

Modèle à codeur absolu sans batterie

Actionneurs électriques

Nouveau



Le redémarrage à partir de la dernière position d'arrêt est possible.

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.



Contrôleur pour moteur pas à pas Série JXC p. 37, 43

Modèle pour codeur 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-E **Nouveau**



CC-Link JXCM1-E **Nouveau**



I/O parallèle JXC51/61-E

Aucune batterie n'est installée.
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.

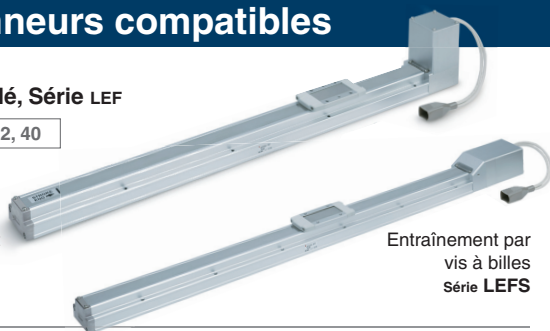
Actionneurs compatibles

Modèle guidé, Série LEF

Taille 25, 32, 40

p. 1, 16

Entraînement par courroie
Série LEFB



Entraînement par vis à billes
Série LEFS

Modèle à tige/modèle à tige-guidée

Série LEY/LEYG

Taille 25, 32, 40

p. 17, 28



Table linéaire

Série LES

Taille 25

p. 29, 32



Modèle compact série LES



Modèle guidé haute rigidité Série LESH

Pince électrique (modèle à 2 doigts)

Série LEHF

Taille 32, 40

p. 33



Table rotative

Série LER

Taille 50

p. 35



Série LE□



CAT.EUS100-136Aa-FR

Série LEF

Sélection du modèle

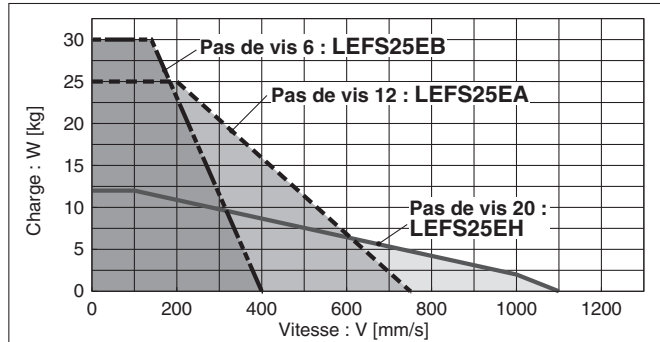
Graphique charge-vitesse (Guide)

Pour le modèle absolu sans batterie (moteur pas à pas 24 VDC), modèle à moteur en ligne * Les graphiques suivants montrent les valeurs lorsque la force de déplacement est de 100 %.

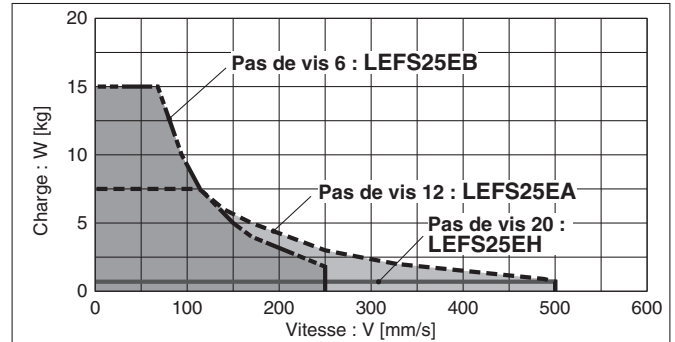
Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard.
Pour plus d'informations, reportez-vous au [catalogue en ligne](#).

LEFS25/Entraînement par vis à billes

Horizontal

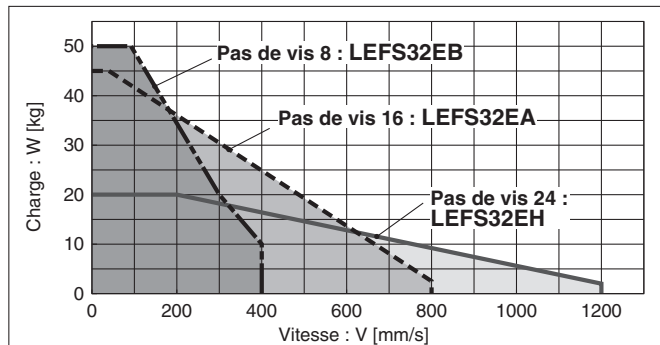


Vertical

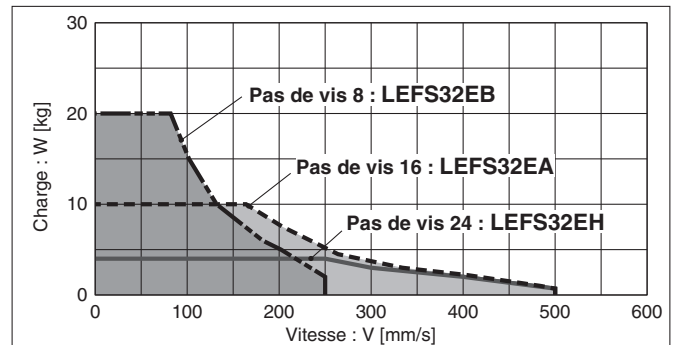


LEFS32/Entraînement par vis à billes

Horizontal

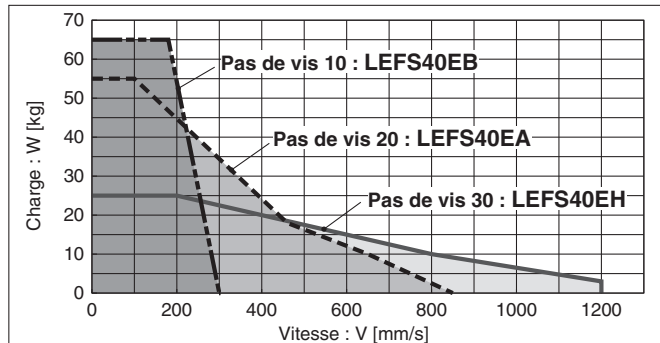


Vertical

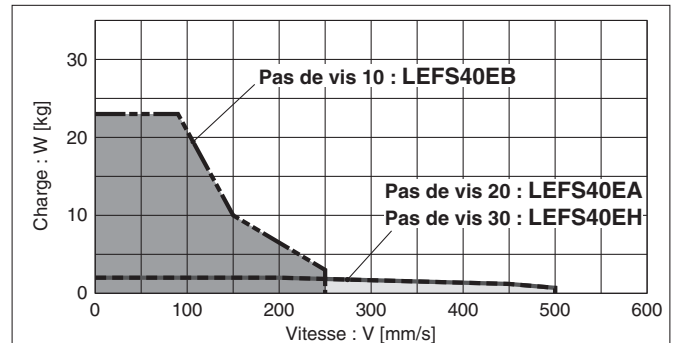


LEFS40/Entraînement par vis à billes

Horizontal



Vertical



Graphique charge-vitesse (Guide)

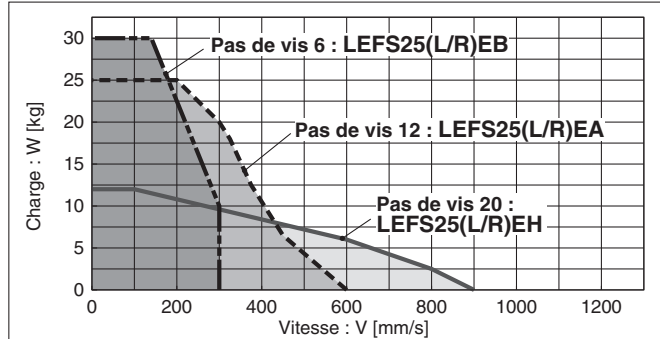
Pour le modèle absolu sans batterie (moteur pas à pas 24 VDC), modèle à moteur parallèle

Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard. Pour plus d'informations, reportez-vous au [catalogue en ligne](#).

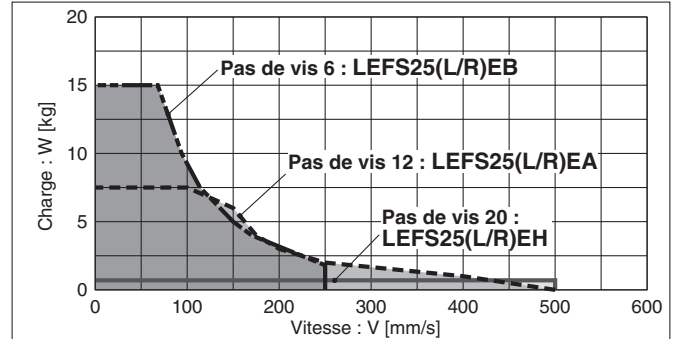
* Les graphiques suivants montrent les valeurs lorsque la force de déplacement est de 100 %.

LEFS25(L/R)/Entraînement par vis à billes

Horizontal

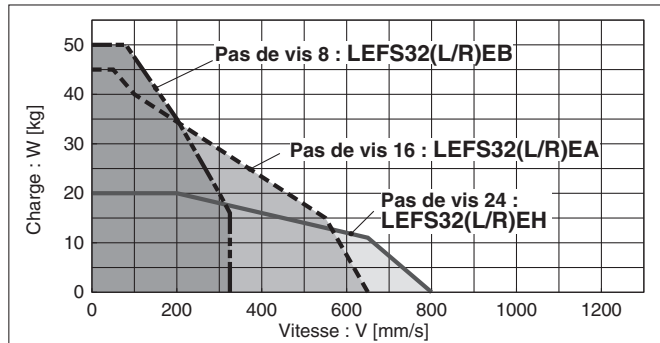


Vertical

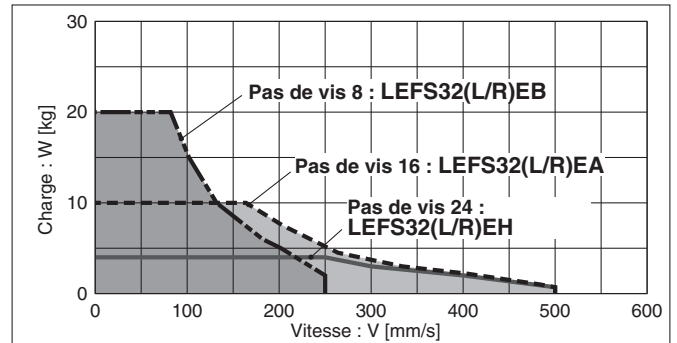


LEFS32(L/R)/Entraînement par vis à billes

Horizontal

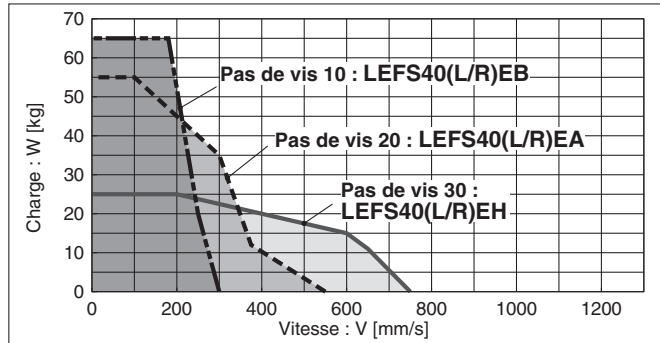


Vertical

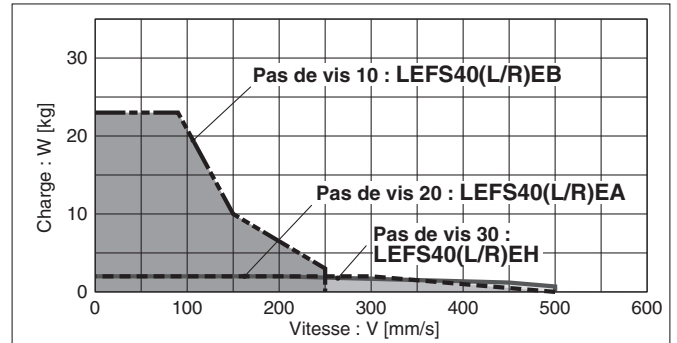


LEFS40(L/R)/Entraînement par vis à billes

Horizontal



Vertical



LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

LER

JXC□1

JXC51/61

Codeur absolu sans batterie :

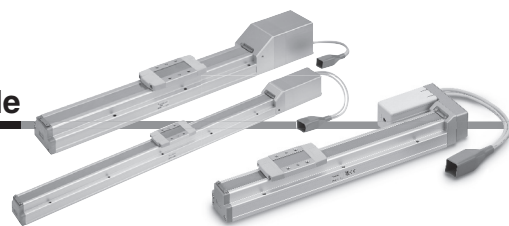
Actionneur/guide électrique Série LEF

Entraînement par vis à billes

Série **LEFS** LEFS25, 32, 40



Pour passer commande



LEFS **H** **25** **R** **E** **B** - **200** **C** **N** **K** - **R1** **CD17T**

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

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

1 Précision

—	Standard
H	Modèle haute précision

2 Taille

25
32
40

3 Position de montage du moteur

—	Axial
R	Parallèle à droite
L	Parallèle à gauche

4 Type de moteur

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

5 Pas de vis [mm]

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

6 Course*1 [mm]

Course	Taille	Note
		Course admissible
50 à 800	25	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 650, 700, 750, 800
50 à 1000	32	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 650, 700, 750, 800, 850, 900, 950, 1000
150 à 1200	40	150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 650, 700, 750, 800, 850, 900, 950, 1000, 1100, 1200

7 Option de moteur

—	Sans option
B	Avec frein

8 Compatibilité avec le détecteur (en ligne uniquement)*2 *3 *4 *5

—	Aucun
C	Avec (contient 1 fixation de montage)

9 Application de graisse (bande externe)

—	Avec
N	Sans (caractéristique rouleau)

10 Trou de piéutage

—	Fond du boîtier B*5	
K	Base du corps 2 emplacements	

11 Type/longueur de câble pour l'actionneur

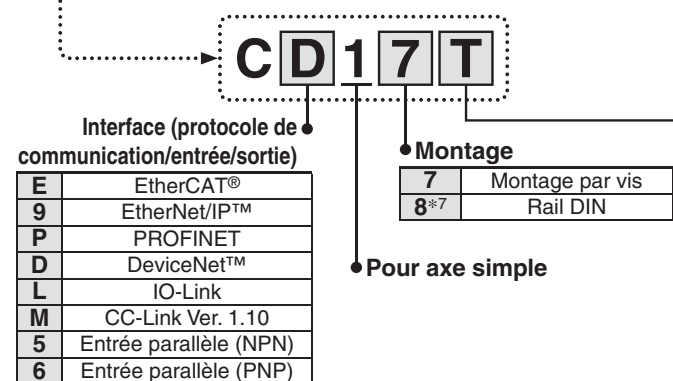
Câble robotique [m]			
	Aucun	R8	8*6
R1	1.5	RA	10*6
R3	3	RB	15*6
R5	5	RC	20*6

Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard.
Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

Pour plus de détails sur les détecteurs, consultez le [catalogue en ligne](#).

12 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur



Connecteur de communication, câble I/O*8

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™
T	Connecteur de communication à raccord en T	CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN) Entrée parallèle (PNP)
3	Câble I/O (3 m)	
5	Câble I/O (5 m)	

- *1 Veuillez consulter SMC pour les courses non standard, qui sont fabriquées sur commande.
- *2 Si 2 ou plus sont requises, veuillez les commander séparément. (Réf. : LEF-D-2-1 Pour plus d'informations, reportez-vous au **catalogue en ligne**.)
- *3 Commandez les détecteurs séparément. (Pour plus d'informations, reportez-vous au **catalogue en ligne**.)
- *4 Lorsque le « - » est sélectionné, le produit n'est pas équipé d'un aimant intégré pour un détecteur, et il n'est donc pas possible de fixer une fixation de montage. Veuillez à choisir un modèle approprié au départ, car le produit ne peut pas être modifié pour être compatible avec le détecteur après l'achat.

- *5 Pour plus de détails sur la méthode de montage, consultez le **catalogue Web**.
- *6 Fabriqué sur commande
- *7 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.
- *8 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle. Sélectionnez « - », « S » ou « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link. Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Prémunition

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LEF avec la série de contrôleur JXC.

La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Prémunitions relatives aux différences de versions du contrôleur]

Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

- *1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.



*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits. Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Caractéristiques techniques

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

Modèle				LEFS25			LEFS32			LEFS40			
Caractéristiques techniques de l'actuateur	Course [mm]*1			50 à 800			50 à 1000			150 à 1200			
	Charge [kg]*2	Horizontal			12	25	30	20	45	50	25	55	65
		Vertical			0.5	7.5	15	4	10	20	2	2	23
	Vitesse*2 [mm/s]	Axial	Plage de la course	Jusqu'à 500	20 à 1100	12 à 750	6 à 400	24 à 1200	16 à 800	8 à 400	30 à 1200	20 à 850	10 à 300
				501 à 600	20 à 900	12 à 540	6 à 270	24 à 1200	16 à 800	8 à 400	30 à 1200	20 à 850	10 à 300
				601 à 700	20 à 630	12 à 420	6 à 230	24 à 930	16 à 620	8 à 310	30 à 1200	20 à 850	10 à 300
				701 à 800	20 à 550	12 à 330	6 à 180	24 à 750	16 à 500	8 à 250	30 à 1140	20 à 760	10 à 300
				801 à 900	—	—	—	24 à 610	16 à 410	8 à 200	30 à 930	20 à 620	10 à 300
				901 à 1000	—	—	—	24 à 500	16 à 340	8 à 170	30 à 780	20 à 520	10 à 250
		1001 à 1100	—	—	—	—	—	—	30 à 660	20 à 440	10 à 220		
		1101 à 1200	—	—	—	—	—	—	30 à 570	20 à 380	10 à 190		
		Parallèle	Plage de la course	Jusqu'à 500	20 à 900	12 à 600	6 à 300	24 à 800	16 à 650	8 à 325	30 à 750	20 à 550	10 à 300
				501 à 600	20 à 900	12 à 540	6 à 270	24 à 800	16 à 650	8 à 325	30 à 750	20 à 550	10 à 300
601 à 700				20 à 630	12 à 420	6 à 230	24 à 800	16 à 620	8 à 310	30 à 750	20 à 550	10 à 300	
701 à 800				20 à 550	12 à 330	6 à 180	24 à 750	16 à 500	8 à 250	30 à 750	20 à 550	10 à 300	
801 à 900	—			—	—	24 à 610	16 à 410	8 à 200	30 à 750	20 à 550	10 à 300		
901 à 1000	—			—	—	24 à 500	16 à 340	8 à 170	30 à 750	20 à 520	10 à 250		
1001 à 1100	—	—	—	—	—	—	30 à 660	20 à 440	10 à 220				
1101 à 1200	—	—	—	—	—	—	30 à 570	20 à 380	10 à 190				
Accélération /décélération max. [mm/s ²]				3000									
Répétitivité de positionnement [mm]				Standard									
				Modèle haute précision ±0.015 (câble H : ±0.02)									
Mouvement perdu [mm]*3				Standard									
				Modèle haute précision 0.1 max.									
Pas de vis [mm]				20	12	6	24	16	8	30	20	10	
Résistance aux chocs/vibrations [m/s ²]*4				50/20									
Type d'actionnement				Vis à billes (LEFS□), Vis à billes + courroie (LEFS□ [†])									
Type de guidage				Guide linéaire									
Plage de température d'utilisation [°C]				5 à 40									
Plage d'humidité ambiante [%HR]				90 max. (sans condensation)									
Taille du moteur				□42			□56.4						
Type de moteur				Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)									
Codeur				Modèle absolu sans batterie (4096 impulsions /rotation)									
Tension nominale [V]				24 VDC ±10 %									
Consommation électrique [W]*5				38			50			100			
Consommation électrique en mode veille lors de l'utilisation [W]*6				16			44			43			
Consommation électrique instantanée max. [W]*7				57			123			141			
Type*8				Frein à manque de courant									
Effort de maintien [N]				47	78	157	72	108	216	75	113	225	
Consommation électrique [W]*9				5			5			5			
Tension nominale [V]				24 VDC ±10 %									

*1 Veuillez consulter SMC pour les courses non standard, qui sont fabriquées sur commande.

