio de ventilación y, a continuación, coloque el extremo del tubo en una zona no expuesta al polvo o el agua.

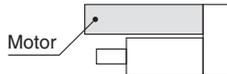
\* El racor y el tubo debe suministrarlos el cliente de forma independiente.

Seleccione [Díam. ext. del tubo aplicable: ø4 o más, Rosca de conexión: Rc1/8].

#### 7 Opción de motor

—	Sin opciones
B	Con bloqueo

\* Si se selecciona "Con bloqueo" para el modelo de montaje superior y el modelo paralelo en el lado derecho/izquierdo, el cuerpo del motor sobresaldrá del extremo del cuerpo para el tamaño 25 con carreras de 30 mm o inferiores. Compruebe las interferencias con las piezas de trabajo antes de seleccionar un modelo.



#### 8 Rosca en el extremo del vástago

—	Rosca hembra en extremo del vástago
M	Rosca macho en extremo del vástago (se incluye 1 tuerca del extremo del vástago).

#### 9 Montaje\*1

Símbolo	Modelo	Posición de montaje del motor	
		Superior/Paralelo	En línea
—	Extremos roscados (estándar)*2	●	●
U	Roscado en la parte inferior del cuerpo	●	●
L	Escuadra	●	—
F	Brida delantera*2	● *4	●
G	Brida trasera*2	● *5	—
D	Fijación oscilante hembra*3	●	—

\*1 La fijación de montaje se envía de fábrica, pero sin instalar.

\*2 Para montaje con voladizo horizontal con brida delantera, brida trasera y extremos roscados use el actuador dentro del siguiente rango de carreras.

· LEY25: 200 o menos · LEY32: 100 o menos · LEY63: 400 o menos

\*3 Para el montaje con fijación oscilante hembra, use el actuador dentro del siguiente límite de carrera.

· LEY25: 200 o menos · LEY32: 200 o menos · LEY63: 300 o menos

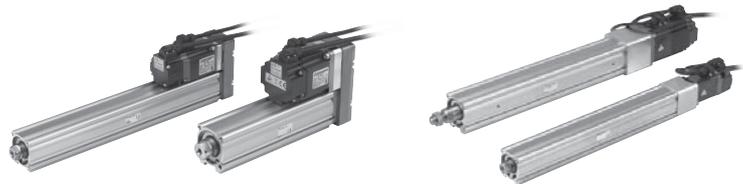
\*4 La brida delantera no está disponible para LEY25 con carreras 30 y la opción de motor "Con bloqueo".

\*5 La brida trasera no está disponible para LEY32/63.

#### Tabla de carreras aplicables

Modelo	Carrera [mm]											Rango de carreras que se pueden fabricar			
	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500		600	700	800
LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—	—	15 a 400
LEY32	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	20 a 500
LEY63	—	—	●	—	●	—	●	—	●	—	●	●	●	●	50 a 800

\* Contacte con SMC para la fabricación de carreras intermedias.



Posición de montaje del motor: Superior/Paralelo

Posición de montaje del motor: En línea

LEFS/LEFB

LEJS/LEJB

LEY

LEYG

LECSS-T

## 10 Tipo de cable

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

## 11 Longitud del cable [m]

—	Sin cable
2	2
5	5
A	10

## 12 Tipo de driver

	Driver compatible	Tensión de alimentación [V]
—	Sin driver	—
S2	LECSS2-T□	200 a 240

\* Cuando se selecciona el modelo de driver, se incluye el cable. Seleccione el modelo de cable y su longitud.

Ejemplo)

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

S2 : Cable estándar (2 m)

— : Sin cable ni driver

## 13 Conector E/S

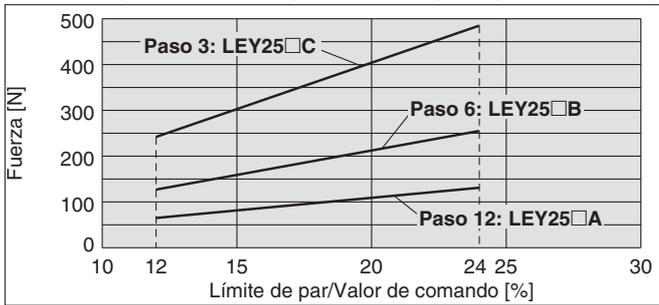
—	Sin conector
H	Con conector

## Driver compatible

Modelo de driver	 
Serie	LECSS-T
Red aplicable	SSCNET III/H
Encoder de control	Encoder absoluto de 22 bits
Función de comunicación	Comunicación USB
Tensión de alimentación [V]	200 a 240 VAC (50/60 Hz)
Página de referencia	Página 21

## Gráfica de conversión de fuerza (Guía)

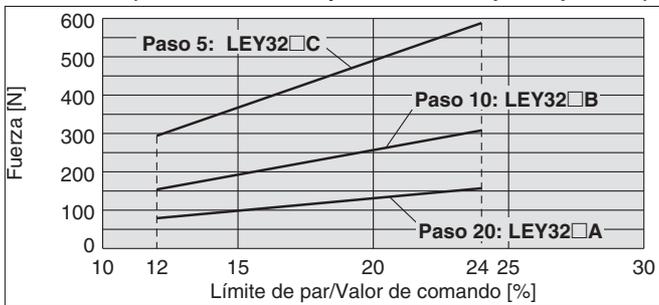
### LEY25□T6 (Posición de montaje del motor: Superior/paralelo, en línea)



Límite de par/Valor de comando [%]	Factor de trabajo [%]	Tiempo de empuje continuo [minutos]
20 o menos	100	—
24	100 (60)	— (1.5)

\* Los valores entre ( ) corresponden a un driver colocado muy próximo.

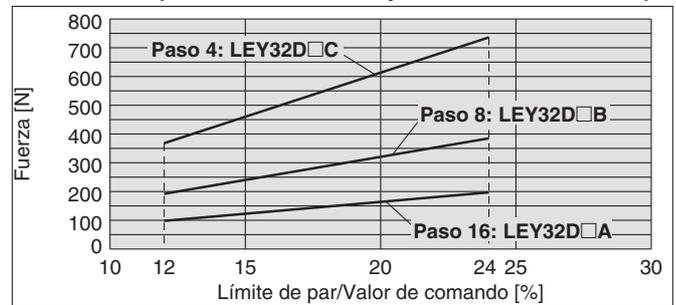
### LEY32□T7 (Posición de montaje del motor: Superior/paralelo)



Límite de par/Valor de comando [%]	Factor de trabajo [%]	Tiempo de empuje continuo [minutos]
20 o menos	100	—
24	100 (60)	— (1.5)

\* Los valores entre ( ) corresponden a un driver colocado muy próximo.

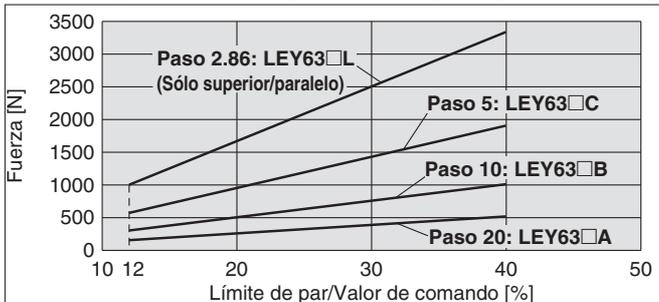
### LEY32DT7 (Posición de montaje del motor: En línea)



Límite de par/Valor de comando [%]	Factor de trabajo [%]	Tiempo de empuje continuo [minutos]
20 o menos	100	—
24	100 (60)	— (1.5)

\* Los valores entre ( ) corresponden a un driver colocado muy próximo.

### LEY63□T8 (Posición de montaje del motor: Superior/paralelo, en línea)



Límite de par/Valor de comando [%]	Factor de trabajo [%]	Tiempo de empuje continuo [minutos]
20 o menos	100	—
24	100 (60)	— (1.5)
32	50 (30)	1.5 (0.5)
40	30 (20)	0.5 (0.16)

\* Los valores entre ( ) corresponden a un driver colocado muy próximo.

## Características técnicas

Modelo		LEY25 (Superior/Paralelo)/LEY25D (En línea)						LEY32 (Superior/Paralelo)						LEY32D (En línea)							
Características técnicas del actuador	Carrera [mm] <sup>Nota 1)</sup>	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400						30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500						30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500							
	Carga de trabajo [kg]	Horizontal <sup>Nota 2)</sup>	18	50	50	30	60	60	30	60	60	30	60	60	30	60	60	30	60	60	
		Vertical	8	16	30	9	19	37	12	24	46	12	24	46	12	24	46	12	24	46	
	Fuerza de empuje [N] <sup>Nota 3)</sup> (Valor de ajuste: 12 a 24%)		65 a 131	127 a 255	242 a 485	79 a 157	154 a 308	294 a 588	98 a 197	192 a 385	368 a 736	98 a 197	192 a 385	368 a 736	98 a 197	192 a 385	368 a 736	98 a 197	192 a 385	368 a 736	
	Máx. <sup>Nota 4)</sup> velocidad [mm/s]	Rango de carrera	Hasta 300	900	450	225	1200	600	300	1000	500	250	1000	500	250	1000	500	250	1000	500	250
			305 a 400	600	300	150	800	400	200	640	320	160	640	320	160	640	320	160	640	320	160
			405 a 500	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	Velocidad de empuje [mm/s] <sup>Nota 5)</sup>		35 o menos						30 o menos						30 o menos						
	Aceleración/deceleración máx. [mm/s <sup>2</sup> ]		5000						5000						5000						
	Repetitividad de posicionamiento [mm]		±0.02						±0.02						±0.02						
Movimiento perdido [mm] <sup>Nota 6)</sup>		0.1 o menos						0.1 o menos						0.1 o menos							
Paso [mm] (incluyendo una relación de poleas)		12	6	3	20	10	5	16	8	4	12	6	3	20	10	5	16	8	4		
Resistencia a impactos/vibraciones (m/s <sup>2</sup> ) <sup>Nota 7)</sup>		50/20						50/20						50/20							
Modelo de actuación		Husillo a bolas + Correa (LEY□)/Husillo a bolas (LEY□D)						Husillo a bolas + Correa [1.25:1]						Husillo a bolas							
Modelo de guía		Cojinete deslizante (vástago de émbolo)						Cojinete deslizante (vástago de émbolo)						Cojinete deslizante (vástago de émbolo)							
Rango de temperatura de trabajo [°C]		5 a 40						5 a 40						5 a 40							
Rango de humedad de trabajo [% HR]		90 o inferior (sin condensación)						90 o inferior (sin condensación)						90 o inferior (sin condensación)							
Condiciones requeridas para la "Opción de regeneración" [kg] <sup>Nota 8)</sup>	Horizontal	8 o más	31 o más	No necesaria	15 o más	No necesaria	No necesaria	23 o más	No necesaria	No necesaria	8 o más	31 o más	No necesaria	15 o más	No necesaria	No necesaria	23 o más	No necesaria	No necesaria		
	Vertical	3 o más	2 o más	2 o más	6 o más	7 o más	11 o más	6 o más	7 o más	12 o más	3 o más	2 o más	2 o más	6 o más	7 o más	11 o más	6 o más	7 o más	12 o más		
Potencia del motor/Tamaño		100 W/□40						200 W/□60						200 W/□60							
Modelo de motor		Servomotor AC (200 VAC)						Servomotor AC (200 VAC)						Servomotor AC (200 VAC)							
Encoder		Motor tipo T6, T7: Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)																			
Consumo de potencia [W] <sup>Nota 9)</sup>	Horizontal	45						65						65							
	Vertical	145						175						175							
Consumo de energía en reposo en funcionamiento [W] <sup>Nota 10)</sup>	Horizontal	2						2						2							
	Vertical	8						8						8							
Consumo máx. de potencia momentánea [W] <sup>Nota 11)</sup>		445						724						724							
Tipo <sup>Nota 12)</sup>		Bloqueo no magnetizante																			
Fuerza de retención [N]		131	255	485	157	308	588	197	385	736	131	255	485	157	308	588	197	385	736		
Consumo de potencia [W] a 20°C <sup>Nota 13)</sup>		6.3						7.9						7.9							
Tensión nominal [V]		24 VDC <sup>0</sup> / <sub>-10%</sub>																			

- Nota 1) Consulte con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales se fabrican bajo demanda.
- Nota 2) Este es el valor máximo de la carga de trabajo horizontal. Se requiere una guía externa para soportar la carga. La carga de trabajo real varía en función del estado de la guía externa. Confírmelo con el dispositivo real.
- Nota 3) Rango de ajuste de la fuerza (valores de ajuste del driver) para operación de empuje en el modo de control de par, etc. Fíjelo tras consultar la "Gráfica de conversión de fuerza" de la página 9.
- Nota 4) La velocidad admisible varía en función de la carrera.
- Nota 5) Velocidad de colisión admisible para operación de empuje en el modo de control de par, etc.
- Nota 6) Un valor de referencia para corregir un error en funcionamiento recíproco.
- Nota 7) Resistencia a impactos: Supera la prueba de impacto tanto en dirección paralela como perpendicular al tornillo guía. (La prueba se llevó a cabo con el actuador en el estado inicial). Resistencia a vibraciones: Supera la prueba en un rango de frecuencias entre 45 y 2000 Hz. La

- prueba se realizó tanto en dirección paralela como perpendicular al tornillo guía. (La prueba se llevó a cabo con el actuador en el estado inicial).
- Nota 8) Las condiciones de carga de trabajo que requiere la "Opción de regeneración" cuando se usa a la velocidad máxima (Factor de trabajo: 100%). Pida la opción de regeneración por separado. Para los detalles y referencias, consulte el **catálogo WEB**.
- Nota 9) El consumo de energía (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está funcionando.
- Nota 10) El consumo de energía en reposo durante el funcionamiento (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está detenido en la posición de ajuste.
- Nota 11) El consumo de energía máximo instantáneo (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está funcionando.
- Nota 12) Sólo cuando se selecciona la opción de motor "Con bloqueo".
- Nota 13) Para un actuador con bloqueo, añada el consumo de energía para el bloqueo.

## Peso

### Peso del producto

Serie		LEY25□ (Posición de montaje del motor: Superior/paralelo)									LEY32□ (Posición de montaje del motor: Superior/paralelo)										
Carrera [mm]		30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Modelo de motor	Encoder absoluto	1.4	1.5	1.6	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.3	2.4	2.7	3.2	3.5	3.8	4.1	4.3	4.6	4.9	5.2

Serie		LEY25D□ (Posición de montaje del motor: En línea)								LEY32D□ (Posición de montaje del motor: En línea)											
Carrera [mm]		30	50	100	150	200	250	300	350	400	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Modelo de motor	Encoder absoluto	1.4	1.5	1.6	1.9	2.1	2.2	2.4	2.6	2.8	2.4	2.5	2.8	3.2	3.5	3.8	4.1	4.4	4.6	4.9	5.2

### Peso adicional

Tamaño		25	32
Bloqueo	Encoder absoluto	0.3	0.4
Rosca macho en extremo del vástago	Rosca macho	0.03	0.03
	Tuerca	0.02	0.02
Escuadra (2 conjuntos, incluye perno de montaje)		0.08	0.14
Brida delantera (incluye perno de montaje)		0.17	0.20
Brida trasera (incluye perno de montaje)		0.17	0.20
Fijación oscilante hembra (incluye eje, anillos de retención y perno de montaje)		0.16	0.22

LEFS/LEFB  
LEJS/LEJB  
LEY  
LEYG  
LECSST

## Características técnicas

Modelo		LEY63□ (Superior/Paralelo)				LEY63D□ (En línea)				
Características técnicas del actuador	Carrera [mm] <sup>Nota 1)</sup>	100, 200, 300, 400, 500, 600, 700, 800								
	Carga de trabajo [kg]	Horizontal <sup>Nota 2)</sup>	40	70	80	200	40	70	80	
		Vertical	19	38	72	115	19	38	72	
	Fuerza de empuje [N] <sup>Nota 3)</sup> (Valor de ajuste: 12 a 40%)	156 a 521		304 a 1012		573 a 1910		1003 a 3343		
	Velocidad máx. [mm/s]	Rango de carrera	Hasta 500	1000	500	250	70	1000	500	250
			505 a 600	800	400	200		800	400	200
			605 a 700	600	300	150		600	300	150
			705 a 800	500	250	125		500	250	125
	Velocidad de empuje [mm/s] <sup>Nota 5)</sup>	30 o menos								
	Aceleración/deceleración máx. [mm/s <sup>2</sup> ]	5000				3000				
	Repetitividad de posicionamiento [mm]	±0.02								
	Movimiento perdido [mm] <sup>Nota 6)</sup>	0.1 o menos								
	Paso de tornillo [mm] (incluyendo una relación de poleas)	20	10	5	5 (2.86)	20	10	5		
	Resistencia a impactos/vibraciones (m/s <sup>2</sup> ) <sup>Nota 7)</sup>	50/20								
	Modelo de actuación	Husillo a bolas + Correa			Husillo a bolas + Correa [relación de poleas 4:7]		Husillo a bolas			
Modelo de guía	Cojinete deslizante (vástago de émbolo)									
Rango de temperatura de trabajo [°C]	5 a 40									
Rango de humedad de trabajo [% HR]	90 o inferior (sin condensación)									
Condiciones requeridas para la "Opción de regeneración" [kg] <sup>Nota 8)</sup>	Horizontal	No necesaria	No necesaria	No necesaria	No necesaria	No necesaria	No necesaria	No necesaria		
	Vertical	2 o más	5 o más	12 o más	46 o más	2 o más	5 o más	12 o más		
Potencia del motor/Tamaño	400 W/□60									
Modelo de motor	Servomotor AC (200 VAC)									
Encoder	Modelo de motor T8: Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)									
Consumo de potencia [W] <sup>Nota 9)</sup>	Horizontal	210								
	Vertical	230								
Consumo de energía en reposo durante el funcionamiento [W] <sup>Nota 10)</sup>	Horizontal	2								
	Vertical	18								
Consumo máx. de potencia momentánea [W] <sup>Nota 11)</sup>	1275									
Tipo <sup>Nota 12)</sup>	Bloqueo no magnetizante									
Fuerza de retención [N]	313	607	1146	2006	313	607	1146			
Consumo de potencia [W] a 20°C <sup>Nota 13)</sup>	7.9									
Tensión nominal [V]	24 VDC <sup>0</sup> <sub>-10%</sub>									

Nota 1) Consulte con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales se fabrican bajo demanda.

Nota 2) Este es el valor máximo de la carga de trabajo horizontal. Se requiere una guía externa para soportar la carga. La carga de trabajo real varía en función del estado de la guía externa. Confírmelo con el dispositivo real.

Nota 3) Rango de ajuste de la fuerza (valores de ajuste del accionador) para operación de empuje en el modo de control de par, etc. La fuerza de empuje y el factor de trabajo dependen del valor de ajuste. Fíjelo tras consultar la "Gráfica de conversión de fuerza (Guía)" de la página 9.

Nota 4) La velocidad admisible varía en función de la carrera.

Nota 5) Velocidad de colisión admisible para operación de empuje en el modo de control de par, etc.

Nota 6) Un valor de referencia para corregir un error en funcionamiento recíproco.

Nota 7) Resistencia a impactos: Supera la prueba de impacto tanto en dirección paralela como perpendicular al tornillo guía. (La prueba se llevó a cabo con el actuador en el estado inicial).

Resistencia a vibraciones: Supera la prueba en un rango de frecuencias entre 45 y 2000 Hz. La prueba se realizó tanto en dirección paralela como perpendicular al tornillo guía. (La prueba se llevó a cabo con el actuador en el estado inicial).

Nota 8) Las condiciones de carga de trabajo que requiere la "Opción de regeneración" cuando se usa a la velocidad máxima (Factor de trabajo: 100%).

Pida la opción de regeneración por separado. Para los detalles y referencias, consulte el **catálogo WEB**.

Nota 9) El consumo de energía (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está funcionando.

Nota 10) El consumo de energía en reposo durante el funcionamiento (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está detenido en la posición de ajuste.

Nota 11) El consumo de energía máximo instantáneo (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está funcionando.

Nota 12) Sólo cuando se selecciona la opción de motor "Con bloqueo".

Nota 13) Para un actuador con bloqueo, añada el consumo de energía para el bloqueo.

## Peso

### Peso del producto

Serie		LEY63□ (Posición de montaje del motor: Superior/paralelo)							
Modelo de motor	Carrera [mm]	100	200	300	400	500	600	700	800
	Encoder absoluto	5.4	6.6	8.3	9.4	10.5	12.2	13.4	14.5

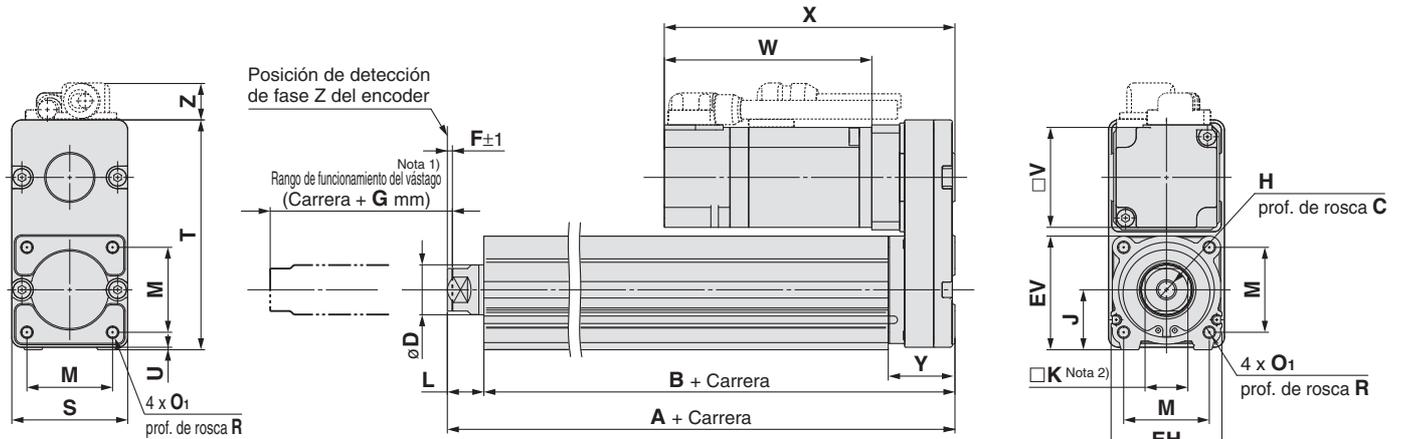
  

Serie		LEY63D□□ (Posición de montaje del motor: En línea)							
Modelo de motor	Carrera [mm]	100	200	300	400	500	600	700	800
	Encoder absoluto	5.6	6.7	8.4	9.6	10.7	12.4	13.5	14.7

### Peso adicional

Tamaño		63
Bloqueo	Encoder absoluto	0.4
Rosca macho en extremo del vástago	Rosca macho	0.12
	Tuerca	0.04
Escuadra (2 conjuntos, incluye perno de montaje)		0.26
Brida delantera (incluye perno de montaje)		0.51
Fijación oscilante hembra (incluye eje, anillos de retención y perno de montaje)		0.58

**Dimensiones: Motor superior/paralelo**



Nota 1) Rango en el que se puede mover el vástago. Asegúrese de que ninguna pieza de trabajo montada sobre el vástago interfiera con las piezas de trabajo y los accesorios colocados alrededor del vástago.