*2 La vitesse varie en fonction de la charge. Consultez le « Graphique charge-vitesse (Guide) » aux pages 1 et 2.

En outre, si la longueur du câble dépasse 5 m, elle diminuera jusqu'à 10 % pour chaque 5 m.

*3 Une valeur de référence pour la correction d'une erreur dans l'opération réciproque

*4 Résistance aux chocs : aucun dysfonctionnement ne s'est produit lorsque l'actionneur a été testé avec un testeur de chute à la fois dans le sens axial et dans le sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial.)

Résistance aux vibrations : aucun dysfonctionnement ne s'est produit lors d'un test effectué entre 45 et 2000 Hz. Le test a été effectué à la fois dans un sens axiale et dans un sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial.)

*5 La consommation électrique (y compris le contrôleur) correspond au moment où l'actionneur fonctionne.

*6 La consommation électrique en mode veille lors du fonctionnement (y compris le contrôleur) correspond à l'arrêt de l'actionneur dans la position réglée pendant le fonctionnement.

*7 La consommation électrique instantanée maximale (y compris le contrôleur) correspond au moment où l'actionneur fonctionne. Cette valeur peut être utilisée pour la sélection de l'alimentation électrique.

*8 Avec frein uniquement

*9 Tenir compte de la consommation électrique du frein dans la définition de l'alimentation électrique..

LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

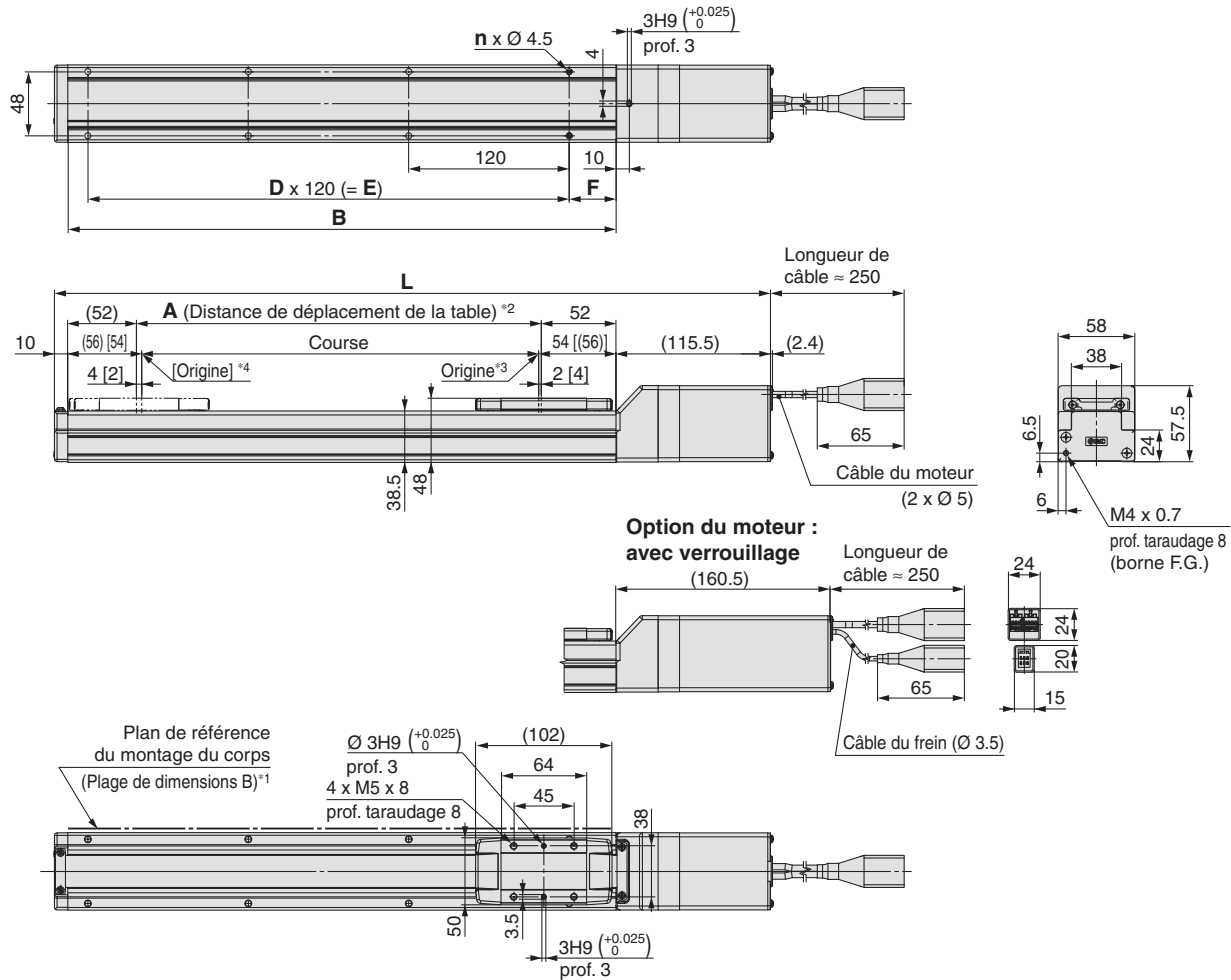
LER

JXC□1

JXC51/61

Dimensions : moteur en ligne

LEFS25E



- *1 Pour monter l'actionneur en utilisant le plan de référence de montage du corps, réglez la hauteur de la surface opposée ou de la goupille à 3 mm ou plus en raison du chanfreinage rond. (Longueur recommandée : 5 mm)
En outre, sachez que des surfaces autres que le plan de référence de montage du corps (plage de dimensions B) peuvent légèrement dépasser du plan de référence de montage du corps. Veillez à prévoir un dégagement de 1 mm ou plus pour éviter toute interférence avec les pièces, les installations, etc.
- *2 Distance dans laquelle la table peut se déplacer lorsqu'elle retourne à l'origine.
Veillez à ce que les pièces montées sur la table ne gênent pas les pièces et les équipements autour de la table.
- *3 Position après retour à l'origine
- *4 [] pour les cas où le sens du retour à l'origine a changé

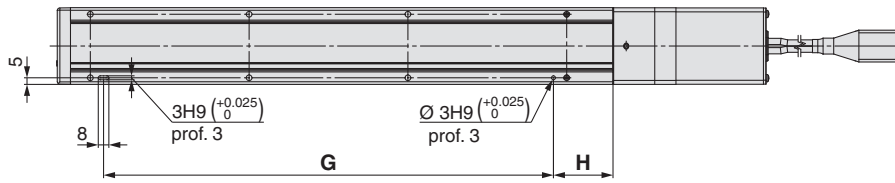
Dimensions

Modèle	L		A	B	n	D	E	F
	Sans verrouillage	Avec verrouillage						
LEFS25E□-50□	285.5	330.5	56	160	4	—	—	20
LEFS25E□-100□	335.5	380.5	106	210	4	—	—	35
LEFS25E□-150□	385.5	430.5	156	260	4	—	—	
LEFS25E□-200□	435.5	480.5	206	310	6	2	240	
LEFS25E□-250□	485.5	530.5	256	360	6	2	240	
LEFS25E□-300□	535.5	580.5	306	410	8	3	360	
LEFS25E□-350□	585.5	630.5	356	460	8	3	360	
LEFS25E□-400□	635.5	680.5	406	510	8	3	360	
LEFS25E□-450□	685.5	730.5	456	560	10	4	480	
LEFS25E□-500□	735.5	780.5	506	610	10	4	480	
LEFS25E□-550□	785.5	830.5	556	660	12	5	600	
LEFS25E□-600□	835.5	880.5	606	710	12	5	600	
LEFS25E□-650□	885.5	930.5	656	760	12	5	600	
LEFS25E□-700□	935.5	980.5	706	810	14	6	720	
LEFS25E□-750□	985.5	1030.5	756	860	14	6	720	
LEFS25E□-800□	1035.5	1080.5	806	910	16	7	840	

Dimensions : moteur en ligne

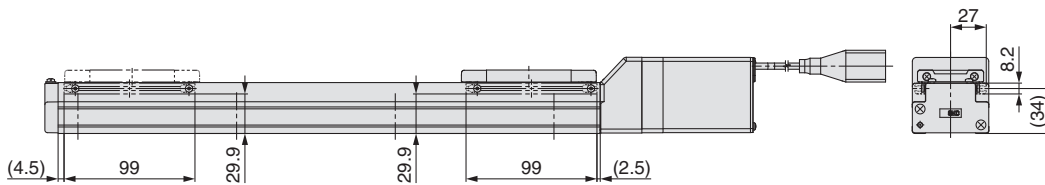
LEFS25E

Trou de piéutage^{*1} (option) : fond du corps



*1 Lors de l'utilisation de trous de piéutage sur la base du corps, n'utilisez pas simultanément le trou de piéutage de la base du logement B.

Avec détecteur (Option)



* Pour les courses de 99 mm max., seuls 2 fixations de montage du détecteur peuvent être installés du côté du moteur.

Dimensions	[mm]	
Modèle	G	H
LEFS25E□-50□	100	30
LEFS25E□-100□	100	45
LEFS25E□-150□	100	45
LEFS25E□-200□	220	45
LEFS25E□-250□	220	45
LEFS25E□-300□	340	45
LEFS25E□-350□	340	45
LEFS25E□-400□	340	45
LEFS25E□-450□	460	45
LEFS25E□-500□	460	45
LEFS25E□-550□	580	45
LEFS25E□-600□	580	45
LEFS25E□-650□	580	45
LEFS25E□-700□	700	45
LEFS25E□-750□	700	45
LEFS25E□-800□	820	45

LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

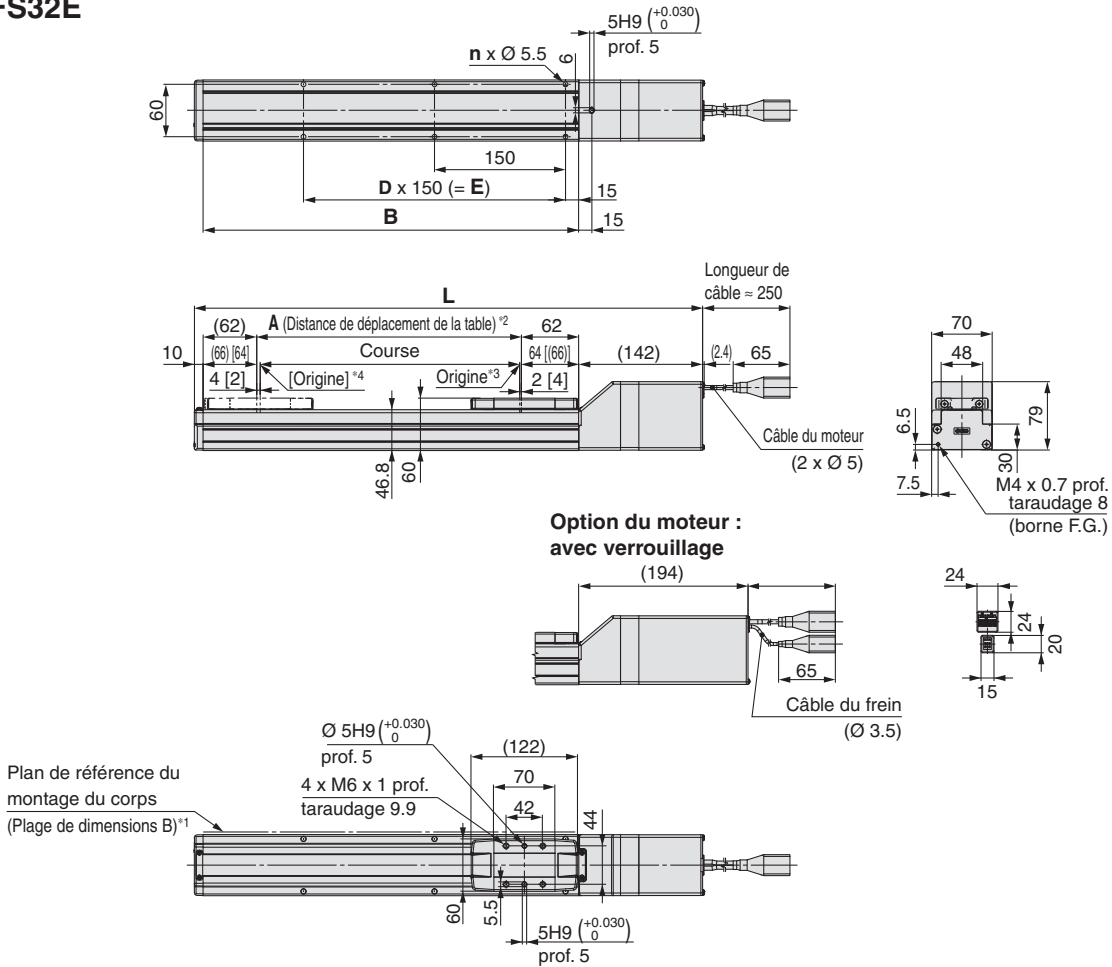
LER

JXC□1

JXC51/61

Dimensions : moteur en ligne

LEFS32E



- *1 Pour monter l'actionneur en utilisant le plan de référence de montage du corps, réglez la hauteur de la surface opposée ou de la goupille à 3 mm ou plus en raison du chanfreinage rond. (Longueur recommandée : 5 mm)
En outre, sachez que des surfaces autres que le plan de référence de montage du corps (plage de dimensions B) peuvent légèrement dépasser du plan de référence de montage du corps. Veillez à prévoir un dégagement de 1 mm ou plus pour éviter toute interférence avec les pièces, les installations, etc.
- *2 Distance dans laquelle la table peut se déplacer lorsqu'elle retourne à l'origine.
Veillez à ce que les pièces montées sur la table ne gênent pas les pièces et les équipements autour de la table.
- *3 Position après retour à l'origine
- *4 [] pour les cas où le sens du retour à l'origine a changé

Dimensions

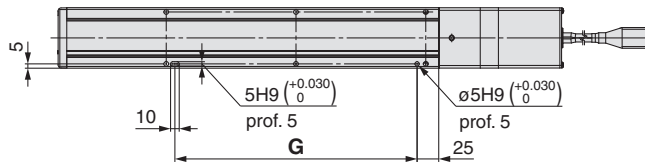
[mm]

Modèle	L		A	B	n	D	E
	Sans verrouillage	Avec verrouillage					
LEFS32E□-50□	332	384	56	180	4	—	—
LEFS32E□-100□	382	434	106	230	4	—	—
LEFS32E□-150□	432	484	156	280	4	—	—
LEFS32E□-200□	482	534	206	330	6	2	300
LEFS32E□-250□	532	584	256	380	6	2	300
LEFS32E□-300□	582	634	306	430	6	2	300
LEFS32E□-350□	632	684	356	480	8	3	450
LEFS32E□-400□	682	734	406	530	8	3	450
LEFS32E□-450□	732	784	456	580	8	3	450
LEFS32E□-500□	782	834	506	630	10	4	600
LEFS32E□-550□	832	884	556	680	10	4	600
LEFS32E□-600□	882	934	606	730	10	4	600
LEFS32E□-650□	932	984	656	780	12	5	750
LEFS32E□-700□	982	1034	706	830	12	5	750
LEFS32E□-750□	1032	1084	756	880	12	5	750
LEFS32E□-800□	1082	1134	806	930	14	6	900
LEFS32E□-850□	1132	1184	856	980	14	6	900
LEFS32E□-900□	1182	1234	906	1030	14	6	900
LEFS32E□-950□	1232	1284	956	1080	16	7	1050
LEFS32E□-1000□	1282	1334	1006	1130	16	7	1050

Dimensions : moteur en ligne

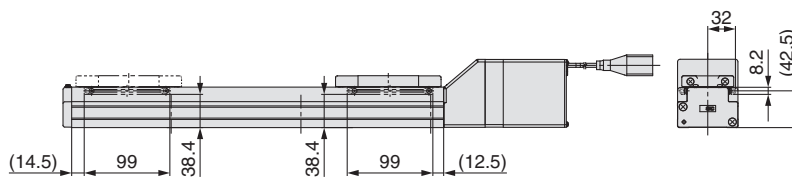
LEFS32E

Trou de piéutage*¹ (option) : fond du corps



*¹ Lors de l'utilisation de trous de piéutage sur la base du corps, n'utilisez pas simultanément le trou de piéutage de la base du logement B.

Avec détecteur (Option)



* Pour les courses de 99 mm max., seuls 2 fixations de montage du détecteur peuvent être installés du côté du moteur.