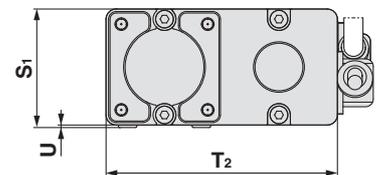
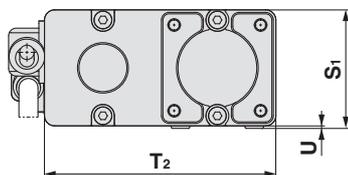
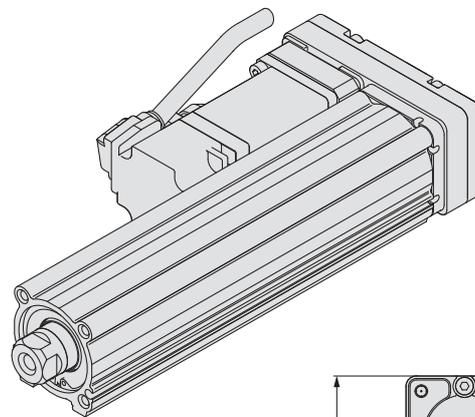
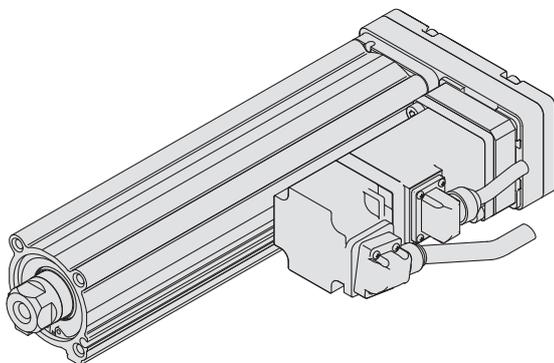
Nota 2) La dirección de la distancia entre caras en el extremo del vástago (□K) varía dependiendo de los productos.

Tamaño	Rango de carrera [mm]	A	B	C	D	EH	EV	F	G	H	J	K	L	M	O <sub>1</sub>
25	15 a 100	130.5	116	13	20	44	45.5	2	4	M8 x 1.25	24	17	14.5	34	M5 x 0.8
	105 a 400	155.5	141												
32	20 a 100	148.5	130	13	25	51	56.5	2	4	M8 x 1.25	31	22	18.5	40	M6 x 1.0
	105 a 500	178.5	160												
63	Hasta 200	192.6	155.2	21	40	76	82	4	8	M16 x 2	44	36	37.4	60	M8 x 1.25
	205 a 500	227.6	190.2												
	505 a 800	262.6	225.2												

Tamaño	Rango de carrera [mm]	R	S	T	U	Y	V	Sin bloqueo			Con bloqueo		
								W	X	Z	W	X	Z
25	15 a 100	8	46	92	1	26.5	40	82.4	115.4	14.1	123	156	15.8
	105 a 400												
32	20 a 100	10	60	118	1	34	60	76.6	116.6	17.1	113.4	153.4	17.1
	105 a 500												
63	Hasta 200	16	80	146	4	32.2	60	98.3	138.3	15.6 (16.6)	135.1	175.1	15.6 (16.6)
	205 a 500												
	505 a 800												

Modelo en paralelo en el lado izquierdo del motor: **LEY32 L**  
**25**  
**63**

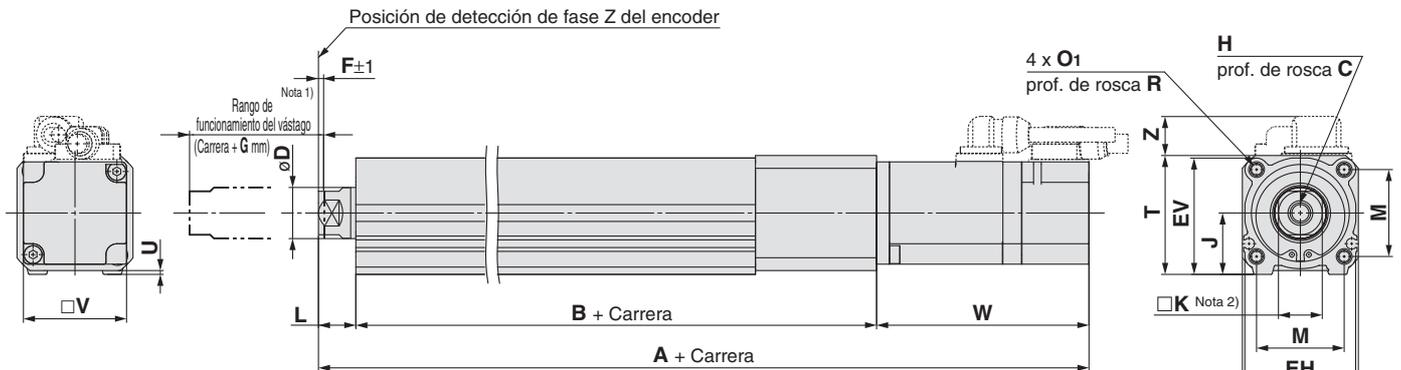
Modelo en paralelo en el lado derecho del motor: **LEY32 R**  
**25**  
**63**



Tamaño	S <sub>1</sub>	T <sub>2</sub>	U
25	47	91	1
32	61	117	1
63	84	142	4

Nota) Cuando el motor se monta en paralelo, en el lado izquierdo o en el derecho, la ranura que hay en el lateral del detector magnético en el que se monta el motor queda oculta.

## Dimensiones: Motor en línea

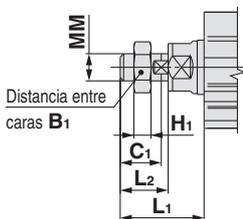


Nota 1) Rango en el que se puede mover el vástago. Asegúrese de que ninguna pieza de trabajo montada sobre el vástago interfiera con las piezas de trabajo y los accesorios colocados alrededor del vástago.  
 Nota 2) La dirección de la distancia entre caras en el extremo del vástago (□K) varía dependiendo de los productos.

Tamaño	Rango de carrera [mm]	C	D	EH	EV	F	G	H	J	K	L	M	O <sub>1</sub>	R	S
25	15 a 100	13	20	44	45.5	2	4	M8 x 1.25	24	17	14.5	34	M5 x 0.8	8	45
	105 a 400														
32	20 a 100	13	25	51	56.5	2	4	M8 x 1.25	31	22	18.5	40	M6 x 1.0	10	60
	105 a 500														
63	Hasta 200	21	40	76	82	4	8	M16 x 2	44	36	37.4	60	M8 x 1.25	16	78
	205 a 500														
	505 a 800														

Tamaño	Rango de carrera [mm]	T	U	B	V	Sin bloqueo			Con bloqueo		
						A	W	Z	A	W	Z
25	15 a 100	46.5	1.5	136.5	40	233.4	82.4	14.6	274	123	16.3
	161.5					299					
32	20 a 100	61	1	156	60	251.1	76.6	17.1	287.9	113.4	17.1
	186			317.9							
63	Hasta 200	83	5	190.7	60	326.4	98.3	8.1	363.2	135.1	8.1
	205 a 500			225.7		361.4			398.2		
	505 a 800			260.7		396.4			433.2		

Rosca macho en extremo del vástago: LEY32□□B-□□M  
 63 C



\* Véanse más detalles sobre la tuerca del extremo vástago y la fijación de montaje en el **catálogo WEB**.  
 Nota) Consulte las "Precauciones de montaje" en el **catálogo WEB** cuando monte fijaciones finales como horquillas o piezas de trabajo.

Tamaño	B <sub>1</sub>	C <sub>1</sub>	H <sub>1</sub>	L <sub>1</sub> *	L <sub>2</sub>	MM
25	22	20.5	8	38	23.5	M14 x 1.5
32	22	20.5	8	42.0	23.5	M14 x 1.5
63	27	26	11	76.4	39	M18 x 1.5

\* La medida L<sub>1</sub> corresponde al momento en que la unidad se encuentra en la posición de detección de primera fase Z. En esta posición, 2 mm en el extremo (tamaño 25, 32) y 4 mm en el extremo (tamaño 63).

LEFS/LEFB

LEJS/LEJB

LEY

LEYG

LECSS-T

# Actuador eléctrico / Modelo de vástago guía

Servomotor AC

## Serie LEYG

### LEYG25, 32



RoHS

Se han realizado cambios en la Forma de pedido, la gráfica de conversión de fuerza, las características técnicas, el peso y las dimensiones. Consulte el catálogo WEB para obtener más detalles.

### Forma de pedido

LEYG **25** **M** **T6** **B** - **200** - **S** **2** **S2**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12

#### 1 Tamaño

25
32

#### 2 Modelo de cojinete

M	Cojinete de deslizamiento
L	Rodamiento lineal a bolas

#### 3 Posición de montaje del motor

—	Montaje superior
D	En línea

#### 4 Tipo de motor \*

Símbolo	Modelo	Salida [W]	Tamaño de actuador	Driver compatible
T6	Servomotor AC (Encoder absoluto)	100	25	LECSS2-T5
T7		200	32	LECSS2-T7

\* Para el motor tipo T6, el sufixo de referencia del driver compatible es T5.

#### 5 Paso [mm]

Símbolo	LEYG25	LEYG32*
A	12	16 (20)
B	6	8 (10)
C	3	4 (5)

\* Los valores mostrados entre ( ) corresponden al paso para los modelos con montaje superior. (Paso equivalente incluyendo una relación de poleas [1.25:1])

#### 6 Carrera [mm]

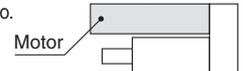
30	30
a	a
300	300

\* Véase la tabla de carreras aplicables.

#### 7 Opción de motor

—	Sin opciones
B	Con bloqueo

\* Si se selecciona "Con bloqueo" para el modelo de montaje superior, el cuerpo del motor sobresaldrá del extremo del cuerpo para el tamaño 25 con carreras de 30 mm o inferiores. Compruebe las interferencias con las piezas de trabajo antes de seleccionar un modelo.