Dimensions [mm]	
Modèle	G
LEFS32E□-50□	130
LEFS32E□-100□	130
LEFS32E□-150□	130
LEFS32E□-200□	280
LEFS32E□-250□	280
LEFS32E□-300□	280
LEFS32E□-350□	430
LEFS32E□-400□	430
LEFS32E□-450□	430
LEFS32E□-500□	580
LEFS32E□-550□	580
LEFS32E□-600□	580
LEFS32E□-650□	730
LEFS32E□-700□	730
LEFS32E□-750□	730
LEFS32E□-800□	880
LEFS32E□-850□	880
LEFS32E□-900□	880
LEFS32E□-950□	1030
LEFS32E□-1000□	1030

LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

LER

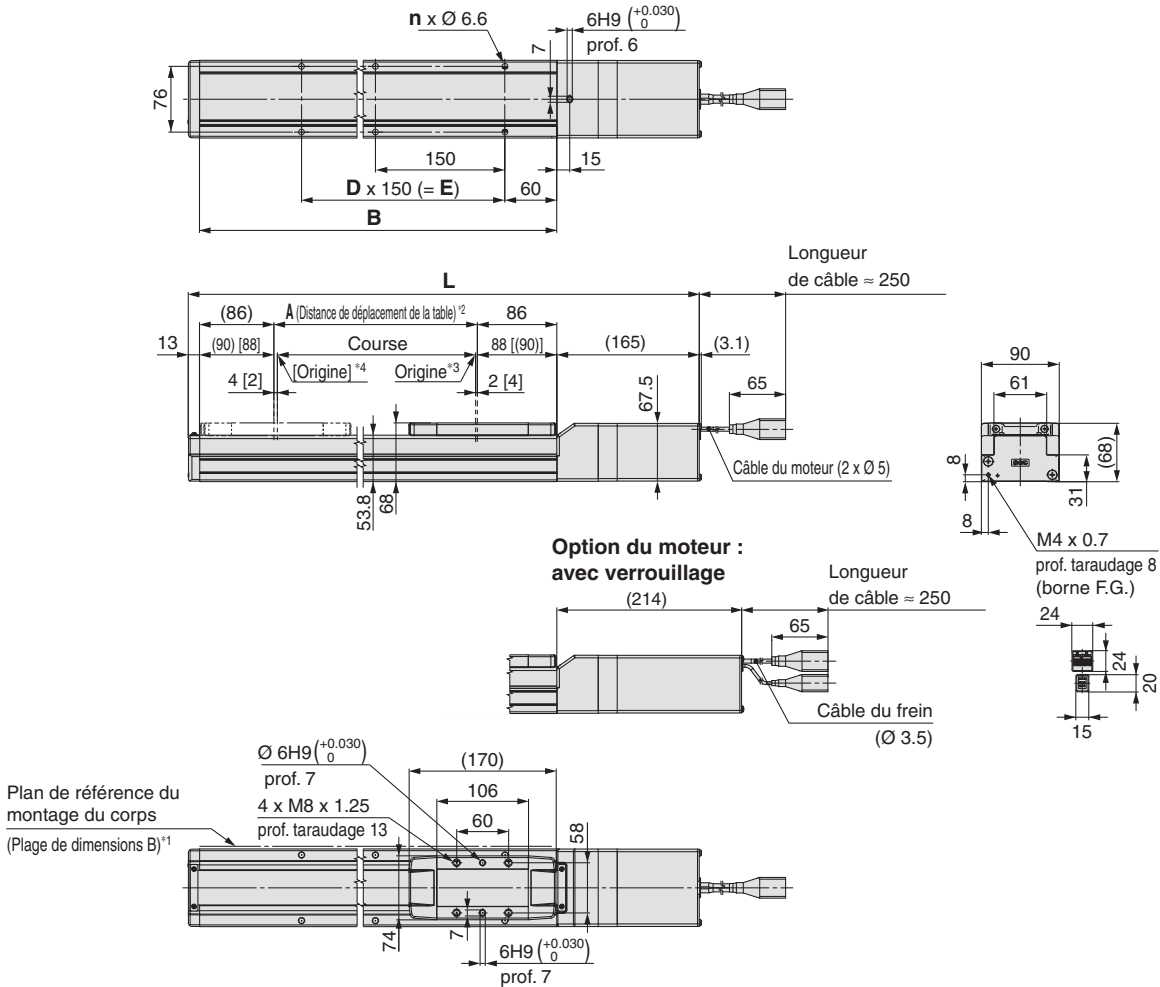
JXC□1

JXC51/61

Série LEFS

Dimensions : moteur en ligne

LEFS40E



- *1 Pour monter l'actionneur en utilisant le plan de référence de montage du corps, réglez la hauteur de la surface opposée ou de la goupille à 3 mm ou plus en raison du chanfreinage rond. (Longueur recommandée : 5 mm)
En outre, sachez que des surfaces autres que le plan de référence de montage du corps (plage de dimensions B) peuvent légèrement dépasser du plan de référence de montage du corps. Veillez à prévoir un dégagement de 1 mm ou plus pour éviter toute interférence avec les pièces, les installations, etc.
- *2 Distance dans laquelle la table peut se déplacer lorsqu'elle retourne à l'origine.
Veillez à ce que les pièces montées sur la table ne gênent pas les équipements autour de la table.
- *3 Position après retour à l'origine
- *4 [] pour les cas où le sens du retour à l'origine a changé

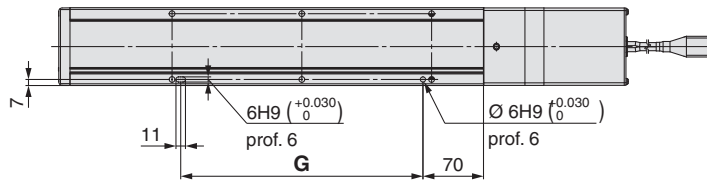
Dimensions

Modèle	L		A	B	n	D	E
	Sans verrouillage	Avec verrouillage					
LEFS40E□-150□	506	555	156	328	4	—	150
LEFS40E□-200□	556	605	206	378	6	2	300
LEFS40E□-250□	606	655	256	428	6	2	300
LEFS40E□-300□	656	705	306	478	6	2	300
LEFS40E□-350□	706	755	356	528	8	3	450
LEFS40E□-400□	756	805	406	578	8	3	450
LEFS40E□-450□	806	855	456	628	8	3	450
LEFS40E□-500□	856	905	506	678	10	4	600
LEFS40E□-550□	906	955	556	728	10	4	600
LEFS40E□-600□	956	1005	606	778	10	4	600
LEFS40E□-650□	1006	1055	656	828	12	5	750
LEFS40E□-700□	1056	1105	706	878	12	5	750
LEFS40E□-750□	1106	1155	756	928	12	5	750
LEFS40E□-800□	1156	1205	806	978	14	6	900
LEFS40E□-850□	1206	1255	856	1028	14	6	900
LEFS40E□-900□	1256	1305	906	1078	14	6	900
LEFS40E□-950□	1306	1355	956	1128	16	7	1050
LEFS40E□-1000□	1356	1405	1006	1178	16	7	1050
LEFS40E□-1100□	1456	1505	1106	1278	18	8	1200
LEFS40E□-1200□	1556	1605	1206	1378	18	8	1200

Dimensions : moteur en ligne

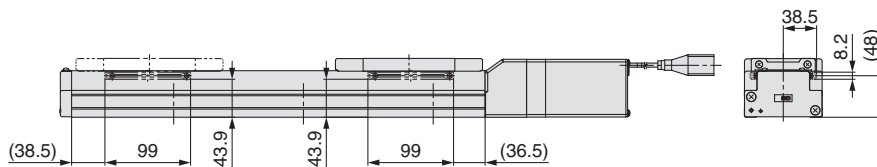
LEFS40E

Trou de piétag^{*1} (option) : fond du corps



*1 Lors de l'utilisation de trous de piétag sur la base du corps, n'utilisez pas simultanément le trou de piétag de la base du logement B.

Avec détecteur (Option)



Dimensions [mm]

Modèle	G
LEFS40E□-150□	130
LEFS40E□-200□	280
LEFS40E□-250□	280
LEFS40E□-300□	280
LEFS40E□-350□	430
LEFS40E□-400□	430
LEFS40E□-450□	430
LEFS40E□-500□	580
LEFS40E□-550□	580
LEFS40E□-600□	580
LEFS40E□-650□	730
LEFS40E□-700□	730
LEFS40E□-750□	730
LEFS40E□-800□	880
LEFS40E□-850□	880
LEFS40E□-900□	880
LEFS40E□-950□	1030
LEFS40E□-1000□	1030
LEFS40E□-1100□	1180
LEFS40E□-1200□	1180

LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

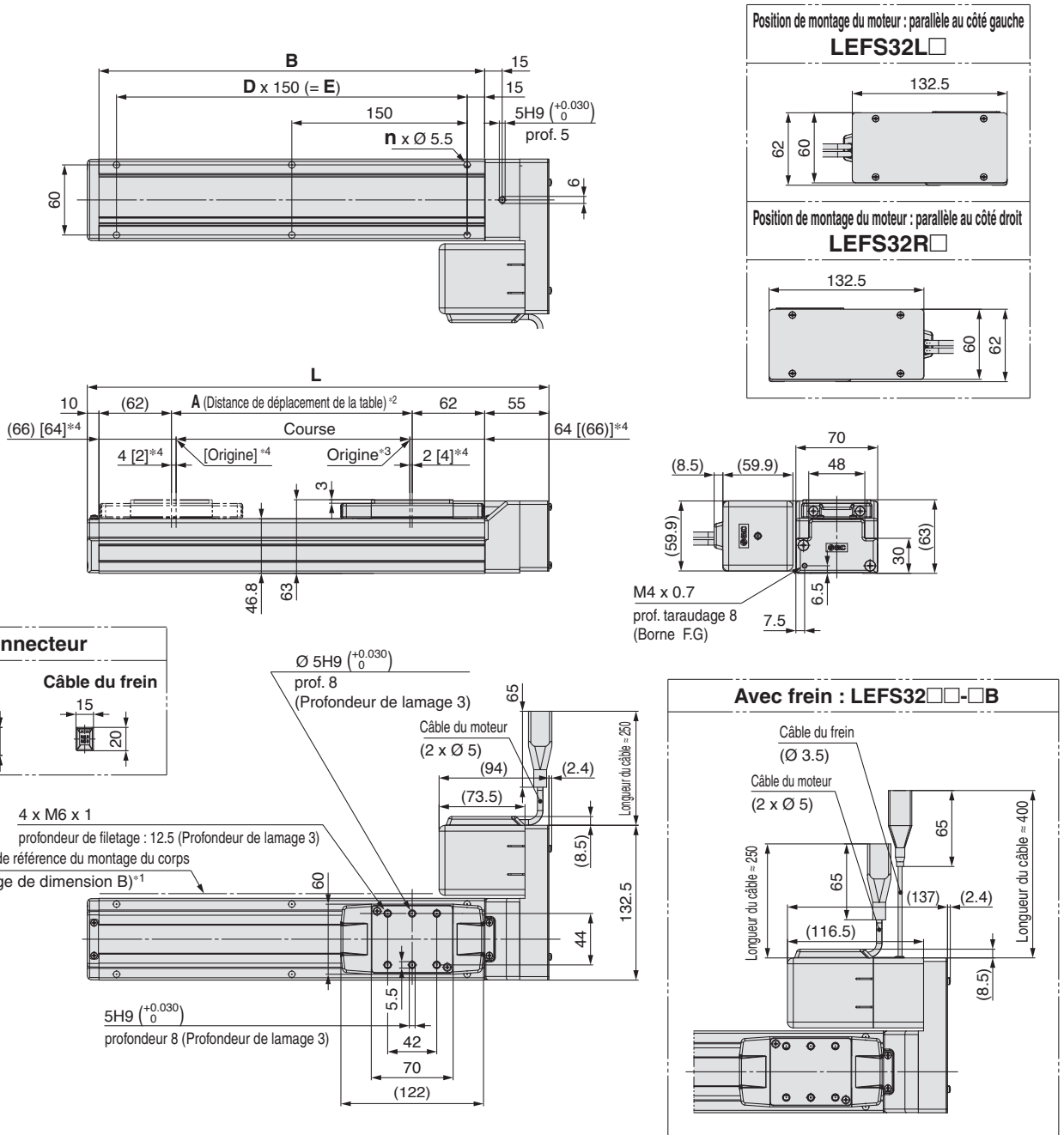
LER

JXC□1

JXC51/61

Dimensions : Moteur parallèle

LEFS32R



- *1 Pour monter l'actionneur en utilisant le plan de référence de montage du corps, réglez la hauteur de la surface opposée ou de l'axe à 3 mm ou plus. (Hauteur recommandée 5 mm)
En outre, sachez que des surfaces autres que le plan de référence de montage du corps (plage de dimensions B) peuvent légèrement dépasser du plan de référence de montage du corps. Veillez à prévoir un dégagement de 1 mm ou plus pour éviter toute interférence avec les pièces, les installations, etc.
- *2 Distance dans laquelle la table peut se déplacer lorsqu'elle retourne à l'origine.
Veillez à ce que les pièces montées sur la table ne gênent pas les pièces et les équipements autour de la table.
- *3 Position après le retour à la position d'origine
- *4 [] pour les cas où le sens du retour à la position d'origine a changé

Dimensions [mm]

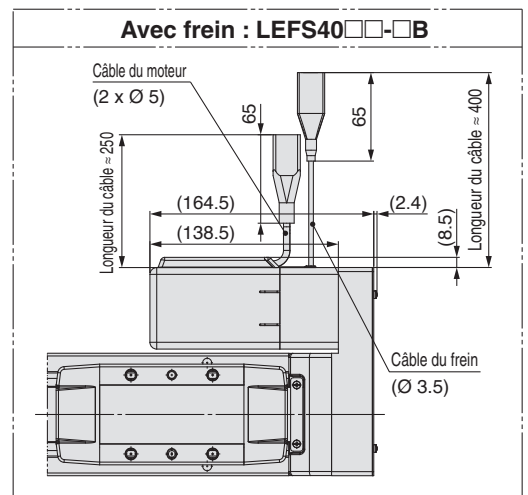
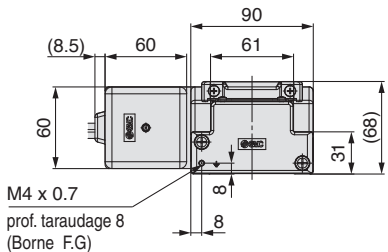
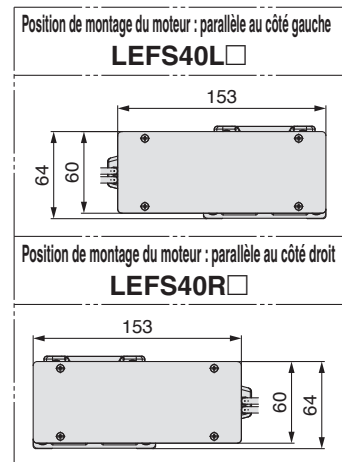
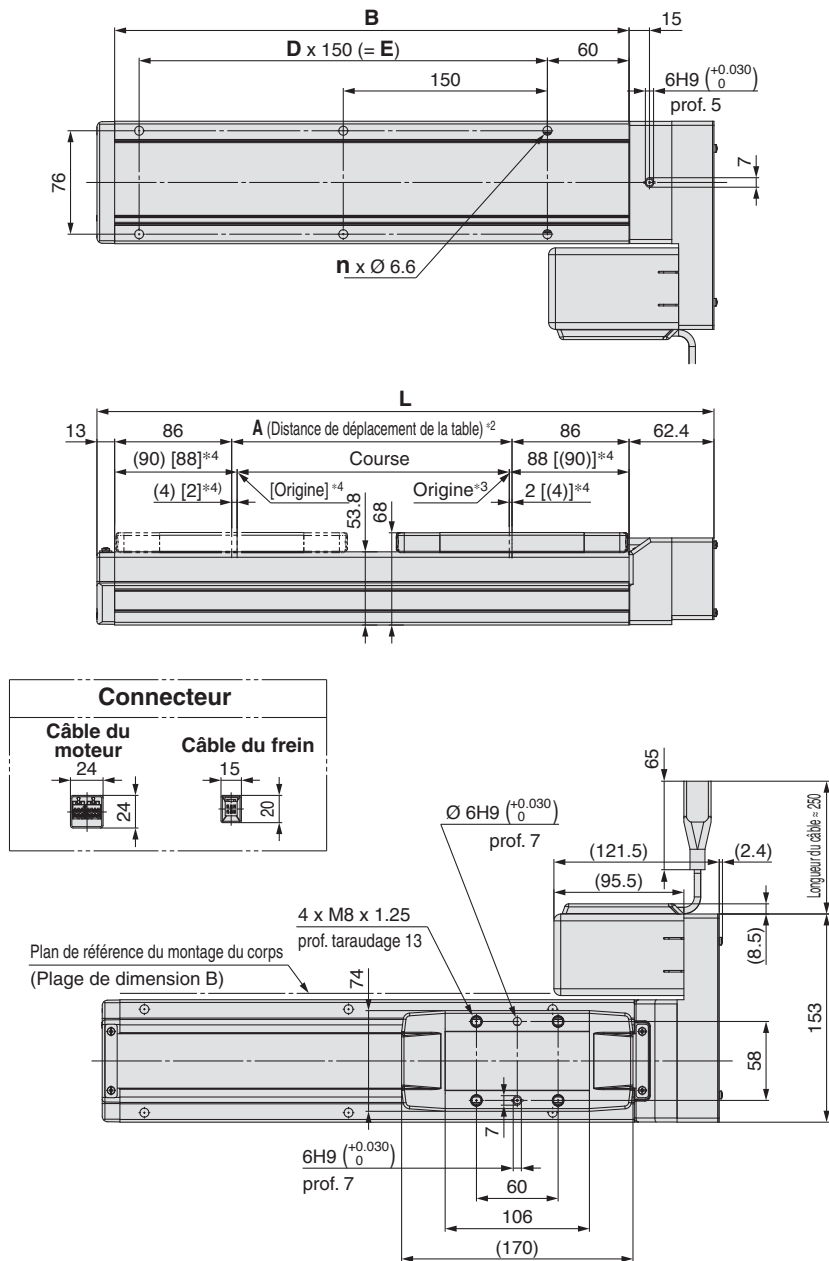
Modèle	L	A	B	n	D	E
LEFS32□□-50□	245	56	180	4	—	—
LEFS32□□-100□	295	106	230	4	—	—
LEFS32□□-150□	345	156	280	4	—	—
LEFS32□□-200□	395	206	330	6	2	300
LEFS32□□-250□	445	256	380	6	2	300
LEFS32□□-300□	495	306	430	6	2	300
LEFS32□□-350□	545	356	480	8	3	450
LEFS32□□-400□	595	406	530	8	3	450
LEFS32□□-450□	645	456	580	8	3	450
LEFS32□□-500□	695	506	630	10	4	600