#### 8 Opción de guía

—	Sin opciones
F	Con función de conservación de grasa

\* Sólo disponible para cojinete de deslizamiento.

#### 9 Tipo de cable

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

#### 10 Longitud del cable [m]

—	Sin cable
2	2
5	5
A	10

### Tabla de carreras aplicables

●: Estándar

Modelo	Carrera [mm]	30	50	100	150	200	250	300	Rango de carreras que se pueden fabricar
LEYG25		●	●	●	●	●	●	●	15 a 300
LEYG32		●	●	●	●	●	●	●	20 a 300

\* Contacte con SMC para la fabricación de carreras intermedias.



Posición de montaje del motor: Montaje superior



Posición de montaje del motor: En línea

LEFS/LEFB

LEJS/LEJB

LEY

LEYG

LECSS-T

## Modelo de driver

	Driver compatible	Tensión de alimentación [V]
—	Sin driver	—
<b>S2</b>	LECSS2-T□	200 a 240

\* Cuando se selecciona el modelo de driver, se incluye el cable. Seleccione el modelo de cable y su longitud. Ejemplo)

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

S2 : Cable estándar (2 m)

— : Sin cable ni driver

## 12 Conector E/S

—	Sin conector
<b>H</b>	Con conector

### Use detectores magnéticos para la serie LEYG de modelo vástago guía.

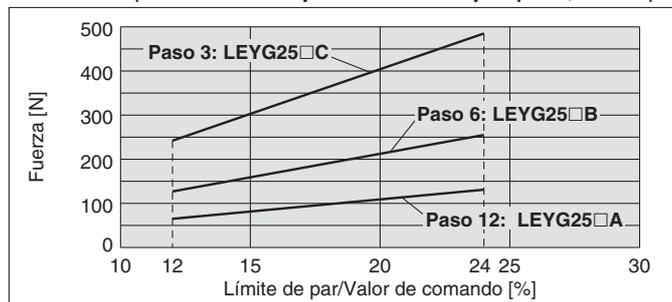
- Inserte el detector magnético desde la parte delantera con el vástago (placa) sobresaliendo.
- Para las piezas ocultas detrás de la fijación de la guía (lado en el que sobresale el vástago), el detector no se puede fijar.
- Consulte con SMC si va a utilizar el detector magnético en el lado en el que sobresale el vástago.

## Driver compatible

Modelo de driver	
Serie	<b>LECSS-T</b>
Red aplicable	SSCNET III/H
Encoder de control	Encoder absoluto de 22 bits
Función de comunicación	Comunicación USB
Tensión de alimentación [V]	200 a 240 VAC (50/60 Hz)
Página de referencia	Página 21

## Gráfica de conversión de fuerza

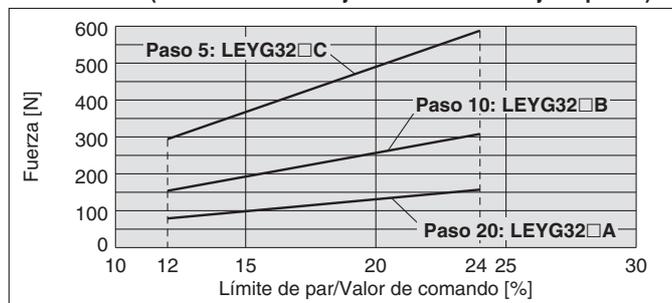
### LEYG25□T6 (Posición de montaje del motor: Montaje superior, En línea)



Límite de par/Valor de comando [%]	Factor de trabajo [%]	Tiempo de empuje continuo [minutos]
20 o menos	100	—
24	100 (60)	— (1.5)

\* Los valores entre ( ) corresponden a un driver colocado muy próximo.

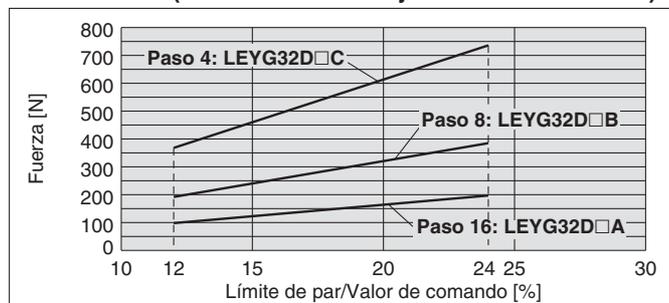
### LEYG32□T7 (Posición de montaje del motor: Montaje superior)



Límite de par/Valor de comando [%]	Factor de trabajo [%]	Tiempo de empuje continuo [minutos]
20 o menos	100	—
24	100 (60)	— (1.5)

\* Los valores entre ( ) corresponden a un driver colocado muy próximo.

### LEYG32DT7 (Posición de montaje del motor: En línea)



Límite de par/Valor de comando [%]	Factor de trabajo [%]	Tiempo de empuje continuo [minutos]
20 o menos	100	—
24	100 (60)	— (1.5)

\* Los valores entre ( ) corresponden a un driver colocado muy próximo.

## Características técnicas

Modelo		LEYG25 <sup>M</sup> (Montaje superior) LEYG25 <sup>M</sup> D (Montaje en línea)			LEYG32 <sup>M</sup> (Montaje superior)			LEYG32 <sup>M</sup> D (Montaje en línea)			
Características técnicas del actuador	Carrera [mm] <sup>Nota 1)</sup>	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300			30, 50, 100, 150, 200, 250, 300			30, 50, 100, 150, 200, 250, 300			
	Carga de trabajo [kg]	Horizontal <sup>Nota 2)</sup>	18	50	50	30	60	60	30	60	60
		Vertical	7	15	29	7	17	35	10	22	44
	Fuerza de empuje [N] (Valor de ajuste: 12 a 24%) <sup>Nota 3)</sup>	65 a 131	127 a 255	242 a 485	79 a 157	154 a 308	294 a 588	98 a 197	192 a 385	368 a 736	
	Velocidad máx. [mm/s]	900	450	225	1200	600	300	1000	500	250	
	Velocidad de empuje [mm/s] <sup>Nota 4)</sup>	35 o menos			30 o menos			30 o menos			
	Aceleración/deceleración máx. [mm/s <sup>2</sup> ]	5000			5000			5000			
	Repetitividad de posicionamiento [mm]	±0.02			±0.02			±0.02			
	Movimiento perdido [mm] <sup>Nota 5)</sup>	0.1 o menos			0.1 o menos			0.1 o menos			
	Paso [mm] (incluyendo una relación de poleas)	12	6	3	20	10	5	16	8	4	
Resistencia a impactos/vibraciones (m/s <sup>2</sup> ) <sup>Nota 6)</sup>	50/20			50/20			50/20				
Modelo de actuación	Husillo a bolas + Correa [1:1]/Husillo a bolas			Husillo a bolas + Correa [1:1.25]			Husillo a bolas				
Modelo de guía	Cojinete de deslizamiento (LEYG□M), Rodamiento lineal a bolas (LEYG□L)			Cojinete de deslizamiento (LEYG□M), Rodamiento lineal a bolas (LEYG□L)			Cojinete de deslizamiento (LEYG□M), Rodamiento lineal a bolas (LEYG□L)				
Rango de temperatura de trabajo [°C]	5 a 40			5 a 40			5 a 40				
Rango de humedad de trabajo [% HR]	90 o inferior (sin condensación)			90 o inferior (sin condensación)			90 o inferior (sin condensación)				
Condiciones requeridas para <sup>Nota 7)</sup> "Opción de regeneración" [kg]	Horizontal	8 o más	31 o más	No necesaria	15 o más	No necesaria	No necesaria	23 o más	No necesaria	No necesaria	
	Vertical	2 o más	1 o más	1 o más	4 o más	5 o más	9 o más	4 o más	5 o más	9 o más	
Potencia del motor/Tamaño	100 W/□40			200 W/□60			200 W/□60				
Modelo de motor	Servomotor AC (200 VAC)			Servomotor AC (200 VAC)			Servomotor AC (200 VAC)				
Encoder	Motor tipo T6, T7: Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)			Motor tipo T6, T7: Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)			Motor tipo T6, T7: Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)				
Consumo de potencia [W] <sup>Nota 8)</sup>	Horizontal	45			65			65			
	Vertical	145			175			175			
Consumo de energía en reposo durante el funcionamiento [W] <sup>Nota 9)</sup>	Horizontal	2			2			2			
	Vertical	8			8			8			
Consumo máx. de potencia momentánea [W] <sup>Nota 10)</sup>	445			724			724				
Tipo <sup>Nota 11)</sup>	Bloqueo no magnetizante			Bloqueo no magnetizante			Bloqueo no magnetizante				
Fuerza de retención [N]	131	255	485	157	308	588	197	385	736		
Consumo de potencia [W] a 20°C <sup>Nota 12)</sup>	6.3			7.9			7.9				
Tensión nominal [V]	24 VDC <sub>-10%</sub>			24 VDC <sub>-10%</sub>			24 VDC <sub>-10%</sub>				

Nota 1) Consulte con SMC para carreras no estándares, ya que son ejecuciones especiales se fabrican bajo demanda.  
 Nota 2) Este es el valor máximo de la carga de trabajo horizontal. Se requiere una guía externa para soportar la carga. La carga de trabajo real varía en función del estado de la guía externa. Confírmelo con el dispositivo real.  
 Nota 3) Rango de ajuste de la fuerza (valores de ajuste del accionador) para operación de empuje en el modo de control de par, etc. Fíjelo tras consultar la "Gráfica de conversión de fuerza" de la página 17.  
 Nota 4) Velocidad de colisión admisible para operación de empuje en el modo de control de par, etc.  
 Nota 5) Un valor de referencia para corregir un error en funcionamiento recíproco.  
 Nota 6) Resistencia a impactos: Supera la prueba de impacto tanto en dirección paralela como perpendicular al tornillo guía. (La prueba se llevó a cabo con el actuador en el estado inicial).  
 Resistencia a vibraciones: Supera la prueba en un rango de frecuencias entre 45 y 2000 Hz. La prueba se realizó tanto en dirección paralela como perpendicular al tornillo guía. (La prueba se llevó a cabo con el actuador en el estado inicial).

Nota 7) Las condiciones de carga de trabajo que requiere la "Opción de regeneración" cuando se usa a la velocidad máxima (Factor de trabajo: 100%). Pida la opción de regeneración por separado. Para los detalles y referencias, consulte el **catálogo WEB**.  
 Nota 8) El consumo de energía (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está funcionando.  
 Nota 9) El consumo de energía en reposo durante el funcionamiento (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está detenido en la posición de ajuste.  
 Nota 10) El consumo de energía máximo instantáneo (incluyendo el driver) corresponde al momento en el que el actuador está funcionando.  
 Nota 11) Sólo cuando se selecciona la opción de motor "Con bloqueo".  
 Nota 12) Para un actuador con bloqueo, añada el consumo de energía para el bloqueo.

## Peso

### Peso: Modelo de montaje superior

Serie		LEYG25M						LEYG32M							
Modelo de motor	Carrera [mm]	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
	Encoder absoluto	1.8	2.0	2.4	2.8	3.1	3.5	3.7	3.2	3.4	4.0	4.7	5.3	5.7	6.2

Serie		LEYG25L						LEYG32L							
Modelo de motor	Carrera [mm]	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
	Encoder absoluto	1.9	2.1	2.3	2.7	3.0	3.3	3.6	3.2	3.4	3.8	4.6	5.0	5.5	5.9

### Peso: Modelo de motor en línea

Serie		LEYG25MD						LEYG32MD							
Modelo de motor	Carrera [mm]	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
	Encoder absoluto	1.9	2.1	2.4	2.8	3.1	3.5	3.7	3.2	3.4	4.0	4.7	5.3	5.8	6.2

Serie		LEYG25LD						LEYG32LD							
Modelo de motor	Carrera [mm]	30	50	100	150	200	250	300	30	50	100	150	200	250	300
	Encoder absoluto	1.9	2.1	2.3	2.8	3.0	3.3	3.6	3.2	3.4	3.8	4.6	5.0	5.5	5.9

### Peso adicional

Tamaño		25	32
Bloqueo	Encoder absoluto	0.3	0.7

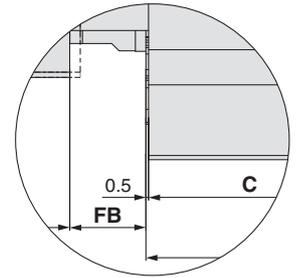
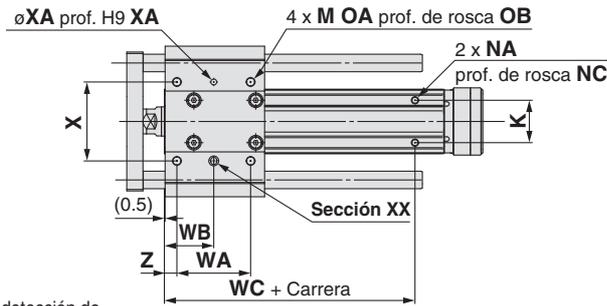
LEFS/LEFB  
LEJS/LEJB  
LEY  
LEYG  
LECSS-T

# Serie LEYG

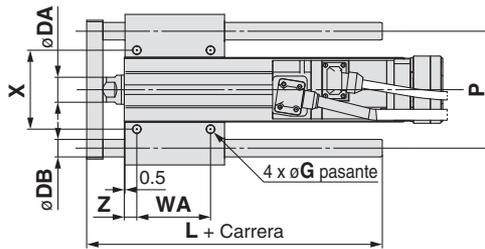
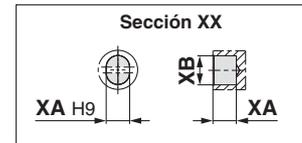
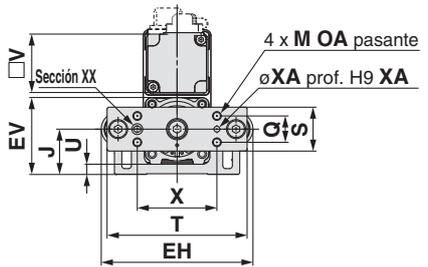
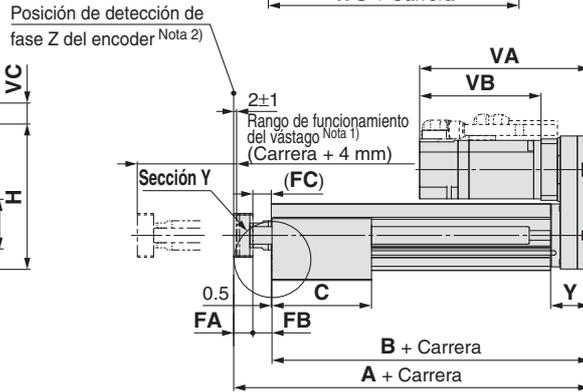
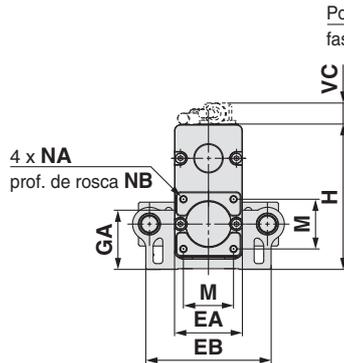
## Dimensiones: Montaje superior

Nota 1) Rango en el que se puede mover el vástago. Asegúrese de que ninguna pieza de trabajo montada sobre el vástago interfiera con las piezas de trabajo y los accesorios colocados alrededor del vástago.

Nota 2) La posición de primera detección de fase Z desde el extremo de la carrera del lado del motor.



Detalle de sección Y



### LEYG□L (Rodamiento lineal a bolas) [mm]

Tamaño	Rango de carrera [mm]	L	DB
25	15 a 110	91	10
	115 a 190	115	
	195 a 300	133	
32	20 a 110	97.5	13
	115 a 190	116.5	
	195 a 300	134	

### LEYG□M (Cojinete de deslizamiento) [mm]

Tamaño	Rango de carrera [mm]	L	DB
25	15 a 55	67.5	12
	60 a 185	100.5	
	190 a 300	138	
32	20 a 55	74	16
	60 a 185	107	
	190 a 300	144	

### LEYG□M, LEYG□L Común

Tamaño	Rango de carrera [mm]	A	B	C	DA	EA	EB	EH	EV	FA	FB	FC	G	GA	H	J	K	M	NA	NB	NC
25	15 a 35	141.5	116	50	20	46	85	103	52.3	11	14.5	12.5	5.4	40.3	98.8	30.8	29	34	M5 x 0.8	8	6.5
	40 a 100			67.5																	
	105 a 120			84.5																	
	125 a 200			102																	
32	20 a 35	160.5	130	55	25	60	101	123	63.8	12	18.5	16.5	5.4	50.3	125.3	38.3	30	40	M6 x 1.0	10	8.5
	40 a 100			68																	
	105 a 120			85																	
	125 a 200			102																	

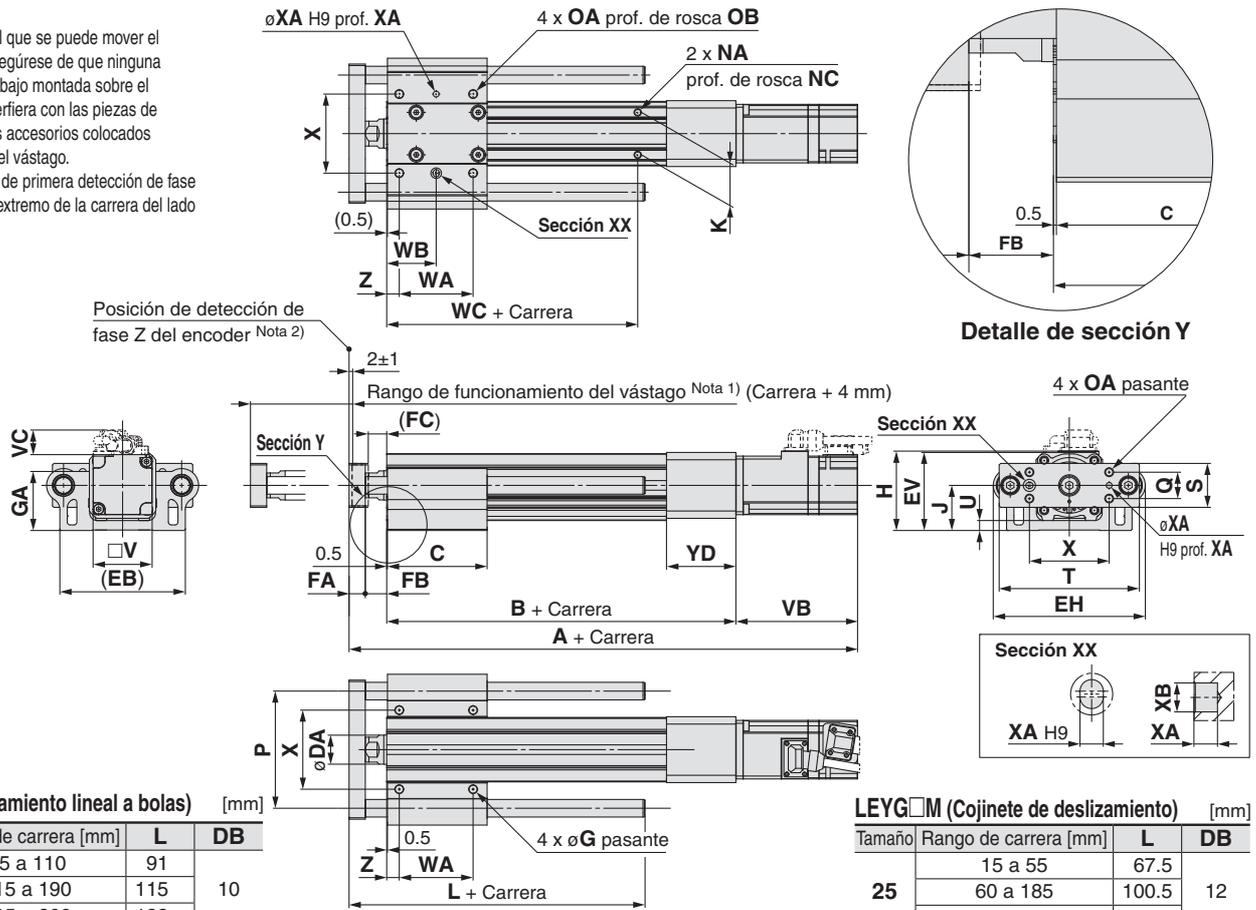
Tamaño	Rango de carrera [mm]	OA	OB	P	Q	S	T	U	V	WA	WB	WC	X	XA	XB	Y	Z
25	15 a 35	M6 x 1.0	12	80	18	30	95	6.8	40	35	26	70	54	4	5	26.5	8.5
	40 a 100									50	33.5						
	105 a 120									70	43.5	95					
	125 a 200									85	51						
32	20 a 35	M6 x 1.0	12	95	28	40	117	7.3	60	40	28.5	75	64	5	6	34	8.5
	40 a 100									50	33.5						
	105 a 120									70	43.5	105					
	125 a 200									85	51						

Tamaño	Sin bloqueo			Con bloqueo		
	VA	VB	VC	VA	VB	VC
25	115.4	82.4	14.1	156	123	15.8
32	116.6	76.6	17.1	153.4	113.4	17.1

## Dimensiones: Motor en línea

Nota 1) Rango en el que se puede mover el vástago. Asegúrese de que ninguna pieza de trabajo montada sobre el vástago interfiera con las piezas de trabajo y los accesorios colocados alrededor del vástago.

Nota 2) La posición de primera detección de fase Z desde el extremo de la carrera del lado del motor.