Dimensions [mm]

Modèle	L	A	B	n	D	E
LEFS32□□-550□	745	556	680	10	4	600
LEFS32□□-600□	795	606	730	10	4	600
LEFS32□□-650□	845	656	780	12	5	750
LEFS32□□-700□	895	706	830	12	5	750
LEFS32□□-750□	945	756	880	12	5	750
LEFS32□□-800□	995	806	930	14	6	900
LEFS32□□-850□	1045	856	980	14	6	900
LEFS32□□-900□	1095	906	1030	14	6	900
LEFS32□□-950□	1145	956	1080	16	7	1050
LEFS32□□-1000□	1195	1006	1130	16	7	1050

Dimensions : Moteur parallèle

LEFS40R



- *1 Pour monter l'actionneur en utilisant le plan de référence de montage du corps, réglez la hauteur de la surface opposée ou de l'axe à 3 mm ou plus. (Hauteur recommandée 5 mm)
En outre, sachez que des surfaces autres que le plan de référence de montage du corps (plage de dimensions B) peuvent légèrement dépasser du plan de référence de montage du corps. Veillez à prévoir un décalage de 1 mm ou plus pour éviter toute interférence avec les pièces, les installations, etc.
- *2 Distance dans laquelle la table peut se déplacer lorsqu'elle retourne à l'origine.
Veillez à ce que les pièces montées sur la table ne gênent pas les pièces et les équipements autour de la table.
- *3 Position après le retour à la position d'origine
- *4 [] pour les cas où le sens du retour à la position d'origine a changé

Modèle	L	A	B	n	D	E
LEFS40□□-150□	403.4	156	328	4	—	150
LEFS40□□-200□	453.4	206	378	6	2	300
LEFS40□□-250□	503.4	256	428	6	2	300
LEFS40□□-300□	553.4	306	478	6	2	300
LEFS40□□-350□	603.4	356	528	8	3	450
LEFS40□□-400□	653.4	406	578	8	3	450
LEFS40□□-450□	703.4	456	628	8	3	450
LEFS40□□-500□	753.4	506	678	10	4	600
LEFS40□□-550□	803.4	556	728	10	4	600
LEFS40□□-600□	853.4	606	778	10	4	600

Modèle	L	A	B	n	D	E
LEFS40□□-650□	903.4	656	828	12	5	750
LEFS40□□-700□	953.4	706	878	12	5	750
LEFS40□□-750□	1003.4	756	928	12	5	750
LEFS40□□-800□	1053.4	806	978	14	6	900
LEFS40□□-850□	1103.4	856	1028	14	6	900
LEFS40□□-900□	1153.4	906	1078	14	6	900
LEFS40□□-950□	1203.4	956	1128	16	7	1050
LEFS40□□-1000□	1253.4	1006	1178	16	7	1050
LEFS40□□-1100□	1353.4	1106	1278	18	8	1200
LEFS40□□-1200□	1453.4	1206	1378	18	8	1200

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Codeur absolu sans batterie :

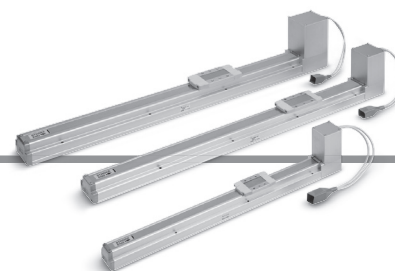
Modèle à actionneur électrique/glissière

Entraînement par courroie



Série **LEFB** LEFB25, 32

Pour passer commande



LEFB **25** **ET** - **500** **C** **N** **K** - **R1** **CD17T**

1
2
3
4
5
6
7
8
9
10

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

1 Taille

25
32

2 Type de moteur

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

3

T	48
---	----

4 Course*1 [mm]

Course	Note	
	Taille	Course admissible
300 à 2000	25	300, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1200, 1500, 1800, 2000
300 à 2000	32	300, 500, 600, 700, 800, 900, 1000, 1200, 1500, 1800, 2000

5 Option de moteur

—	Sans option
B	Avec frein

6 Compatibilité avec le détecteur*2 *3 *4 *5

—	Aucun
C	Avec (contient 1 fixation de montage)

7 Application de graisse (bande externe)

—	Avec
N	Sans (caractéristique rouleau)

8 Trou de piétage

—	Fond du boîtier B*5	
K	Base du corps 2 emplacements	

9 Type/longueur de câble pour l'actionneur

Câble robotique [m]			
—	Aucun	R8	8*6
R1	1.5	RA	10*6
R3	3	RB	15*6
R5	5	RC	20*6

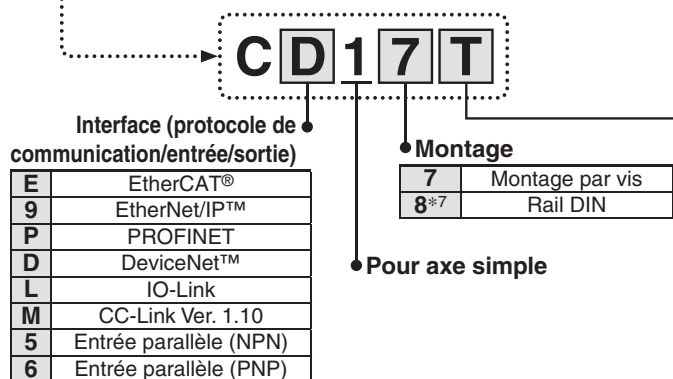
L'actionneur à entraînement par courroie ne peut pas être utilisé pour des applications verticales.

Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard.
Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

Pour plus de détails sur les détecteurs, consultez le [catalogue en ligne](#).

10 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur



Connecteur de communication, câble I/O*8

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™
T	Connecteur de communication à raccord en T	CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN) Entrée parallèle (PNP)
3	Câble I/O (3 m)	
5	Câble I/O (5 m)	

- *1 Veuillez consulter SMC pour les courses non standard, qui sont fabriquées sur commande.
- *2 Si 2 ou plus sont requises, veuillez les commander séparément. (Réf. : LEF-D-2-1 Pour plus d'informations, reportez-vous au **catalogue en ligne.**)
- *3 Commandez les détecteurs séparément. (Pour plus d'informations, reportez-vous au **catalogue en ligne.**)
- *4 Lorsque le « - » est sélectionné, le produit n'est pas équipé d'un aimant intégré pour un détecteur, et il n'est donc pas possible de fixer une fixation de montage. Veuillez à choisir un modèle approprié au départ, car le produit ne peut pas être modifié pour être compatible avec le détecteur après l'achat.

- *5 Pour plus de détails sur la méthode de montage, consultez le **catalogue Web.**
- *6 Fabriqué sur commande
- *7 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.
- *8 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle. Sélectionnez « - », « S » ou « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link. Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Prémunition

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LEF avec la série de contrôleur JXC.

La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Prémunitions relatives aux différences de versions du contrôleur]

Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

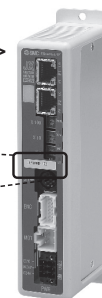
Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

- *1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.



*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits. Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Série LEY

Sélection du modèle

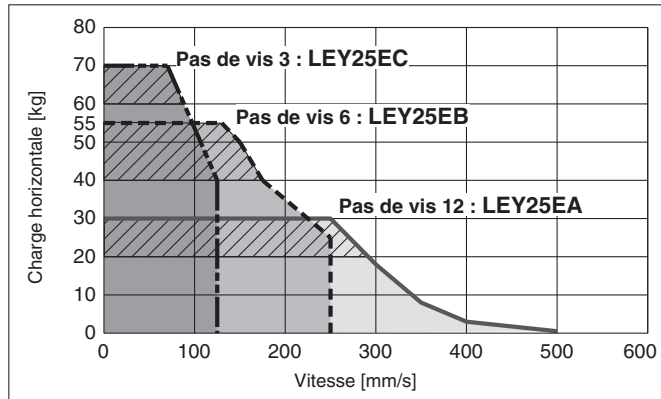
Graphique charge-vitesse (Guide)

Pour modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)

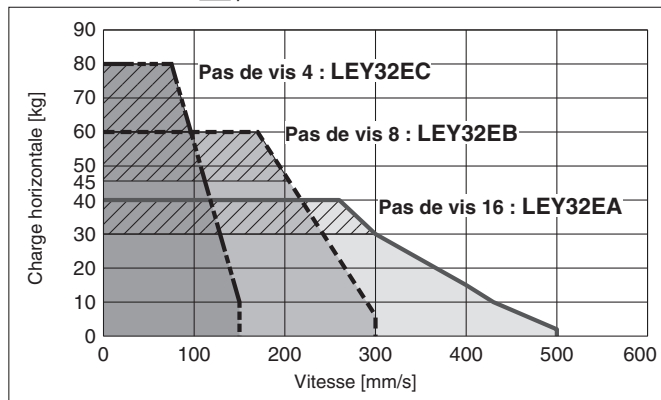
Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard.
 Pour plus d'informations, reportez-vous au [catalogue en ligne](#).

Horizontal

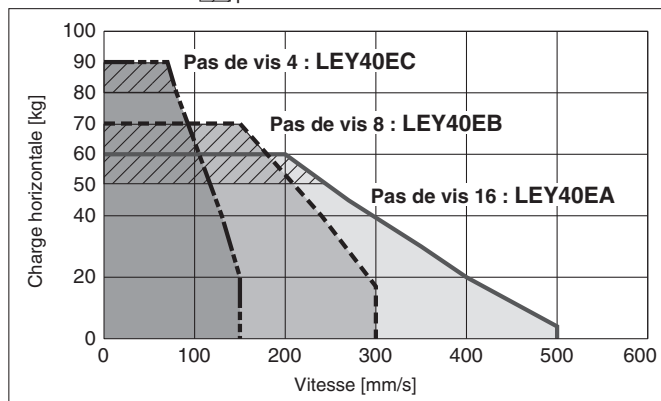
LEY25□E  pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²



LEY32□E  pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²

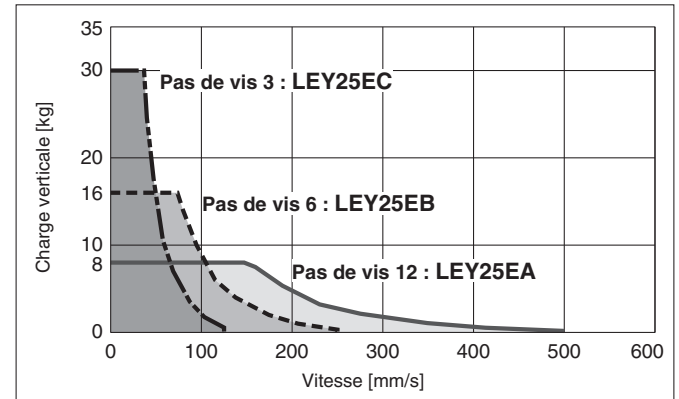


LEY40□E  pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²

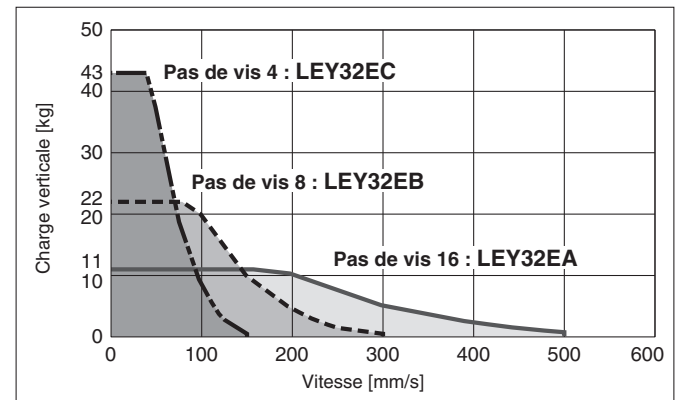


Vertical

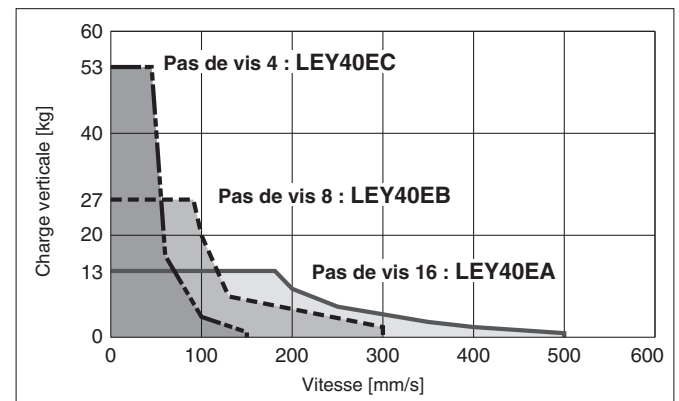
LEY25□E



LEY32□E



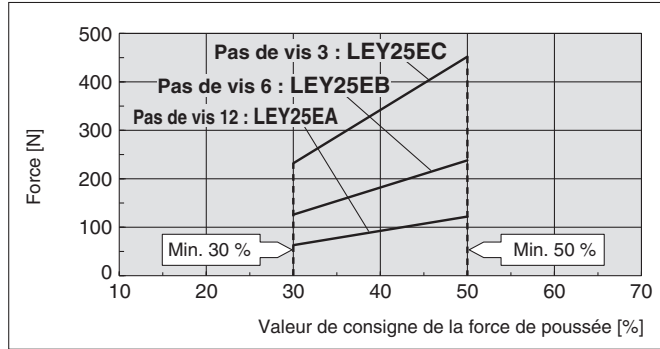
LEY40□E



Graphique de conversion des forces (Guide)

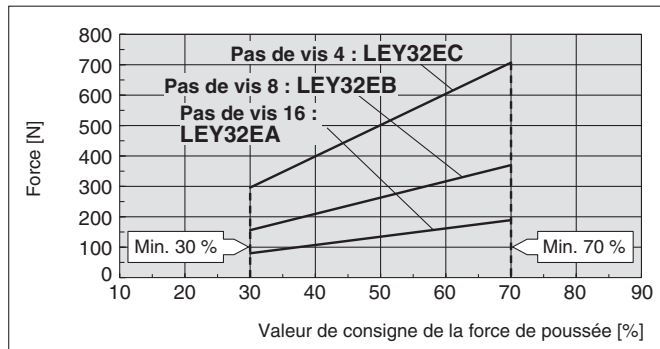
Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)

LEY25□E



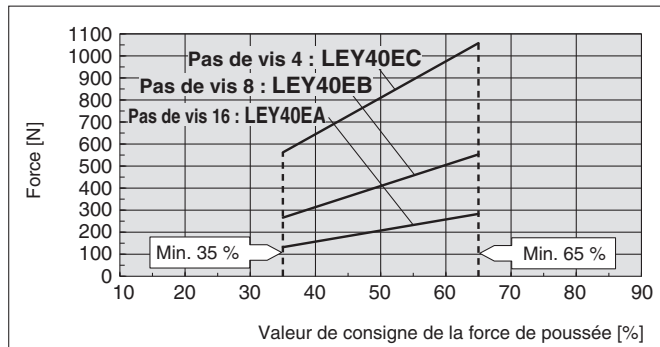
Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée [%]	Rapport cyclique [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	50 max.	100	Pas de restriction

LEY32□E



Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée [%]	Rapport cyclique [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	70 max.	100	Pas de restriction

LEY40□E



Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée [%]	Rapport cyclique [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	65 max.	100	Pas de restriction

Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard. Pour plus d'informations, reportez-vous au **catalogue en ligne**.

<Valeurs limites pour la force de poussée et le niveau de déclenchement par rapport à la vitesse de poussée>

Modèle	Pas de vis	Vitesse de poussée [mm/s]	Force de poussée (Valeur des réglages saisis)
LEY25□E	A/B/C	21 à 35	40 à 50 %
LEY32□E	A	24 à 30	50 à 70 %
	B/C	21 à 30	
LEY40□E	A	24 à 30	50 à 65 %
	B/C	21 à 30	

<Valeurs de consigne pour les opérations de transfert vertical vers le haut>

Modèle	LEY25□E			LEY32□E			LEY40□E			
	Pas de vis	A	B	C	A	B	C	A	B	C
Charge [kg]	2.5	5	10	4.5	9	18	7	14	28	
Force de poussée	50 %			70 %			65 %			

LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

LER

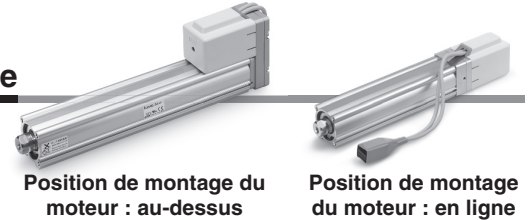
JXC□1

JXC51/61

Codeur absolu sans batterie :
Actionneur électrique/
Modèle à tige
Série LEY LEY25, 32, 40



Pour passer commande



LEY **25** **E** **B** - **30** **C** **R1** **CD17T**

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

1 Taille

25
32
40

2 Position de montage du moteur

—	Montage par le haut
D	Axial

3 Type de moteur

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

4 Pas de vis [mm]

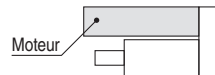
Symbole	LEY25	LEY32/40
A	12	16
B	6	8
C	3	4

5 Course*1 [mm]

Course	Note	
	Taille	Course admissible
30 à 400	25	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400
30 à 500	32/40	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500

6 Option de moteur*2

C	Avec couvercle du moteur
W	Avec frein/couvercle du moteur



7 taraudage de bout de tige

—	Taraudage de bout de tige
M	Filetage de bout de tige (1 écrou de tige est inclus)

8 Montage*3

Symbole	Type	Position de montage du moteur	
		Haut	Axial
—	Extrémités taraudées/ Base du corps taraudée*4	●	●
L	Équerre	●	—
F	Bride avant*4	●*6	●
G	Bride arrière*4	●*7	—
D	Chape arrière*5	●	—

9 Type/longueur de câble pour l'actionneur

Câble robotique		[m]	
—	Aucun	R8	8*8
R1	1.5	RA	10*8
R3	3	RB	15*8
R5	5	RC	20*8

Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard.
 Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

10 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur



Interface (protocole de communication/entrée/sortie)

E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link
M	CC-Link Ver. 1.10
5	Entrée parallèle (NPN)
6	Entrée parallèle (PNP)

Montage

7	Montage par vis
8*9	Rail DIN

Pour axe simple

Connecteur de communication, câble I/O*10

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™
T	Connecteur de communication à raccord en T	CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN) Entrée parallèle (PNP)
3	Câble I/O (3 m)	
5	Câble I/O (5 m)	

- *1 Veuillez consulter SMC pour les courses non standard, qui sont fabriquées sur commande.
- *2 Lorsque l'option « Avec verrouillage/couvercle du moteur » est sélectionnée pour le type de montage supérieur, le corps du moteur dépasse de l'extrémité du corps pour la taille 40 avec des courses de 30 mm max. Vérifiez s'il y a des interférences avec les pièces avant de choisir un modèle.
- *3 La fixation de montage est livrée avec le produit mais non assemblée.
- *4 Pour le montage horizontal en porte-à-faux de la bride avant, de la bride arrière ou des types taraudés aux extrémités, utilisez l'actionneur dans la plage de course suivante.
· LEY25 : 200 max. · LEY32/40 : 100 max.
- *5 Pour le montage du modèle à chape arrière, utilisez l'actionneur dans la plage de course suivante.
· LEY25 : 200 max. · Série LEY32/40 : 200 max.