**LEYG□L (Rodamiento lineal a bolas)** [mm]

Tamaño	Rango de carrera [mm]	L	DB
25	15 a 110	91	10
	115 a 190	115	
	195 a 300	133	
32	20 a 110	97.5	13
	115 a 190	116.5	
	195 a 300	134	

**LEYG□M (Cojinete de deslizamiento)** [mm]

Tamaño	Rango de carrera [mm]	L	DB
25	15 a 55	67.5	12
	60 a 185	100.5	
	190 a 300	138	
32	20 a 55	74	16
	60 a 185	107	
	190 a 300	144	

**LEYG□M, LEYG□L Común**

Tamaño	Rango de carrera [mm]	B	C	DA	EB	EH	EV	FA	FB	FC	G	GA	H	J	K	NA	NC
25	15 a 35	136.5	50	20	85	103	52.3	11	14.5	12.5	5.4	40.3	53.3	30.8	29	M5 x 0.8	6.5
	40 a 100		67.5														
	105 a 120	161.5	84.5														
	125 a 200	102															
32	20 a 35	156	55	25	101	123	63.8	12	18.5	16.5	5.4	50.3	68.3	38.3	30	M6 x 1.0	8.5
	40 a 100		68														
	105 a 120	186	85														
	125 a 200	102															

Tamaño	Rango de carrera [mm]	OA	OB	P	Q	S	T	U	V	WA	WB	WC	X	XA	XB	YD	Z
25	15 a 35	M6 x 1.0	12	80	18	30	95	6.8	40	35	26	70	54	4	5	47	8.5
	40 a 100									50	33.5						
	105 a 120									70	43.5	95					
	125 a 200									85	51						
32	20 a 35	M6 x 1.0	12	95	28	40	117	7.3	60	40	28.5	75	64	5	6	60	8.5
	40 a 100									50	33.5						
	105 a 120									70	43.5	105					
	125 a 200									85	51						

Tamaño	Rango de carrera [mm]	Sin bloqueo			Con bloqueo		
		A	VB	VC	A	VB	VC
25	15 a 100	244.4	82.4	14.6	285	123	16.3
	105 a 300	269.4			310		
32	15 a 100	263.1	76.6	17.1	299.9	113.4	17.1
	105 a 300	293.1			329.9		

# Driver de servomotor AC

Modelo absoluto



# Serie LECSS-T

(Tipo )



## Forma de pedido

Driver

### LECSS2-T5

Modelo de driver

S	Tipo SSCNET #/H (Para encoder absoluto)
---	--

Tensión de alimentación

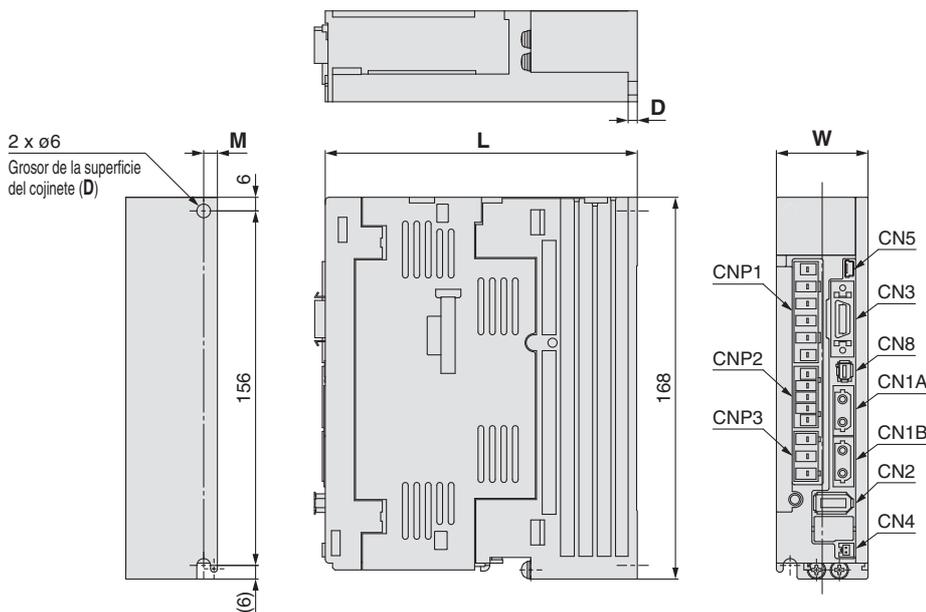
2	200 a 240 VAC, 50/60 Hz
---	-------------------------

Modelo de motor compatible

Símbolo	Modelo	Capacidad	Encoder
T5	Servomotor AC (T6)	100 W	Absoluto
T7	Servomotor AC (T7)	200 W	
T8	Servomotor AC (T8)	400 W	

## Dimensiones

LECSS2-T□



Nombre del conector	Descripción
<b>CN1A</b>	Conector de eje frontal para SSCNET1111/H
<b>CN1B</b>	Conector de eje trasero para SSCNET1111/H
<b>CN2</b>	Conector del encoder
<b>CN3</b>	Conector de señales E/S
<b>CN4</b>	Conector de la batería
<b>CN5</b>	Conector de comunicación USB
<b>CN8</b>	Conector de señal de entrada STO
<b>CNP1</b>	Conector de alimentación del circuito principal
<b>CNP2</b>	Conector de alimentación del circuito de control
<b>CNP3</b>	Conector de alimentación del servomotor

### Dimensiones

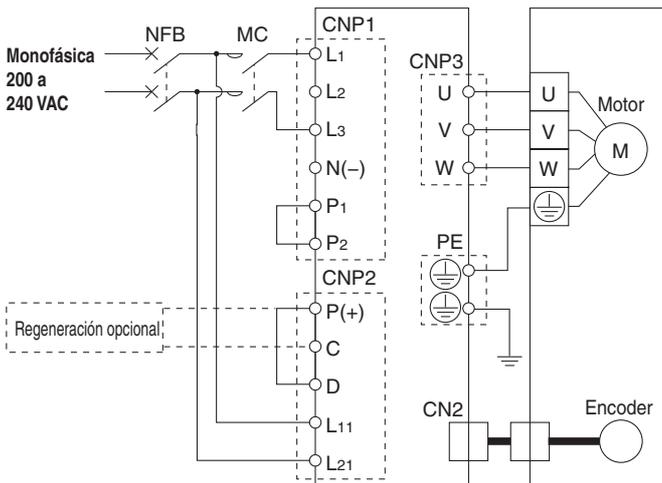
Modelo	W	L	D	M
LECSS2-T5	40	135	4	6
LECSS2-T7		170	5	
LECSS2-T8				

## Características técnicas

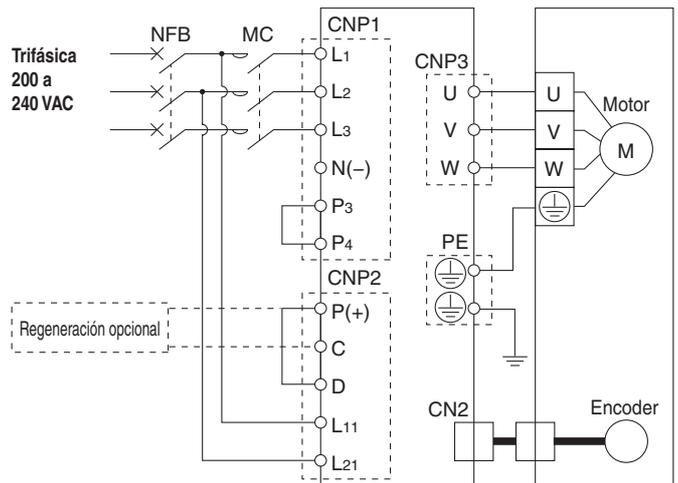
Modelo		LECSS2-T5	LECSS2-T7	LECSS2-T8
Capacidad del motor compatible [W]		100	200	400
Encoder compatible		Encoder absoluto de 22 bits (Resolución: 4194304 p/rev)		
Alimentación principal	Tensión de alimentación [V]	Trifásico 200 a 240 VAC (50/60 Hz), Monofásico 200 a 240 VAC (50/60 Hz)		
	Fluctuación de tensión admisible [V]	Trifásico 170 a 264 VAC (50/60 Hz), Monofásico 170 a 264 VAC (50/60 Hz)		
	Corriente nominal [A]	0.9	1.5	2.6
Alimentación de control	Tensión de alimentación de control [V]	Monofásica 200 a 240 VAC (50/60 Hz)		
	Fluctuación de tensión admisible [V]	Monofásica 170 a 264 VAC		
	Corriente nominal [A]	0.2		
Protocolo de buses de campo aplicable		SSCNET111/H (Comunicación óptica de alta velocidad)		
Función de comunicación		Comunicación USB		
Rango de temperatura de trabajo [°C]		0 a 55 (sin congelación)		
Rango de humedad de trabajo [% HR]		90 o inferior (sin condensación)		
Rango de temperatura de almacenamiento [°C]		-20 a 65 (sin congelación)		
Rango de humedad de almacenamiento [% HR]		90 o inferior (sin condensación)		
Resistencia al aislamiento [MΩ]		Entre la carcasa y el terminal SG: 10 (500 VDC)		
Peso [g]		800		1000

## Ejemplo de cableado de alimentación: LECSS2-T□

### Para monofásica 200 VAC



### Para trifásica 200 VAC



Nota) Para alimentación monofásica 200 a 240 VAC, la alimentación debe conectarse a los terminales L1 y L3, sin nada conectado a L2.

### Conector de alimentación del circuito principal: CNP1 \* Accesorio

Nombre del terminal	Función	Detalles
L1	Circuito principal alimentación	Conecte la alimentación del circuito principal. LECSS2: Monofásica 200 a 240 VAC, 50/60 Hz Terminal de conexión: L1,L3 Trifásica 200 a 240 VAC, 50/60 Hz Terminal de conexión: L1,L2,L3
L2		
L3		
N(-)	No conectar.	
P3	Conéctelo entre P3 y P4. (Conectado de fábrica.)	
P4		

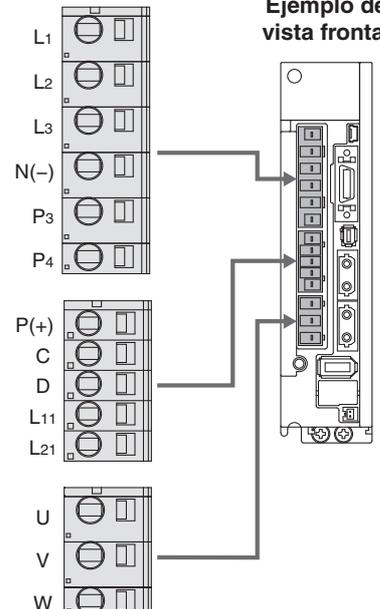
### Conector de alimentación del circuito de control: CNP2 \* Accesorio

Nombre del terminal	Función	Detalles
P(+)	Regeneración opcional	Conéctelo entre P(+) y D. (Conectado de fábrica) * Si se requiere la regeneración opcional para la "Selección de modelo", conéctela a este terminal.
C		
D		
L11	Circuito de control alimentación	Conecte la alimentación del circuito de control. LECSS2: Monofásica 200 a 240 VAC, 50/60 Hz Terminal de conexión: L11,L21 Trifásica 200 a 240 VAC, 50/60 Hz Terminal de conexión: L11,L21
L21		