- *6 Le modèle à bride avant n'est pas disponible pour le LEY40 avec une course de 30 mm et l'option de moteur « Avec verrouillage/couvercle de moteur ».
- *7 Le modèle à bride arrière n'est pas disponible pour le LEY32/40.
- *8 Fabriqué sur commande
- *9 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.
- *10 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle.
Sélectionnez « - », « S » ou « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link.
Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Prémunition

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LEY avec la série de contrôleur JXC.
La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Prémunitions relatives aux différences de versions du contrôleur]

Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

- *1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.



*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits. Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Caractéristiques techniques

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

Modèle		LEY25			LEY32			LEY40			
Charge [kg]*1	Horizontal	(3000 [mm/s ²])	20	40	60	30	45	60	50	60	80
		(2000 [mm/s ²])	30	55	70	40	60	80	60	70	90
	Vertical	(3000 [mm/s ²])	8	16	30	11	22	43	13	27	53
Force de poussée [N]*2*3*4			63 à 122	126 à 238	232 à 452	80 à 189	156 à 370	296 à 707	132 à 283	266 à 553	562 à 1058
Vitesse [mm/s]*4			18 à 500	9 à 250	5 à 125	24 à 500	12 à 300	6 à 150	24 à 500	12 à 300	6 à 150
Accélération /décélération max. [mm/s ²]			3000								
Vitesse de poussée [mm/s]*5			35 max.			30 max.			30 max.		
Répétitivité de positionnement [mm]			±0.02								
Mouvement perdu [mm]*6			0.1 max.								
Pas de vis [mm]			12	6	3	16	8	4	16	8	4
Résistance aux chocs/vibrations [m/s ²]*7			50/20								
Type d'actionnement			Vis à bille + courroie (LEY□)/Vis à bille (LEY□D)								
Type de guidage			Guide à billes lisses (tige de piston)								
Plage de température d'utilisation [°C]			5 à 40								
Plage d'humidité ambiante [%HR]			90 max. (sans condensation)								
Taille du moteur			□42			□56.4			□56.4		
Type de moteur			Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)								
Codeur			Modèle absolu sans batterie (4096 impulsions /rotation)								
Tension nominale [V]			24 VDC ±10 %								
Consommation électrique [W]*8			40			50			50		
Consommation électrique en mode veille lors de l'utilisation [W]*9			15			48			48		
Consommation électrique instantanée max. [W]*10			48			104			106		
Type*11			Frein à manque de courant								
Effort de maintien [N]			78	157	294	108	216	421	127	265	519
Consommation électrique [W]*12			5			5			5		
Tension nominale [V]			24 VDC ±10 %								

*1 Horizontal : la valeur maximale de charge Un guide externe est nécessaire pour supporter la charge (coefficient de friction du guide : 0.1 max.). La charge réelle et la vitesse de transfert changent en fonction de l'état du guide externe. La vitesse varie également en fonction de la charge. Cochez la case « Sélection du modèle » à la page 17.

Vertical : la vitesse varie en fonction de la charge. Cochez la case « Sélection du modèle » à la page 17.

Les valeurs indiquées dans () sont l'accélération/décélération.

Fixez ces valeurs à 3000 [mm/s²] max.

*2 L'exactitude de la force de poussée est de ±20 % (E.M.).

*3 Les valeurs de la force de poussée pour le LEY25□E sont de 30 à 50%, pour le LEY32□E de 30 à 70 %, et pour le LEY40□E de 35 à 65 %.

Les valeurs de la force de poussée changent en fonction du rapport cyclique et de la vitesse de poussée. Consultez la rubrique « Sélection du modèle » dans le **catalogue en ligne**.

*4 La vitesse et la force peuvent varier en fonction de la longueur du câble, de la charge et des conditions de montage. En outre, si la longueur du câble dépasse 5 m, elle diminuera jusqu'à 10 % pour chaque 5 m. (À 15 m : poids réduit jusqu'à 20 %)

*5 La vitesse autorisée pour l'opération de poussée. Lorsque vous transportez une pièce par poussée, utilisez la charge verticale max.

*6 Une valeur de référence pour la correction d'une erreur dans l'opération réciproque

*7 Résistance aux chocs : aucun dysfonctionnement ne s'est produit lorsque l'actionneur a été testé avec un testeur de chute à la fois dans le sens axial et dans le sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial).

Résistance aux vibrations : aucun dysfonctionnement ne s'est produit lors d'un test effectué entre 45 et 2000 Hz. Le test a été effectué à la fois dans un sens axiale et dans un sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial).

*8 La consommation électrique (y compris le contrôleur) correspond au moment où l'actionneur fonctionne.

*9 La consommation électrique en mode veille lors du fonctionnement (y compris le contrôleur) correspond à l'arrêt de l'actionneur dans la position réglée pendant le fonctionnement. Sauf pendant l'opération de poussée

*10 La consommation électrique instantanée maximale (y compris le contrôleur) correspond au moment où l'actionneur fonctionne. Cette valeur peut être utilisée pour la sélection de l'alimentation électrique.

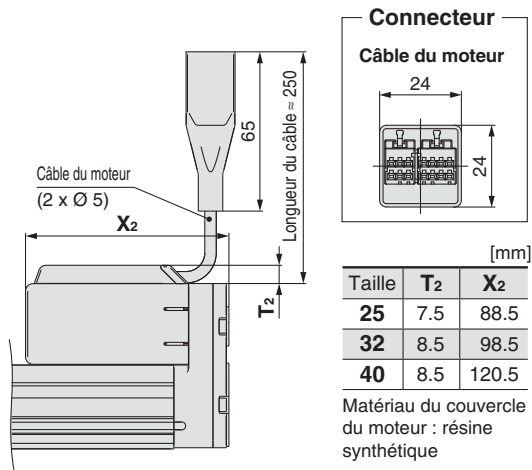
*11 Avec frein uniquement

*12 Tenir compte de la consommation électrique du frein dans la définition de l'alimentation électrique.

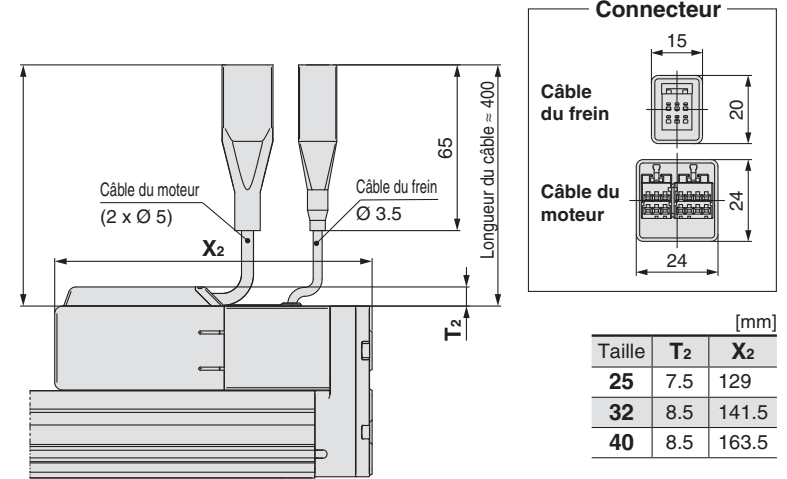
Dimensions

Modèle à montage de moteur en surface

Avec couvercle du moteur : LEY 32 B - C
40 C

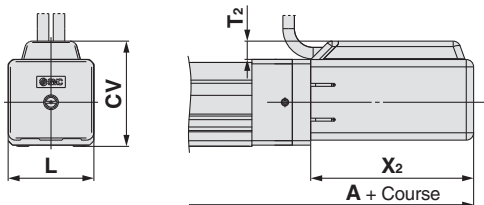


Avec frein/couvercle du moteur : LEY 32 B - W
40 C



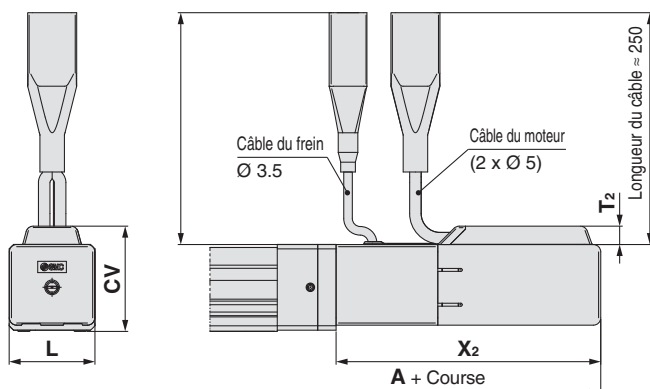
Modèle à moteur en ligne

Avec couvercle du moteur : LEY 32 D B - C
40 C



Taille	Plage de la course	A	T ₂	X ₂	L	CV
25	Course 100 max.	198.5	7.5	68.5	46	54.5
	Course 101 min., 400 max.	223.5				
32	Course 100 max.	220	8.5	73.5	60	69.5
	Course 101 min., 500 max.	250				
40	Course 100 max.	242	8.5	95.5	60	69.5
	Course 101 min., 500 max.	272				

Avec frein/couvercle du moteur : LEY 32 D B - W
40 C



Taille	Plage de la course	A	T ₂	X ₂	L	CV
25	Course 100 max.	239	7.5	109	46	54.4
	Course 101 min., 400 max.	264				
32	Course 100 max.	263	8.5	116.5	60	69.5
	Course 101 min., 500 max.	293				
40	Course 100 max.	285	8.5	138.5	60	69.5
	Course 101 min., 500 max.	315				

La taille du connecteur et la hauteur du moteur sont différentes. Les dimensions non listées sont identiques à celles du produit standard.

Série LEYG

Sélection du modèle

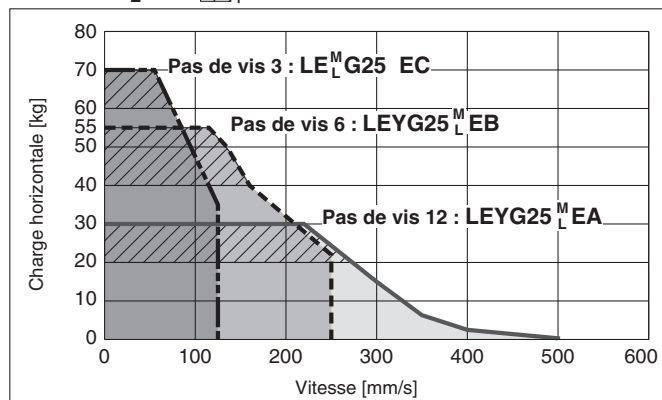
Graphique charge-vitesse (Guide)

Pour modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)

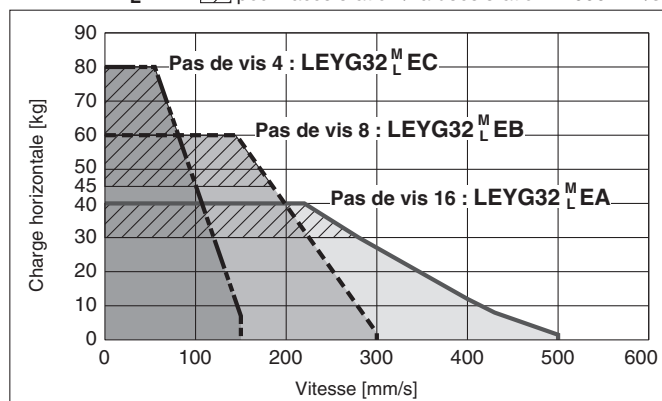
Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard.
 Pour plus d'informations, reportez-vous au [catalogue en ligne](#).

Horizontal

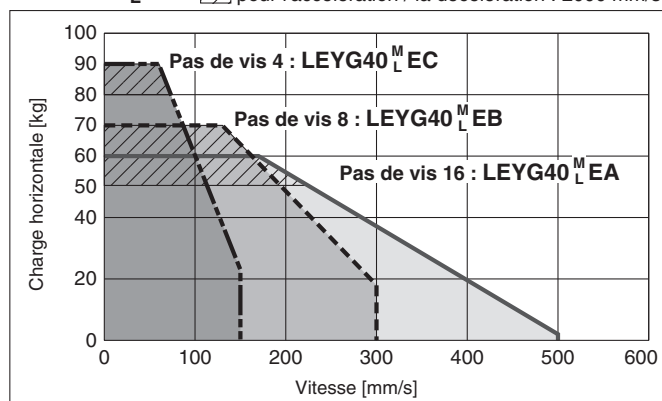
LEYG25^M_L□E ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²



LEYG32^M_L□E ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²

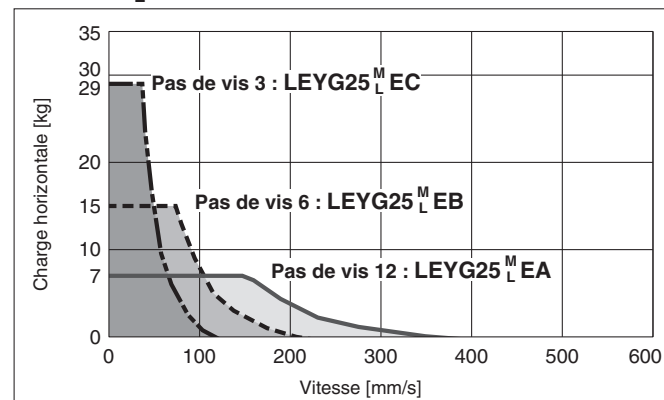


LEYG40^M_L□E ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²

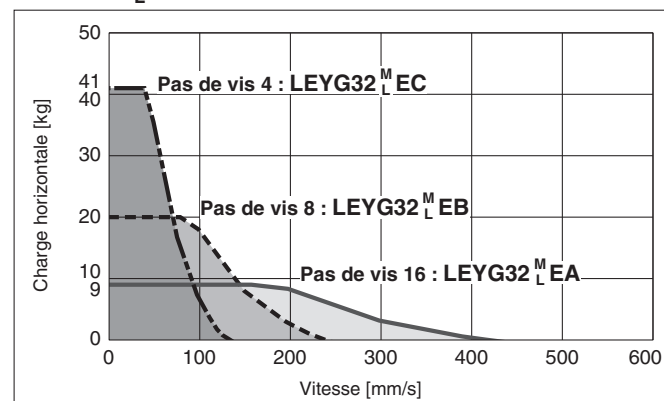


Vertical

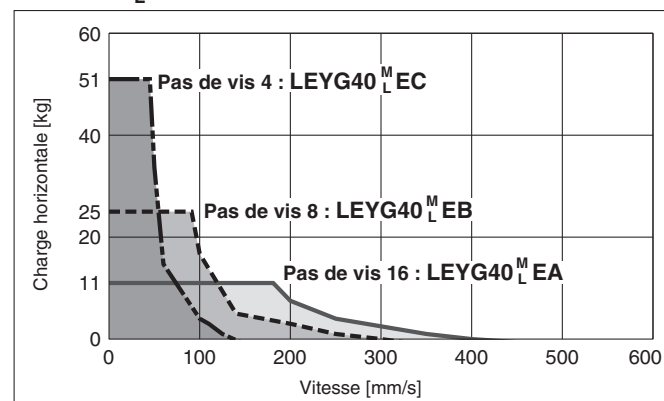
LEYG25^M_L□E



LEYG32^M_L□E



LEYG40^M_L□E

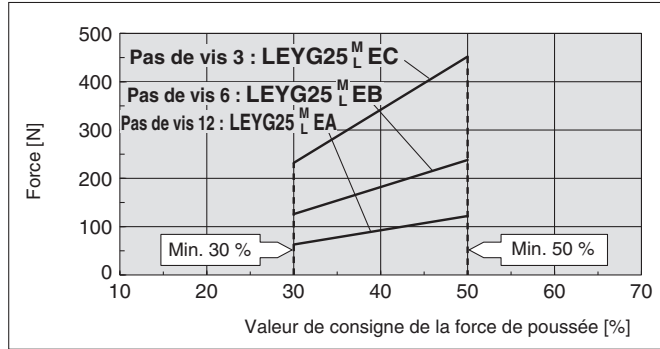


Graphique de conversion des forces (Guide)

Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard. Pour plus d'informations, reportez-vous au **catalogue en ligne**.