### Conector del motor: CNP3 \* Accesorio

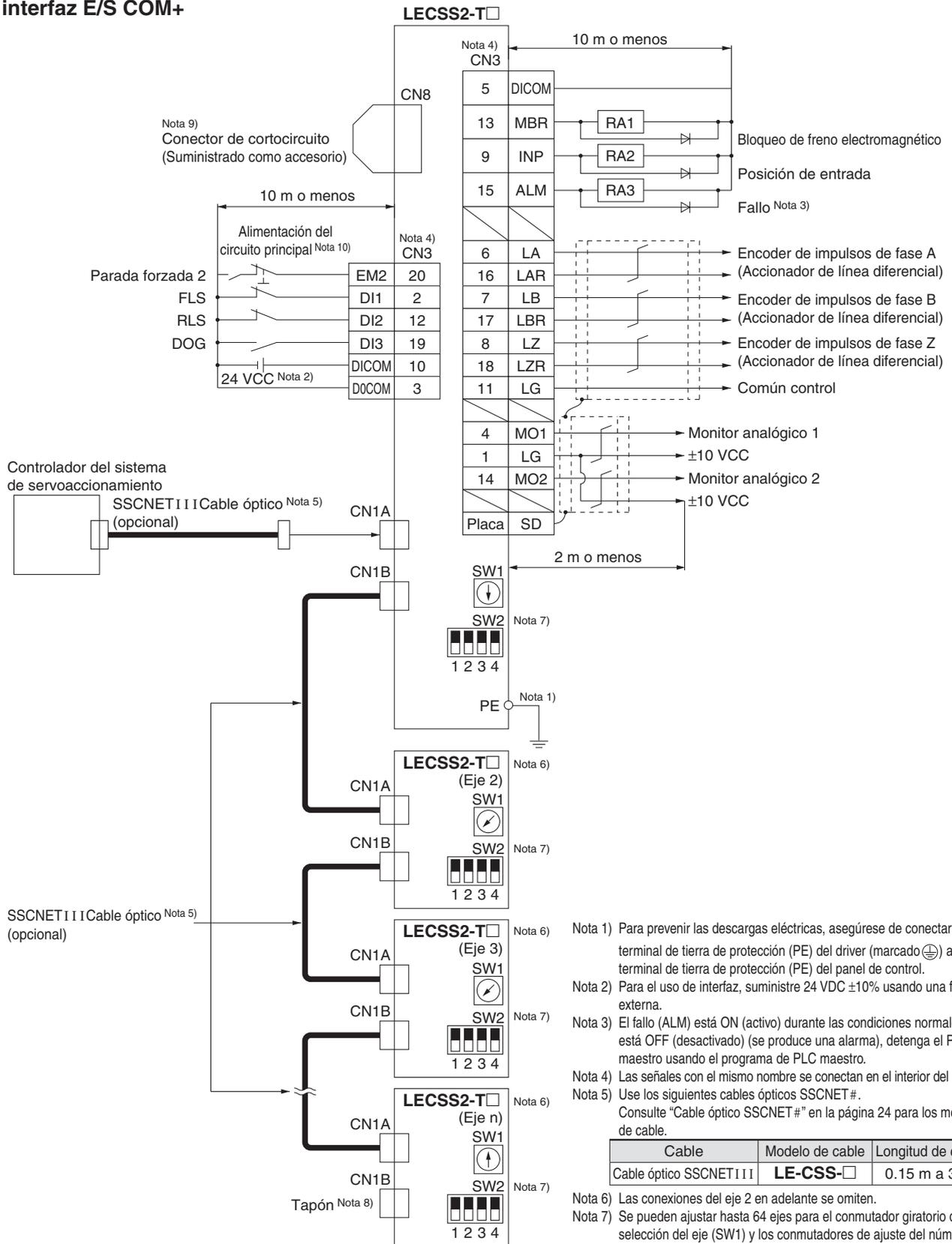
Nombre del terminal	Función	Detalles
U	Alimentación del servomotor [U]	Conéctelo al cable del motor (U, V, W).
V	Alimentación del servomotor [V]	
W	Alimentación del servomotor [W]	

### LECSS2-T□ Ejemplo de vista frontal



## Ejemplo de cableado de señal de control: LECSS2-T

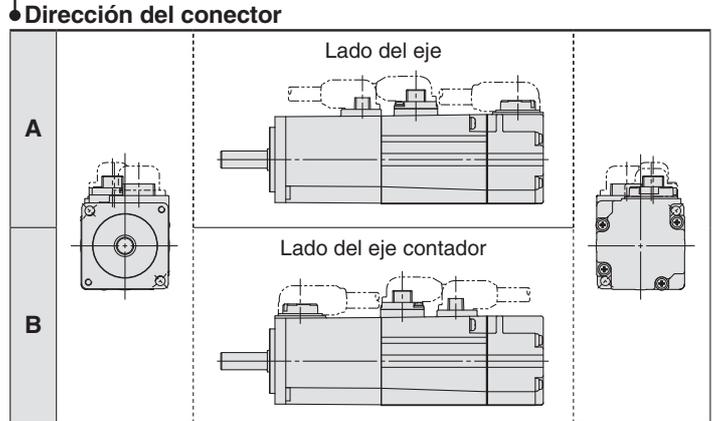
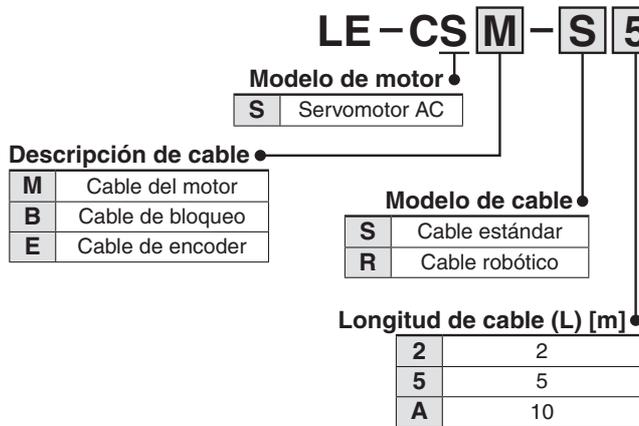
Para interfaz E/S COM+



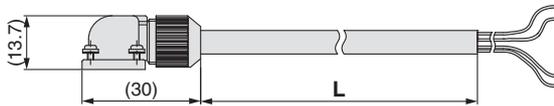
- Nota 1) Para prevenir las descargas eléctricas, asegúrese de conectar el terminal de tierra de protección (PE) del driver (marcado  $\oplus$ ) al terminal de tierra de protección (PE) del panel de control.
- Nota 2) Para el uso de interfaz, suministre 24 VDC  $\pm 10\%$  usando una fuente externa.
- Nota 3) El fallo (ALM) está ON (activo) durante las condiciones normales. Si está OFF (desactivado) (se produce una alarma), detenga el PLC maestro usando el programa de PLC maestro.
- Nota 4) Las señales con el mismo nombre se conectan en el interior del driver.
- Nota 5) Use los siguientes cables ópticos SSCNET #. Consulte "Cable óptico SSCNET #" en la página 24 para los modelos de cable.
- | Cable                   | Modelo de cable | Longitud de cable |
|-------------------------|-----------------|-------------------|
| Cable óptico SSCNET III | LE-CSS-         | 0.15 m a 3 m      |
- Nota 6) Las conexiones del eje 2 en adelante se omiten.
- Nota 7) Se pueden ajustar hasta 64 ejes para el conmutador giratorio de selección del eje (SW1) y los conmutadores de ajuste del número de eje (SW2-3, SW2-4) en combinación. Observe que el número de ejes de conexión depende de las características técnicas del PLC maestro.
- Nota 8) Asegúrese de colocar un tapón en el CN1A/CN1B no usado.
- Nota 9) Cuando no use la función STO, use el driver con el conector frente a cortocircuitos (suministrado como accesorio) insertado.
- Nota 10) Configure un circuito para desconectar EM2 cuando desconecte el circuito principal para prevenir un reinicio inesperado del driver.

## Opciones

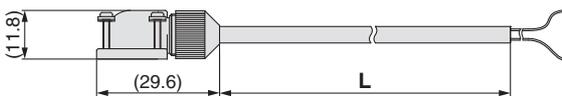
Cable del motor, cable de bloqueo, cable de encoder (LECS□ común)



**LE-CSM-□□**: Cable del motor



**LE-CSB-□□**: Cable de bloqueo



**LE-CSE-□□**: Cable de encoder



\* LE-CSM-□□ es MR-PWS1CBL□M-A□-L fabricado por Mitsubishi Electric.  
 LE-CSB-□□ es MR-BKS1CBL□M-A□-L fabricado por Mitsubishi Electric.  
 LE-CSE-□□ es MR-J3ENCBL□M-A□-L fabricado por Mitsubishi Electric.  
 LE-CSM-R□□ es MR-PWS1CBL□M-A□-H fabricado por Mitsubishi Electric.  
 LE-CSB-R□□ es MR-BKS1CBL□M-A□-H fabricado por Mitsubishi Electric.  
 LE-CSE-R□□ es MR-J3ENCBL□M-A□-H fabricado por Mitsubishi Electric.

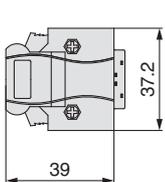
Conector E/S

**LE - CSN A**

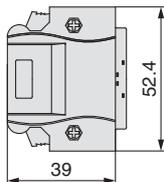
Modelo de driver

<b>A</b>	LECSA□, LECS□
<b>B</b>	LECSB□
<b>S</b>	LECSS□-S□, LECS2-T□

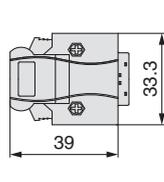
**LE-CSNA**



**LE-CSNB**



**LE-CSNS**



\* LE-CSNA: 10126-3000PE (conector)/10326-52F0-008 (kit de carcasa) fabricado por 3M o artículo equivalente.  
 LE-CSNB: 10150-3000PE (conector)/10350-52F0-008 (kit de carcasa) fabricado por 3M o artículo equivalente.  
 LE-CSNS: 10120-3000PE (conector)/10320-52F0-008 (kit de carcasa) fabricado por 3M o artículo equivalente.  
 \* Tamaño de conductor: AWG24 a 30

Cable óptico SSCNET III (LECSS□-S□, LECS2-T□)

**LE - CSS - 1**

Modelo de motor  
**S** Servomotor AC

Descripción de cable  
**S** Cable óptico SSCNET III

Longitud de cable

<b>L</b>	0.15 m
<b>K</b>	0.3 m
<b>J</b>	0.5 m
<b>1</b>	1 m
<b>3</b>	3 m

\* LE-CSS-□ es MR-J3BUS□M fabricado por Mitsubishi Electric Corporation.

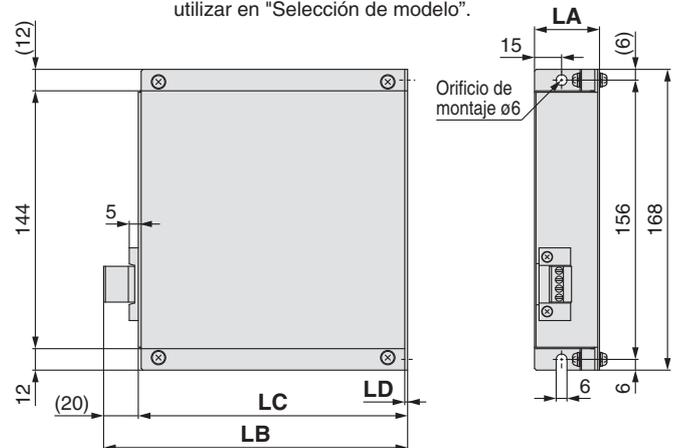
Opción de regeneración (LECS□ común)

**LEC - MR - RB - 12**

Tipo de regeneración opcional

<b>032</b>	Potencia de regeneración admisible 30 W
<b>12</b>	Potencia de regeneración admisible 100 W

\* Confirmar la regeneración opcional a utilizar en "Selección de modelo".



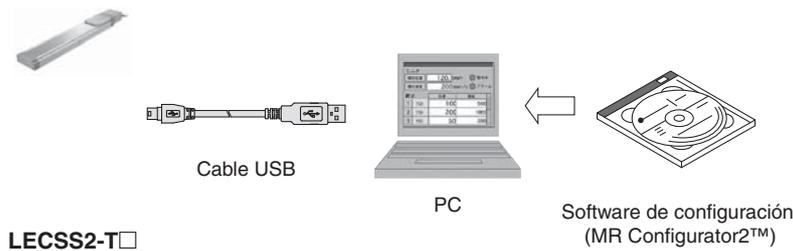
Dimensiones [mm]

Modelo	LA	LB	LC	LD
<b>LEC-MR-RB-032</b>	30	119	99	1.6
<b>LEC-MR-RB-12</b>	40	169	149	2

\* MR-RB□ fabricado por Mitsubishi Electric.

# Serie LECSS-T

## Opciones



### Software de configuración (MR Configurator2™) (LECSA, LECSB, LECSC, LECSS común)

## LEC-MRC2 E

#### Idioma de visualización

—	Versión en japonés
<b>E</b>	Versión en inglés
<b>C</b>	Versión en chino

\* SW1DNC-MRC2-□ fabricado por Mitsubishi Electric Corporation.

Consulte el sitio web de Mitsubishi Electric Corporation para el entorno de trabajo y la información de actualización de versión.

MR Configurator2™ es una marca registrada de Mitsubishi Electric Corporation.

### El ajuste, visualización de la forma de onda, diagnóstico, lectura/escritura de parámetros y el funcionamiento de prueba se pueden realizar en un PC compatible

Si usa el software de configuración MR Configurator2™, use un PC IBM/PC compatible con AT que satisfaga las siguientes condiciones de trabajo.

#### Requisitos de hardware

Equipo		Software de configuración (MR Configurator2™) LEC-MRC2 □
Nota 1) 2) 3) 4) 5) 6) 7) PC	Sist. operativo	Sistema operativo Microsoft® Windows®8 Enterprise Sistema operativo Microsoft® Windows®8 Pro Sistema operativo Microsoft® Windows®8 Sistema operativo Microsoft® Windows®7 Enterprise Sistema operativo Microsoft® Windows®7 Ultimate Sistema operativo Microsoft® Windows®7 Professional Sistema operativo Microsoft® Windows®7 Home Premium Sistema operativo Microsoft® Windows®7 Starter Sistema operativo Microsoft® Windows Vista® Enterprise Sistema operativo Microsoft® Windows Vista® Ultimate Sistema operativo Microsoft® Windows Vista® Business Sistema operativo Microsoft® Windows Vista® Home Premium Sistema operativo Microsoft® Windows®XP Professional, Service Pack 2 o posterior Sistema operativo Microsoft® Windows®XP Home Edition, Service Pack 2 o posterior Sistema operativo Microsoft® Windows®2000 Professional, Service Pack 4 o posterior
	Espacio DD disponible	1 GB o más
	Interfaz de comunicación	Use el puerto USB.
Indicador		Resolución 1024 x 768 o más Debe ser capaz de reproducir color de alta resolución (16 bits). Conectable al PC anterior
Teclado		Conectable al PC anterior
Ratón		Conectable al PC anterior
Impresora		Conectable al PC anterior
Cable USB (Nota 8)		LEC-MR-J3USB

Nota 1) Antes de usar un PC para ajustar el método de tabla de puntos de LECSA o el método de programación, actualice a la versión 1.18U (versión en japonés)/ versión 1.19V (versión en inglés). Consulte el sitio web de Mitsubishi Electric Corporation para la información de actualización de versión.

Nota 2) Windows y Windows Vista son marcas registradas propiedad de Microsoft Corporation en los EE.UU. y en otros países.

Nota 3) MR Configurator2 puede no funcionar adecuadamente en algunos PC.

Nota 4) Si usa Windows®XP o posterior, las siguientes funciones no se pueden usar.  
 · Modo de compatibilidad con programas Windows  
 · Conmutación rápida de usuario  
 · Escritorio remoto  
 · Modo de fuente grande (propiedad de visualización)  
 · Ajustes DPI diferentes a 96 DPI (propiedad de visualización)  
 Para el sistema operativo de 64 bits, este software es compatible con Windows®7 y Windows®8.

Nota 5) Si usa Windows®7, las siguientes funciones no se pueden usar.  
 · Modo Windows XP  
 · Windows Touch

Nota 6) Si usa este software con Windows Vista® o posterior, regístrese como usuario teniendo permiso de USUARIO o superior.

Nota 7) Si usa Windows®8, las siguientes funciones no se pueden usar.  
 · Hyper-V  
 · Estilo Modern UI

Nota 8) Haga el pedido del cable USB por separado.

#### Driver compatible con el software de configuración

Driver compatible	Software de configuración	
	Configurador MR	MR Configurator2™
	LEC-MR-SETUP221 □	LEC-MRC2 □
<b>LECSA</b>	○	○
<b>LECSB</b>	○	○
<b>LECSC</b>	○	○
<b>LECSS □-S □</b>	○	○
<b>LECSS2-T □</b>	—	○

## Opciones

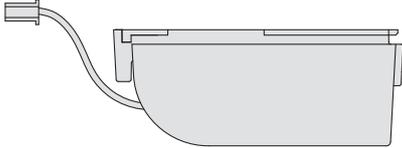
### Batería (sólo para LECSS2-T□)

#### LEC – MR – BAT6V1SET

\* MR-BAT6V1SET fabricado por Mitsubishi Electric Corporation.

Batería para recambio.

Los datos de posición absoluta se mantienen instalando la batería en el driver.



Nota) El modelo LEC-MR-BAT6V1SET es una batería ensamblada que usa una batería de litio 2CR17335A. Esta batería no es aplicable a la reglamentación UN sobre Mercancías Peligrosas (Clase 9). Cuando transporte baterías de litio y dispositivos con baterías de litio integradas mediante un método sujeto a las reglamentaciones UN, es necesario aplicar medidas acordes a la reglamentación estipulada por las Recomendaciones de Naciones Unidas sobre el Transporte de Mercancías Peligrosas, las Instrucciones Técnicas (ICAO-TI) de la Organización Internacional de Aviación Civil (ICAO) y el Código Marítimo Internacional sobre Mercancías Peligrosas (código IMDG) de la Organización Marítima Internacional (IMO). Si un cliente está transportando productos como los mostrados arriba, deberá comprobar las reglamentaciones más recientes o la legislación del país de transporte con el fin de tomar las medidas adecuadas. Consulte con un representante de ventas de SMC para obtener más información.

### Cable USB (3 m)

#### LEC – MR – J3USB

\* MR-J3USB fabricado por Mitsubishi Electric Corporation.

Cable para conectar el PC y el driver cuando se usa el software de configuración (MR Configurator2™).

Usar únicamente este cable.

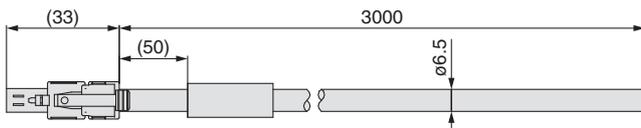
### Cable STO (3 m)

#### LEC – MR – D05UDL3M

\* MR-D05UDL3M fabricado por Mitsubishi Electric Corporation.

Cable para conectar el driver y el dispositivo, cuando se usa la función de seguridad.

Usar únicamente este cable.



LEFS/LEFB

LEJS/LEJB

LEY

LEYG

LECSS-T



### SMC Corporation (Europe)

<b>Austria</b>	☎ +43 (0)2262622800	www.smc.at	office@smc.at
<b>Belgium</b>	☎ +32 (0)33551464	www.smcpn pneumatics.be	info@smcpneumatics.be
<b>Bulgaria</b>	☎ +359 (0)2807670	www.smc.bg	office@smc.bg
<b>Croatia</b>	☎ +385 (0)13707288	www.smc.hr	office@smc.hr
<b>Czech Republic</b>	☎ +420 541424611	www.smc.cz	office@smc.cz
<b>Denmark</b>	☎ +45 70252900	www.smc.dk.com	smc@smcdk.com
<b>Estonia</b>	☎ +372 6510370	www.smcpn pneumatics.ee	smc@smcpneumatics.ee
<b>Finland</b>	☎ +358 207513513	www.smc.fi	smc.fi@smc.fi
<b>France</b>	☎ +33 (0)164761000	www.smc-france.fr	promotion@smc-france.fr
<b>Germany</b>	☎ +49 (0)61034020	www.smc.de	info@smc.de
<b>Greece</b>	☎ +30 210 2717265	www.smchellas.gr	sales@smchellas.gr
<b>Hungary</b>	☎ +36 23511390	www.smc.hu	office@smc.hu
<b>Ireland</b>	☎ +353 (0)14039000	www.smcpn pneumatics.ie	sales@smcpneumatics.ie
<b>Italy</b>	☎ +39 0292711	www.smcitalia.it	mailbox@smcitalia.it
<b>Latvia</b>	☎ +371 67817700	www.smc.lv	info@smclv.lv

<b>Lithuania</b>	☎ +370 5 2308118	www.smclt.lt	info@smclt.lt
<b>Netherlands</b>	☎ +31 (0)205318888	www.smcpn pneumatics.nl	info@smcpneumatics.nl
<b>Norway</b>	☎ +47 67129020	www.smc-norge.no	post@smc-norge.no
<b>Poland</b>	☎ +48 (0)222119616	www.smc.pl	office@smc.pl
<b>Portugal</b>	☎ +351 226166570	www.smc.eu	postpt@smc.smces.es
<b>Romania</b>	☎ +40 213205111	www.smcromania.ro	smcromania@smcromania.ro
<b>Russia</b>	☎ +7 8127185445	www.smc-pneumatik.ru	info@smc-pneumatik.ru
<b>Slovakia</b>	☎ +421 (0)413213212	www.smc.sk	office@smc.sk
<b>Slovenia</b>	☎ +386 (0)73885412	www.smc.si	office@smc.si
<b>Spain</b>	☎ +34 902184100	www.smc.eu	post@smc.smces.es
<b>Sweden</b>	☎ +46 (0)86031200	www.smc.nu	post@smc.nu
<b>Switzerland</b>	☎ +41 (0)523963131	www.smc.ch	info@smc.ch
<b>Turkey</b>	☎ +90 212 489 0 440	www.smcpnomatik.com.tr	info@smcpnomatik.com.tr
<b>UK</b>	☎ +44 (0)845 121 5122	www.smcpn pneumatics.co.uk	sales@smcpneumatics.co.uk