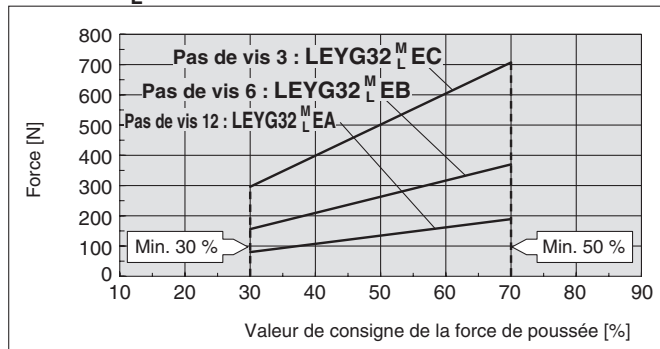
Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)

LEYG25^M_L□E



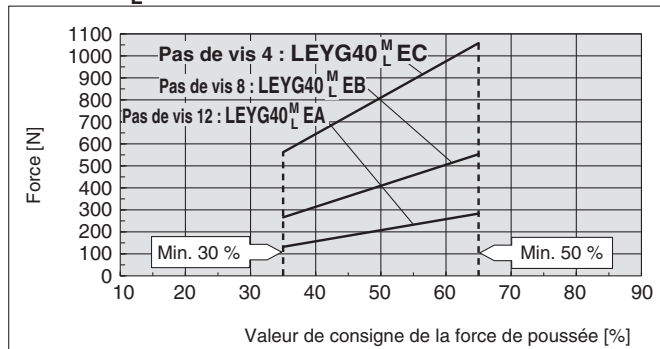
Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée [%]	Rapport cyclique [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	50 max.	100	Pas de restriction

LEYG32^M_L□E



Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée [%]	Rapport cyclique [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	70 max.	100	Pas de restriction

LEYG40^M_L□E



Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée [%]	Rapport cyclique [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	65 max.	100	Pas de restriction

<Valeurs limites pour la force de poussée et le niveau de déclenchement par rapport à la vitesse de poussée>

Modèle	Pas de vis	Vitesse de poussée [mm/s]	Force de poussée (Valeur des réglages saisis)
LEYG25 ^M _L □E	A/B/C	21 à 35	40 à 50 %
LEYG32 ^M _L □E	A	24 à 30	50 à 70 %
	B/C	21 à 30	
LEYG40 ^M _L □E	A	24 à 30	50 à 65 %
	B/C	21 à 30	

<Valeurs de consigne pour les opérations de transfert vertical vers le haut>

Modèle	LEYG25 ^M _L □E			LEYG32 ^M _L □E			LEYG40 ^M _L □E		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C
Pas de vis	1.5	4	9	2.5	7	16	5	12	26
Charge [kg]	50 %			70 %			65 %		

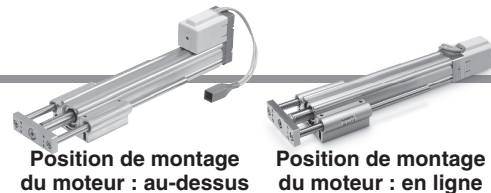
Codeur absolu sans batterie :

Actionneur électrique/ Modèle à tige-guidée

Série **LEYG** LEYG25, 32, 40



Pour passer commande



LEYG **25** **M** **E** **B** - **50** **C** - **R1** **CD17T**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

1 Taille

25
32
40

2 Modèle à guidage*1

M	Palier lisse
L	Guide à billes

3 Position de montage du moteur

—	Montage par le haut
D	Axial

4 Type de moteur

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

5 Pas de vis [mm]

Symbole	LEYG25	LEYG32/40
A	12	16
B	6	8
C	3	4

6 Course*2 *3 [mm]

Course	Course admissible
30 à 300	30, 50, 100, 150, 200, 250, 300

7 Option de moteur*4

C	Avec couvercle du moteur
W	Avec frein/couvercle du moteur

8 Option de guidage*5

—	Sans option
F	Avec fonction de rétention de la graisse

9 Type/longueur de câble pour l'actionneur

Câble robotique [m]			
—	Aucun	R8	8*6
R1	1.5	RA	10*6
R3	3	RB	15*6
R5	5	RC	20*6

Pour plus de détails sur les détecteurs, consultez le catalogue en ligne.

Utilisation de détecteurs pour la série LEYG du modèle à tige-guidée

- Les détecteurs doivent être insérés par l'avant avec la tige (plaque) qui ressort.
- Les détecteurs ne peuvent pas être fixés avec les pièces cachées derrière l'accessoire de guidage (le côté de la tige qui ressort).
- Veuillez consulter SMC lorsque vous utilisez des détecteurs sur le côté de la tige qui ressort, car il s'agit d'une commande spéciale.

Les caractéristiques non listées sont identiques à celles du produit standard.
Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

10 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur



Interface (protocole de communication/entrée/sortie)

E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link
M	CC-Link Ver. 1.10
5	Entrée parallèle (NPN)
6	Entrée parallèle (PNP)

Montage

7	Montage par vis
8*	Rail DIN

Pour axe simple

Connecteur de communication, câble I/O*8

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™
T	Connecteur de communication à raccord en T	CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN) Entrée parallèle (PNP)
3	Câble I/O (3 m)	
5	Câble I/O (5 m)	

- *1 Lorsque [M : palier lisse] est sélectionné, la vitesse maximale du pas de vis [A] est de 400 mm/s (à vide, montage horizontal). La vitesse est également limitée avec une charge horizontale/momentale. Reportez-vous à la rubrique « Sélection du modèle » dans le **catalogue en ligne**.
- *2 Veuillez consulter SMC pour les courses non standard, qui sont fabriquées sur commande.
- *3 Il existe une limite pour les modèles à montage par le haut de taille 32/40 et les courses de 50 mm max. Reportez-vous aux dimensions.
- *4 Lorsque l'option « Avec verrouillage/couvercle du moteur » est sélectionnée pour le modèle à montage par le haut, le corps du moteur dépasse de l'extrémité du corps pour la taille 40 avec des courses de 30 mm max. Vérifiez s'il y a des interférences avec les pièces avant de choisir un modèle.

- *5 Disponible uniquement pour les paliers lisses de taille 25, 32 et 40 (voir « Construction » dans le **catalogue en ligne**.)
- *6 Fabriqué sur commande
- *7 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.
- *8 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle. Sélectionnez « - », « S » ou « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link. Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Prémunition

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LEY avec la série de contrôleur JXC.

La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Prémunitions relatives aux différences de versions du contrôleur]

Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

- *1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.

LEYG25MEB-100

*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits.
Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Caractéristiques techniques

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

Modèle			LEYG25 ^M _L			LEYG32 ^M _L			LEYG40 ^M _L			
Caractéristiques techniques de l'actuateur	Charge [kg]*1	Horizontal	Accélération/décélération à 3000 [mm/s ²]	20	40	60	30	45	60	50	60	80
			Accélération/décélération à 2000 [mm/s ²]	30	55	70	40	60	80	60	70	90
		Vertical	Accélération/décélération à 3000 [mm/s ²]	7	15	29	9	20	41	11	25	51
	Force de poussée [N]*2*3*4			63 à 122	126 à 238	232 à 452	80 à 189	156 à 370	296 à 707	132 à 283	266 à 553	562 à 1058
	Vitesse [mm/s]*4			18 à 500	9 à 250	5 à 125	24 à 500	12 à 300	6 à 150	24 à 500	12 à 300	6 à 150
	Accélération /décélération max. [mm/s ²]			3000								
	Vitesse de poussée [mm/s]*5			35 max.			30 max.			30 max.		
	Répétitivité de positionnement [mm]			±0.02								
	Mouvement perdu [mm]*6			0.1 max.								
	Pas de vis [mm]			12	6	3	16	8	4	16	8	4
Résistance aux chocs/vibrations [m/s ²]*7			50/20									
Type d'actionnement			Vis à bille + courroie (LEYG□□□), Vis à billes (LEYG□□□□)									
Type de guidage			Palier lisse (LEYG□□M), guide à billes (LEYG□□L)									
Plage de température d'utilisation [°C]			5 à 40									
Plage d'humidité ambiante [%HR]			90 max. (sans condensation)									
Caractéristiques électriques	Taille du moteur			□42			□56.4			□56.4		
	Type de moteur			Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)								
	Codeur			Modèle absolu sans batterie (4096 impulsions /rotation)								
	Tension nominale [V]			24 VDC ±10 %								
	Consommation électrique [W]*8			40			50			50		
	Consommation électrique en mode veille lors de l'utilisation [W]*9			15			48			48		
	Consommation électrique instantanée max. [W]*10			48			104			106		
Unité de frein caractéristiques du frein	Type*11			Frein à manque de courant								
	Effort de maintien [N]			78	157	294	108	216	421	127	265	519
	Consommation électrique [W]*12			5			5			5		
	Tension nominale [V]			24 VDC ±10 %								

*1 Horizontal : un guide externe est nécessaire pour supporter la charge (coefficient de friction du guide : 0.1 max.). La charge réelle et la vitesse de transfert changent en fonction de l'état du guide externe. La vitesse varie également en fonction de la charge. Cochez la case « Sélection du modèle » à la page 23.

Vertical : la vitesse varie en fonction de la charge. Cochez la case « Sélection du modèle » à la page 23.

Fixez les valeurs d'accélération / de décélération à 3000 [mm/s²] max.

*2 L'exactitude de la force de poussée est de ±20 % (E.M.).

*3 Les valeurs de la force de poussée pour le LEYG25□□□E sont de 30 à 50%, pour le LEYG32□□□E de 30 à 70 %, et pour le LEYG40□□□E de 35 à 65 %. Les valeurs de la force de poussée changent en fonction du rapport cyclique et de la vitesse de poussée. Consultez la rubrique « Sélection du modèle » dans le **catalogue en ligne**.

*4 La vitesse et la force peuvent varier en fonction de la longueur du câble, de la charge et des conditions de montage. En outre, si la longueur du câble dépasse 5 m, elle diminuera jusqu'à 10 % pour chaque 5 m. (À 15 m : réduit jusqu'à 20 %)

Lorsque [M : palier lisse] est sélectionné, la vitesse maximale du pas de vis [A] est de 400 mm/s (à vide, montage horizontal).

La vitesse est également limitée avec une charge horizontale/momentale. Reportez-vous à la rubrique « Sélection du modèle » dans le **catalogue en ligne**.

*5 La vitesse autorisée pour l'opération de poussée.

*6 Une valeur de référence pour la correction d'une erreur dans l'opération réciproque

*7 Résistance aux chocs : aucun dysfonctionnement ne s'est produit lorsqu'il a été testé avec un testeur de chute à la fois dans le sens axial et dans le sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial.)

Résistance aux vibrations : aucun dysfonctionnement ne s'est produit lors d'un test effectué entre 45 et 2000 Hz. Le test a été effectué à la fois dans un sens axiale et dans un sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial.)

*8 La consommation électrique (y compris le contrôleur) correspond au moment où l'actionneur fonctionne.

*9 La consommation électrique en mode veille lors du fonctionnement (y compris le contrôleur) correspond à l'arrêt de l'actionneur dans la position réglée pendant le fonctionnement. Sauf pendant l'opération de poussée

*10 La consommation électrique instantanée maximale (y compris le contrôleur) correspond au moment où l'actionneur fonctionne. Cette valeur peut être utilisée pour la sélection de l'alimentation électrique.

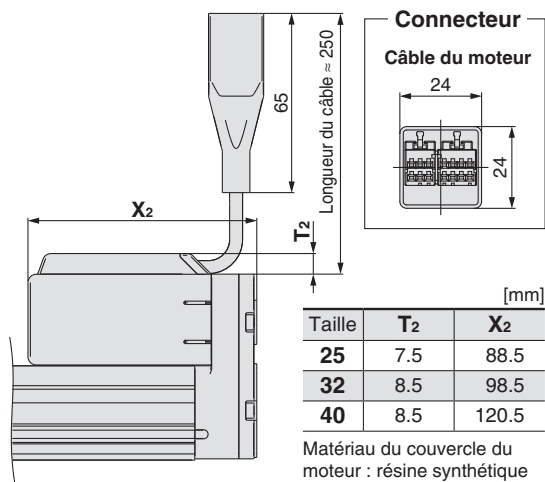
*11 Avec frein uniquement

*12 Tenir compte de la consommation électrique du frein dans la définition de l'alimentation électrique.

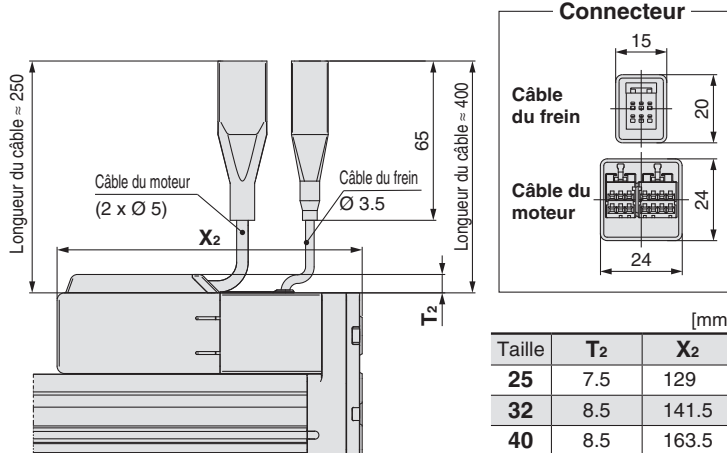
Dimensions

Modèle à montage de moteur en surface

Avec couvercle du moteur : LEYG 32 B - C
40 C

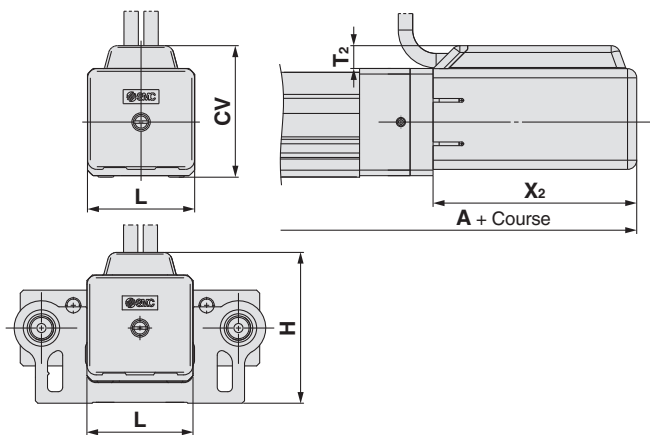


Avec verrouillage/couvercle du moteur : LEYG 32 B - W
40 C



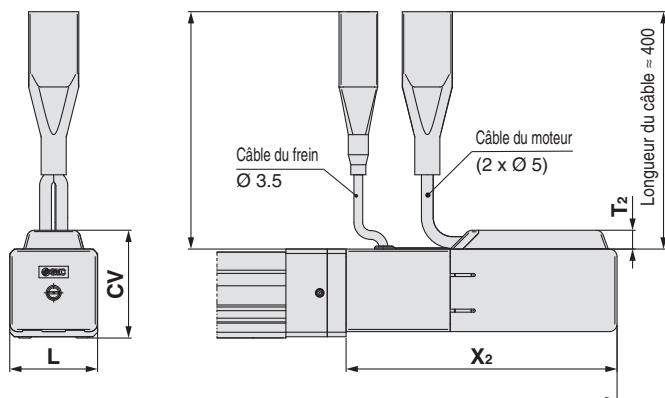
Modèle à moteur en ligne

Avec couvercle du moteur : LEYG 32 D B - C
40 C



Taille	Plage de la course	A	T ₂	X ₂	L	H	CV
25	Course 100 max.	209.5	7.5	68.5	46	61.3	54.5
	Course 101 min., 300 max.	234.5					
32	Course 100 max.	232	8.5	73.5	60	76.8	69.5
	Course 101 min., 300 max.	262					
40	Course 100 max.	254	8.5	95.5	60	76.8	69.5
	Course 101 min., 300 max.	284					

Avec verrouillage/couvercle du moteur : LEYG 32 D B - W
40 C



Taille	Plage de la course	A	T ₂	X ₂	L	H	CV
25	Course 100 max.	250	7.5	109	46	61.3	54.4
	Course 101 min., 300 max.	275					
32	Course 100 max.	275	8.5	116.5	60	76.8	69.5
	Course 101 min., 300 max.	305					
40	Course 100 max.	297	8.5	138.5	60	76.8	69.5
	Course 101 min., 300 max.	327					

La taille du connecteur et la hauteur du moteur sont différentes. Les dimensions non listées sont identiques à celles du produit standard.

Codeur absolu sans batterie :

Table linéaire électrique/

Type compact

Série *LES* LES25



Pour passer commande



Type compact

LES 25 R E J - 30 [] [] [] - R1 CD17T

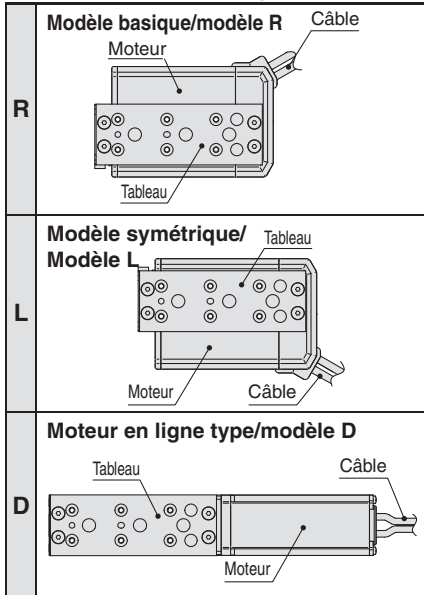
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

1 Taille

25

2 Position de montage du moteur



3 Type de moteur

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

4 Pas de vis [mm]

J	16
K	8

5 Course [mm]

Course	Course admissible
30 à 150	30*1, 50, 75, 100, 125, 150

6 Option de moteur

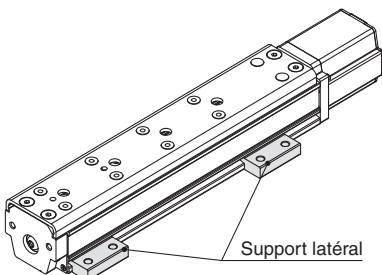
—	Sans option
B	Avec frein

Tableau des options de moteur compatibles

Position de montage du moteur	Taille	Course	
		30	50 ou plus
R/L	25	x	○
D	25	○	○

8 Montage*3

Symbole	Montage	Modèle R Modèle L	Modèle D
—	Sans support latéral	●	●
H	Avec support latéral (4 pcs.)	—	●



7 Option du corps

—	Sans option
S	Protégé contre la poussière*2

9 Type/longueur de câble pour l'actionneur

Câble robotique [m]			
	Aucun	R8	8*4
R1	1.5	RA	10*4
R3	3	RB	15*4
R5	5	RC	20*4

Les caractéristiques (caractéristiques techniques, dimensions, etc.) non listées sont identiques à celles du produit standard. Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

10 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur

C D 1 7 T

Interface (protocole de communication/entrée/sortie)

E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link
M	CC-Link Ver. 1.10
5	Entrée parallèle (NPN)
6	Entrée parallèle (PNP)

Montage

7	Montage par vis
8*5	Rail DIN

• Pour axe simple

Connecteur de communication, câble I/O*6

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™
T	Connecteur de communication à raccord en T	CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN) Entrée parallèle (PNP)
3	Câble I/O (3 m)	
5	Câble I/O (5 m)	

- *1 Les positions de montage et les options de moteur compatibles variant en fonction de la course, reportez-vous au tableau des options de moteur compatibles à la page 23.
- *2 Pour le modèle R/L (équivalent au IP5X), un racleur est monté sur le nez du vérin, et des joints sont montés sur les deux fonds avant. Pour le modèle D, un racleur est monté sur le nez du vérin.
- *3 - Pour plus de détails, reportez-vous au **catalogue en ligne**.
- *4 Fabriqué sur commande

- *5 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.
- *6 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle. Sélectionnez « - », « S » ou « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link. Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Précaution

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LES avec la série de contrôleur JXC.

La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Précautions relatives aux différences de versions du contrôleur]

Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

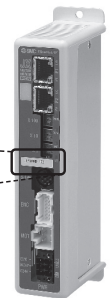
Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

- *1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.

LES25REJ-50

*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits. Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Codeur absolu sans batterie :

Table linéaire électrique/ Modèle haute rigidité

Série **LESH** LESH25



Pour passer commande



Modèle haute rigidité

LESH 25 **R** **E** **J** - **50** **□** **□** **□** - **R1** **CD17T**

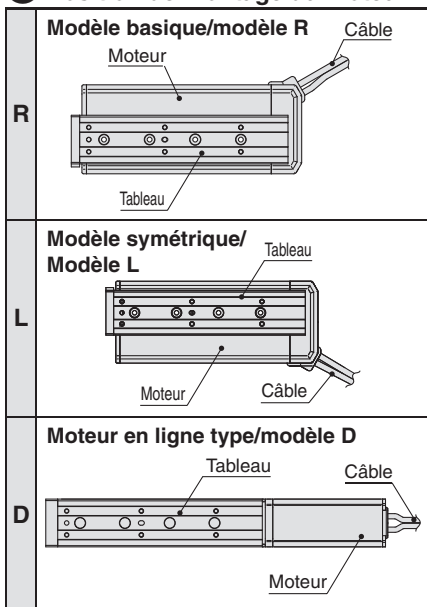
1
2
3
4
5
6
7
8
9
10

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

1 Taille

25

2 Position de montage du moteur



3 Type de moteur

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

4 Pas de vis [mm]

J	16
K	8

5 Course [mm]

Course	Course admissible
50 à 150	50, 100, 150

6 Option de moteur

—	Sans option
B	Avec frein

7 Option du corps

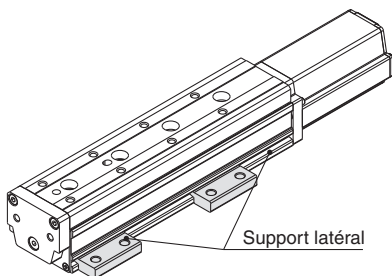
—	Sans option
S	Protégé contre la poussière*1

8 Montage*2

Symbole	Montage	Modèle R	Modèle D
		Modèle L	
—	Sans support latéral	●	●
H	Avec support latéral (4 pcs.)	—	●

9 Type/longueur de câble pour l'actionneur

Câble robotique [m]			
—	Aucun	R8	8*3
R1	1.5	RA	10*3
R3	3	RB	15*3
R5	5	RC	20*3



Les caractéristiques (caractéristiques techniques, dimensions, etc.) non listées sont identiques à celles du produit standard. Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

10 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur

C D 1 7 T

Interface (protocole de communication/entrée/sortie)

E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link
M	CC-Link Ver. 1.10
5	Entrée parallèle (NPN)
6	Entrée parallèle (PNP)

Montage

7	Montage par vis
8*4	Rail DIN

Pour axe simple

Connecteur de communication, câble I/O*5

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™
T	Connecteur de communication à raccord en T	CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN) Entrée parallèle (PNP)
3	Câble I/O (3 m)	
5	Câble I/O (5 m)	

- *1 Pour le modèle R/L (équivalent au IP 5 X), un racleur est monté sur le nez du vérin, et des joints sont montés sur les deux fonds avant. Pour le modèle D, un racleur est monté sur le nez du vérin.
- *2 Pour plus de détails, reportez-vous au **catalogue en ligne**.
- *3 Fabriqué sur commande

- *4 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.
- *5 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle. Sélectionnez « S », « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link. Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Précaution

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LES avec la série de contrôleur JXC. La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Précautions relatives aux différences de versions du contrôleur]

Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

- *1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.

LESH25REJ-50

*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits. Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Codeur absolu sans batterie : Pince électrique (modèle à 2 doigts)

Série **LEHF** LEHF32, 40



Pour passer commande



LEHF **32** **E** **K** **2** - **64** **□** - **R1** **CD17T**

①
②
③
④
⑤
⑥
⑦
⑧

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

① Taille

32
40

② Type de moteur

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

③ Pas de vis

K	Standard
----------	----------

④ Modèle à 2 doigts

⑤ Course [mm]

Course/deux côtés		Taille
Standard	Course longue	
32	64	32
40	80	40

⑥ Entrée du câble du moteur

—	<p>Basique (entrée sur le côté droit)</p> <p style="text-align: right;">Câble du moteur</p>
L	<p>Entrée sur le côté gauche</p> <p style="text-align: right;">Câble du moteur</p>

⑦ Type/longueur de câble pour l'actionneur

Câble robotique [m]			
	Aucun	R8	8*1
R1	1.5	RA	10*1
R3	3	RB	15*1
R5	5	RC	20*1

Les caractéristiques (caractéristiques techniques, dimensions, etc.) non listées sont identiques à celles du produit standard. Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

8 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur



Interface (protocole de communication/entrée/sortie)

E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link
M	CC-Link Ver. 1.10
5	Entrée parallèle (NPN)
6	Entrée parallèle (PNP)

Montage

7	Montage par vis
8*2	Rail DIN

• Pour axe simple

Connecteur de communication, câble I/O*3

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™ CC-Link Ver. 1.10
T	Connecteur de communication à raccord en T	DeviceNet™ CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN)
3	Câble I/O (3 m)	Entrée parallèle (PNP)
5	Câble I/O (5 m)	Entrée parallèle (PNP)

*1 Fabriqué sur commande

*2 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.

*3 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle.

Sélectionnez « - », « S » ou « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link.
Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Prémunition

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LEH avec la série de contrôleur JXC.

La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Prémunitions relatives aux différences de versions du contrôleur]

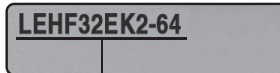
Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

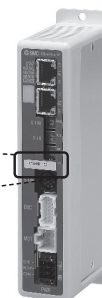
Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

*1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.



*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits.

Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Codeur absolu sans batterie : Table rotative électrique

Série **LER** LER50



Pour passer commande



LER 50 E K - - R1 CD17T

1
 2
 3
 4
 5
 6
 7
 8

Pour plus de détails sur les contrôleurs, reportez-vous à la page suivante.

1 Précision de la table

—	Standard
H	Modèle haute précision

2 Taille

50

3 Type de moteur

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

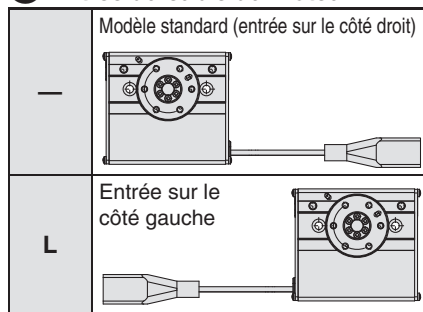
4 Couple de serrage max. [N·m]

K	Couple élevé	10
J	Standard	6.6

5 Angle de rotation [°]

—	320
2	Butée externe : 180
3	Butée externe : 90

6 Entrée du câble du moteur



7 Type/longueur de câble pour l'actionneur

Câble robotique [m]			
	Aucun	R8	8*1
R1	1.5	RA	10*1
R3	3	RB	15*1
R5	5	RC	20*1

Les caractéristiques (caractéristiques techniques, dimensions, etc.) non listées sont identiques à celles du produit standard. Pour plus d'informations, reportez-vous au catalogue en ligne.

8 Contrôleur

—	Sans contrôleur
C□1□□	Avec contrôleur



Interface (protocole de communication/entrée/sortie)

E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link
M	CC-Link Ver. 1.10
5	Entrée parallèle (NPN)
6	Entrée parallèle (PNP)

Montage

7	Montage par vis
8*2	Rail DIN

Pour axe simple

Connecteur de communication, câble I/O*3

Symbole	Type	Interface applicable
—	Sans accessoire	—
S	Connecteur de communication de type droit	DeviceNet™ CC-Link Ver. 1.10
T	Connecteur de communication à raccord en T	DeviceNet™ CC-Link Ver. 1.10
1	Câble I/O (1.5 m)	Entrée parallèle (NPN)
3	Câble I/O (3 m)	Entrée parallèle (PNP)
5	Câble I/O (5 m)	Entrée parallèle (PNP)

*1 Fabriqué sur commande

*2 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.

*3 Sélectionnez « - » pour tout autre nom que DeviceNet™, CC-Link ou entrée parallèle.

Sélectionnez « - », « S » ou « T » pour DeviceNet™ ou CC-Link.
Sélectionnez « - », « 1 », « 3 » ou « 5 » pour l'entrée parallèle.

⚠ Précaution

[Produits conformes CE]

La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LER avec la série de contrôleur JXC.

La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la directive CEM ne peut pas être certifiée pour les pièces SMC incorporées à l'équipement du client dans ses conditions de fonctionnement. Le client doit donc vérifier la conformité CEM de ses machines et équipements dans leur ensemble.

[Précautions relatives aux différences de versions du contrôleur]

Lorsque la série JXC doit être utilisée en combinaison avec le codeur absolu sans batterie, utilisez un contrôleur de version V3.4, S3.4 ou supérieure. Pour plus de détails, reportez-vous en p. 51.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus comme un ensemble.

Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

*1 Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.

LER50EK-2

*1



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits.

Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Type	EtherCAT® modèle à entrée directe	EtherNet/IP™ modèle à entrée directe	PROFINET modèle à entrée directe	DeviceNet™ modèle à entrée directe	IO-Link modèle à entrée directe	CC-Link modèle à entrée directe	Modèle à entrée des données de positionnement
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1	JXCM1	JXC51 JXC61
Caractéristiques	EtherCAT® entrée directe	EtherNet/IP™ entrée directe	PROFINET entrée directe	DeviceNet™ entrée directe	IO-Link entrée directe	CC-Link entrée directe	I/O parallèle
Moteur compatible	Modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)						
Nombre max. de données de positionnement	64 points						
Tension d'alimentation	24 VDC						
Page de référence	37						43

Contrôleur pour moteur pas à pas



Série JXCE1/91/P1/D1/L1/M1

Pour passer commande

JXC **D** 1 **7** **T** - []

Protocoles de communication

E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link
M	CC-Link

Pour axe simple

Montage

7	Montage par vis
8*1	Rail DIN

*1 Le rail DIN n'est pas inclus. Il doit être commandé séparément. (Reportez-vous à la page 42.)

Option

—	Sans option
S	Avec connecteur de communication de type droit
T	Avec connecteur de communication à raccord en T

* Sélectionnez « — » pour toute autre modèle que JXCD1 et JXCM1.



EtherCAT® EtherNet/IP™ PROFINET® DeviceNet™ IO-Link CC-Link

Réf. de l'actionneur

Sans caractéristiques de câble ni options de l'actionneur
Exemple : Entrez « LEFS25EB-100 » pour le LEFS25EB-100B-R1□□.

BC-E Contrôleur vierge*1

*1 Un logiciel dédié est nécessaire (JXC-BCW)

Le contrôleur est vendu à l'unité une fois que l'actionneur compatible est réglé.

Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

- ① Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.

LEFS25EB-400

①



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits. Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Précautions relatives aux contrôleurs vierges (JXC□1□□-BC-E)

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. Utilisez le logiciel dédié (JXC-BCW) pour l'écriture de données.

- Veuillez télécharger le logiciel dédié (JXC-BCW) sur notre site web.
- Commandez le kit de paramétrage du contrôleur (JXC-W2A-C) séparément pour utiliser ce logiciel.

Site Internet SMC : <https://www.smc.eu>

Caractéristiques techniques

Modèle		JXCE1-E	JXC91-E	JXCP1-E	JXCD1-E	JXCL1-E	JXCM1-E	
Réseau		EtherCAT®	EtherNet/IP™	PROFINET	DeviceNet™	IO-Link	CC-Link	
Moteur compatible		Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)						
Alimentation		Tension d'alimentation : 24 VDC ±10 %						
Consommation électrique (contrôleur)		200 mA max.	130 mA max.	200 mA max.	100 mA max.	100 mA max.	100 mA max.	
Codeur compatible		Modèle absolu sans batterie (4096 impulsions /rotation)						
Caractéristiques de communication	Système compatible	Protocole	EtherCAT®*2	EtherNet/IP™*2	PROFINET*2	DeviceNet™	IO-Link	CC-Link
		Version*1	Test de conformité Enregistrement V.1.2.6	Volume 1 (Édition 3.14) Volume 2 (Édition 1.15)	Caractéristique Version 2.32	Volume 1 (Édition 3.14) Volume 3 (Édition 1.13)	Version 1.1 Port de classe A	Ver. 1.10
	Vitesse de communication		100 Mbps*2	10/100 Mbps*2 (Négociation automatique)	100 Mbps*2	125/250/500 kbps	230.4 kbps (COM3)	156 kbps, 625 kbps, 2.5 Mbps, 5 Mbps, 10 Mbps
	Fichier de configuration*3		Fichier ESI	Fichier EDS	Fichier GSDML	Fichier EDS	Fichier IODD	CSP+ Fichier
	Zone d'occupation I/O		Entrée 20 octets Sortie 36 octets	Entrée 36 octets Sortie 36 octets	Entrée 36 octets Sortie 36 octets	Entrée 4, 10, 20 octets Sortie 4, 12, 20, 36 octets	Entrée 14 octets Sortie 22 octets	1 station, 2 stations, 4 stations
	Résistance de terminaison		Non inclus					
	Mémoire		EEPROM					
Visualisation LED		PWR, RUN, ALM, ERR	PWR, ALM, MS, NS	PWR, ALM, SF, BF	PWR, ALM, MS, NS	PWR, ALM, COM	PWR, ALM, L ERR, L RUN	
Longueur du câble [m]		Câble de l'actionneur : 20 max.						
Système de refroidissement		Climatisation naturelle						
Plage de température d'utilisation [°C]		0 à 55 (hors gel)*4						
Plage d'humidité ambiante [% HR]		90 max. (sans condensation)						
Résistance d'isolation [MΩ]		Entre toutes les bornes externes et le boîtier 50 (500 VDC)						
Masse [g]		220 (montage par vis) 240 (montage sur rail DIN)	210 (montage par vis) 230 (montage sur rail DIN)	220 (montage par vis) 240 (montage sur rail DIN)	210 (montage par vis) 230 (montage sur rail DIN)	190 (montage par vis) 210 (montage sur rail DIN)	170 (montage par vis) 190 (montage sur rail DIN)	

*1 Veuillez noter que ces versions peuvent changer.

*2 Utilisez un câble de communication blindé avec CAT5 ou supérieur pour le PROFINET, EtherNet/IP™, et EtherCAT®.

*3 Les fichiers sont téléchargeables sur le site Internet de SMC.

*4 Pour les séries LEY 40 et LEYG 40, si la charge verticale est supérieure au poids indiqué ci-dessous, utilisez le contrôleur à une température ambiante de 40 °C max.

Série	Masse [kg]	Série	Masse [kg]
LEY40□EA	9	LEYG40□EA	7
LEY40□EB	19	LEYG40□EB	17
LEY40□EC	38	LEYG40□EC	36

■ Marque déposée

EtherNet/IP™ est une marque déposée d'ODVA.

DeviceNet™ est une marque déposée d'ODVA.

EtherCAT® est une marque déposée et une technologie brevetée, autorisée par Beckhoff Automation GmbH (Allemagne).

LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

LER

JXC□1

JXC51/61

Exemple de commande

En plus de l'entrée de données de positionnement (64 points maximum) pour chaque protocole de communication, le changement de chaque paramètre peut être réalisé en temps réel par une opération définie en données numériques.

* Les valeurs numériques autres que « Force de mouvement », « Zone 1 » et « Zone 2 » peuvent être utilisées pour fonctionner sous les instructions numériques de JXCL1.

<Exemple d'application> Mouvement entre 2 points

N°	Mode de déplacement	Vitesse	Position	Accélération	Décélération	Force de poussée	Déclenchement LV	Vitesse de poussée	Force de mouvement	Surface 1	Surface 2	Positionnement
0	1 : Absolu	100	10	3000	3000	0	0	0	100	0	0	0.50
1	1 : Absolu	100	100	3000	3000	0	0	0	100	0	0	0.50

<Opération définie par le numéro de l'étape>

Séquence 1 : Instruction servo ON

Séquence 2 : Instruction de retour à l'origine

Séquence 3 : Spécification du N°0 des données de positionnement pour entrer le signal DRIVE.

Séquence 4 : Spécification du N°1 des données de positionnement après que le signal DRIVE soit retombé pour entrer le signal DRIVE.

<Opération définie par les données de positionnement>

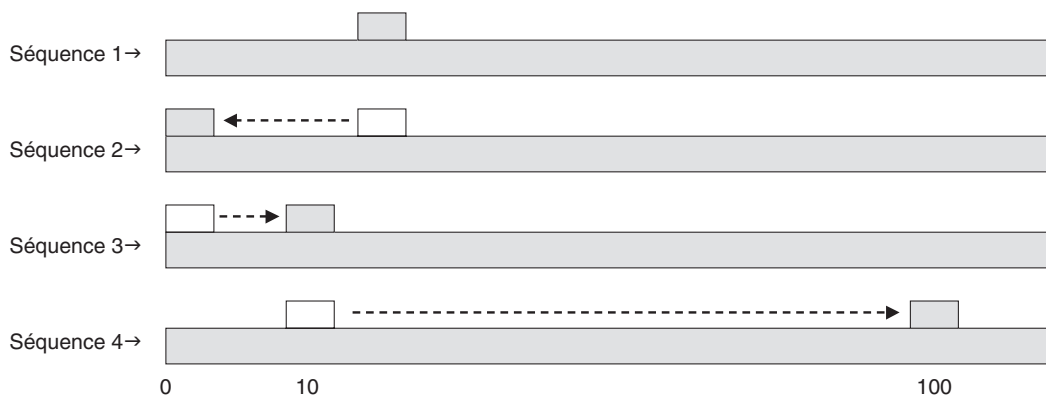
Séquence 1 : Instruction servo ON

Séquence 2 : Instruction de retour à l'origine

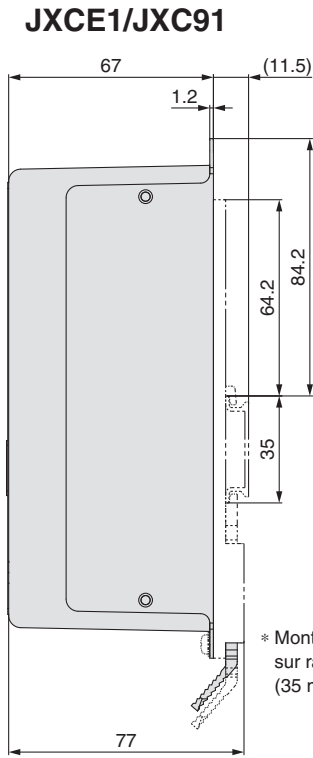
Séquence 3 : Spécification du N° 0 des données de positionnement et activation du flag des instructions d'entrée (position). Entrée 1 0 dans la position cible. Ensuite, le flag de démarrage est activé.

Séquence 4 : Activation du N°0 des données de positionnement et du flag des instructions d'entrée (position) pour modifier la position cible à 100 tandis que le flag de démarrage est activé.

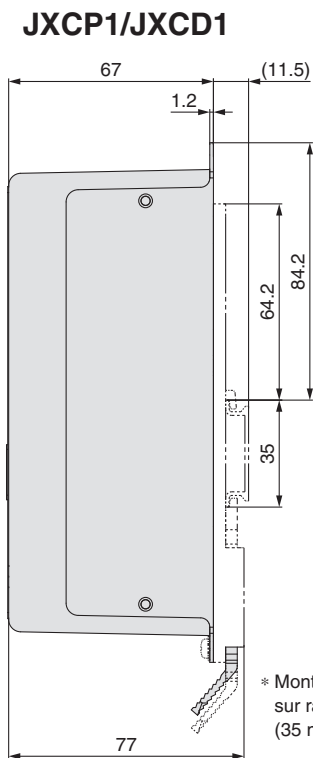
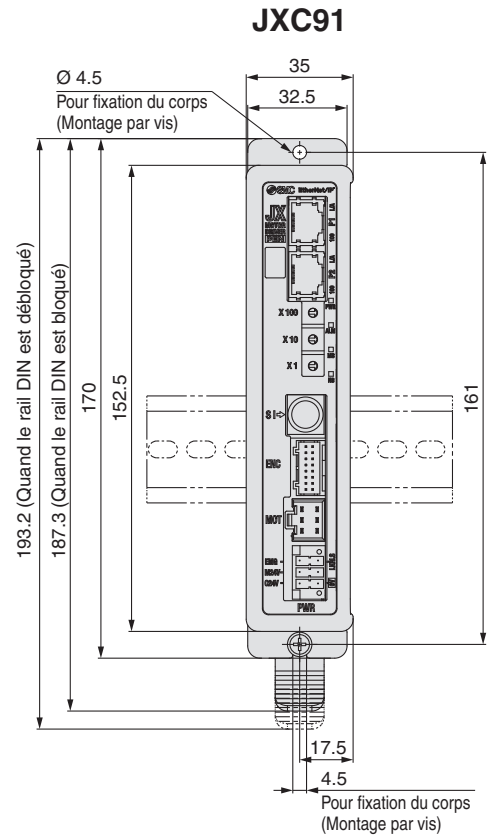
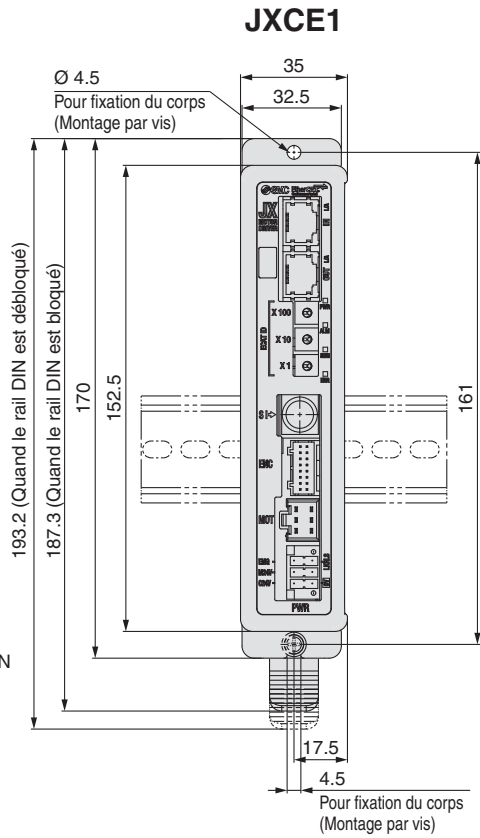
La même opération peut être réalisée avec n'importe quelle commande.



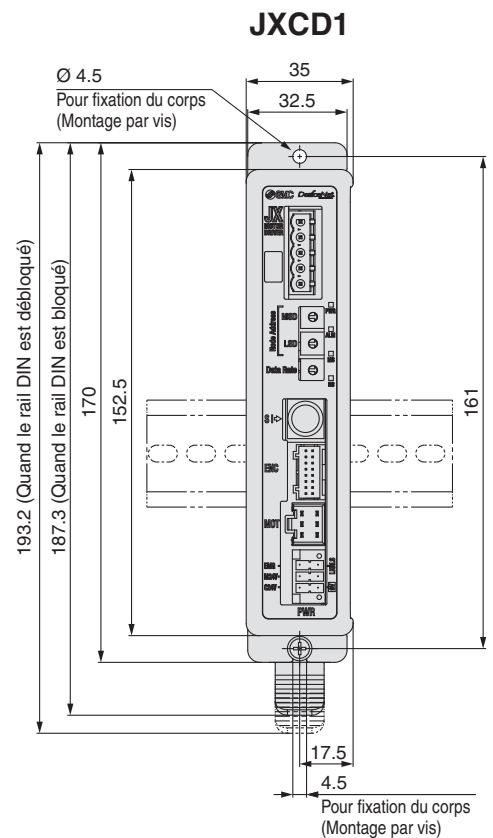
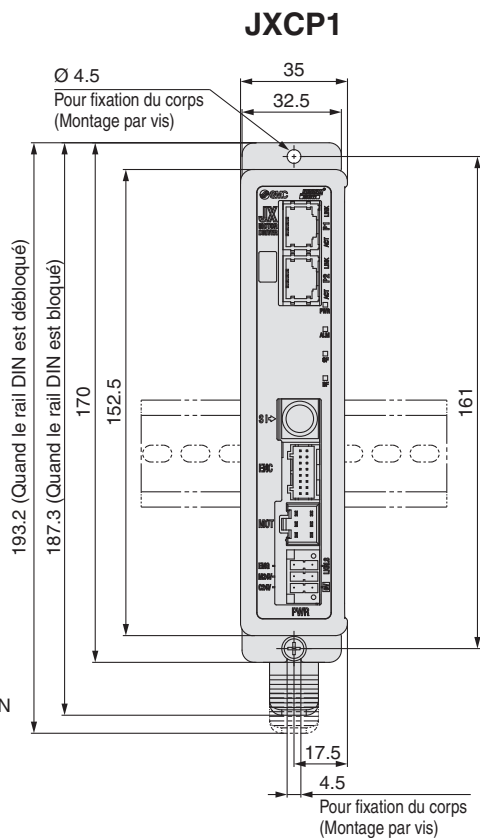
Dimensions



* Montable sur rail DIN (35 mm)



* Montable sur rail DIN (35 mm)



LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

LER

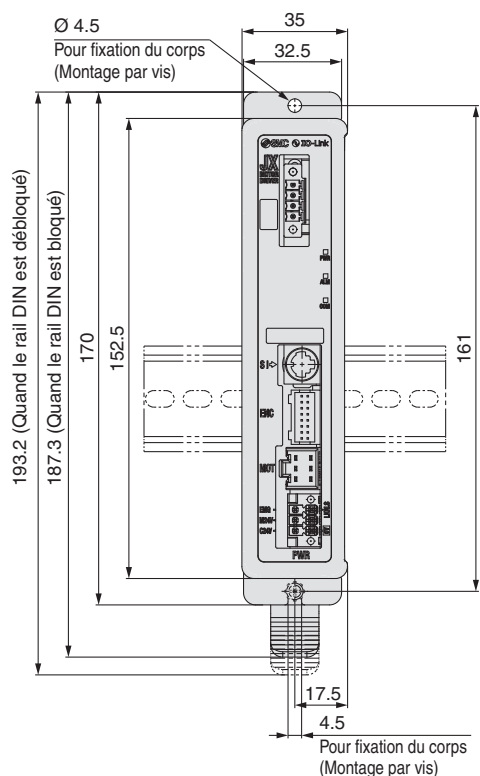
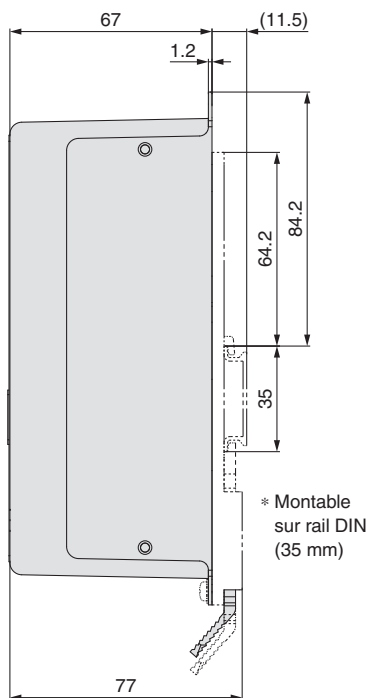
JXC□1

JXC51/61

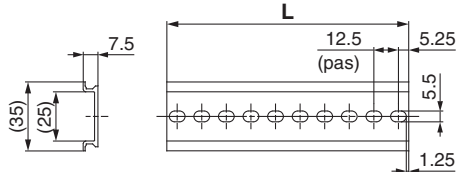
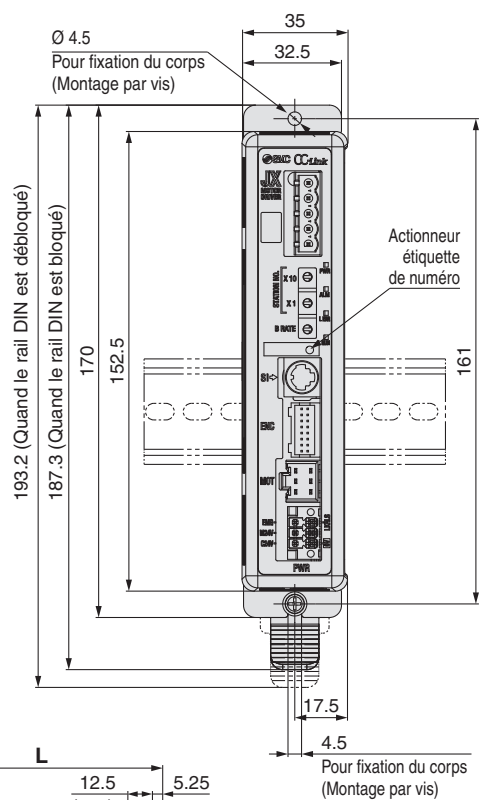
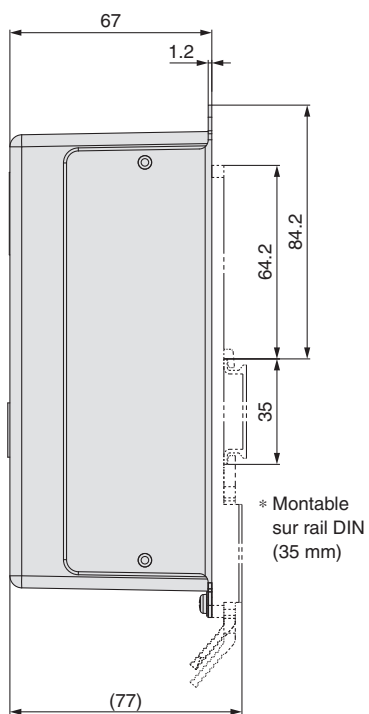
Série JXCE1/91/P1/D1/L1/M1

Dimensions

JXCL1



JXCM1



L Dimensions [mm]

N°	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
L	23	35.5	48	60.5	73	85.5	98	110.5	123	135.5	148	160.5	173	185.5	198	210.5	223	235.5	248	260.5
N°	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40
L	273	285.5	298	310.5	323	335.5	348	360.5	373	385.5	398	410.5	423	435.5	448	460.5	473	485.5	498	510.5

Options

■ Câble de communication pour le paramétrage du contrôleur

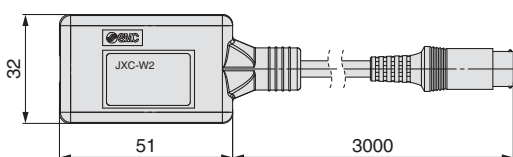
- Logiciel de paramétrage du contrôleur
 - Pilote USB
- À télécharger sur le site Internet de SMC :
<https://www.smc.eu>

Exigences matérielles

OS	Windows®7, Windows®8.1, Windows®10
Interface de communication	Port USB 1.1 ou USB 2.0
Affichage	1024 x 768 min.

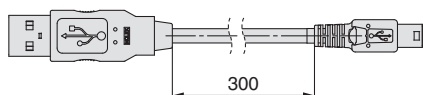
* Windows®7, Windows®8.1, et Windows®10 sont les marques déposées de Microsoft Corporation aux États-Unis.

① Câble de communication JXC-W2A-C



* Connexion directement au contrôleur possible.

② Câble USB LEC-W2-U



■ Adaptateur pour montage sur rail DIN LEC-3-D0

* Avec 2 vis de montage

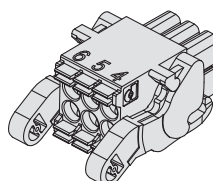
À utiliser quand l'adaptateur pour montage sur rail DIN est fixé sur un contrôleur vissé.

■ Rail DIN AXT100-DR-□

* Pour □, entrer un numéro à partir de ligne No. dans le tableau de la page 41.
 Reportez-vous aux schémas des dimensions à la page 41 pour les dimensions de montage.

■ Prise d'alimentation électrique JXC-CPW

* La prise de courant est accessoire.



⑥	⑤	④	① C24V	④ 0V
③	②	①	② M24V	⑤ N.F.
			③ EMG	⑥ LK RLS

Connecteur d'alimentation électrique

Nom de la borne	Fonction	Détails
0V	Entrée commune (-)	Borne M24V/borne C24V/borne EMG Les bornes LK RLS sont communes
M24V	Alimentation moteur (+)	Alimentation moteur (+) du contrôleur
C24V	Alimentation de contrôle (+)	Alimentation de contrôle (+) du contrôleur
EMG	Arrêt (+)	Borne de connexion du circuit d'arrêt externe
LK RLS	Frein relâché (+)	Borne de connexion du commutateur de

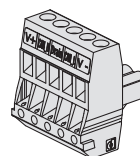
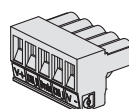
■ Connecteur de communication

Pour DeviceNet™

Modèle droit
JXC-CD-S

Raccord en T
JXC-CD-T

Connecteur de communication pour DeviceNet™

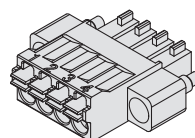


Nom de la borne	Détails
V+	Alimentation (+) pour DeviceNet™
CAN_H	Câble de communication (haut)
Purge	Câble de mise à la terre/câble blindé
CAN_L	Câble de communication (bas)
V-	Alimentation (-) pour DeviceNet™

Pour IO-Link

Modèle droit
JXC-CL-S

* Le connecteur de communication pour IO-Link est un accessoire.



Connecteur de communication pour IO-Link

N° borne	Nom de la borne	Détails
1	L+	+24 V
2	NF	N/A
3	L-	0 V
4	C/Q	Signal IO-Link

Pour CC-Link

Modèle droit
LEC-CMJ-S

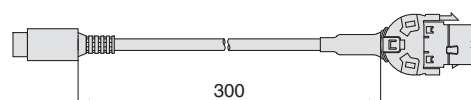
Raccord en T
LEC-CMJ-T

Connecteur de communication pour CC-Link



Nom de la borne	Détails
DA	Ligne de communication A de CC-Link
DB	Ligne de communication B de CC-Link
DG	Ligne de terre de CC-Link
SLD	Blindage de CC-Link
FG	Masse de châssis

■ Câble de conversion P5062-5 (longueur de câble : 300 mm)



* Pour la connexion du boîtier de commande (LEC-T1-3□G□) ou du kit de paramétrage du contrôleur (LEC-W2) au contrôleur, un câble adaptateur est requis.

Contrôleur

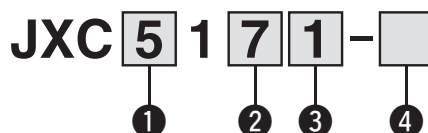
(Modèle à entrées de données de positionnement)

Série **JXC51/61**



I/O parallèle

Pour passer commande



① Type I/O parallèle

5	NPN
6	PNP

② Montage

7	Montage par vis
8*1	Rail DIN

*1 Le rail DIN n'est pas inclus.
À commander séparément.

③ Longueur du câble I/O [m]

—	Aucun
1	1.5
3	3
5	5

④ Réf. de l'actionneur

Sans caractéristiques de câble ni options de l'actionneur
Exemple : Entrez « LEFS25EB-100 » pour le LEFS25EB-100B-R1□□.

BC-E Contrôleur vierge*1

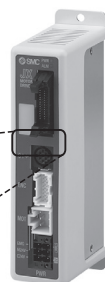
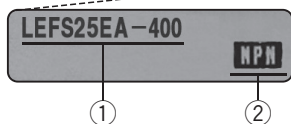
*1 Un logiciel dédié est nécessaire (JXC-BCW)

Le contrôleur est vendu à l'unité une fois que l'actionneur compatible est réglé.

Assurez-vous que la combinaison du contrôleur et de l'actionneur est correcte.

<Vérifiez les points suivants avant l'utilisation.>

- Vérifiez le numéro de modèle sur l'étiquette de l'actionneur. Ce numéro doit correspondre à celui du contrôleur.
- Vérifiez que la configuration I/O parallèle correspond (NPN ou PNP).



* Consultez le manuel d'utilisation pour l'utilisation des produits. Vous pouvez les télécharger sur notre site Web : <https://www.smc.eu>

Précautions relatives aux contrôleurs vierges (JXC□1□□-BC-E)

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. Utilisez le logiciel dédié (JXC-BCW) pour l'écriture de données.

- Veuillez télécharger le logiciel dédié (JXC-BCW) sur notre site web.
- Commandez le câble de communication pour le paramétrage du contrôleur (JXC-W2A-C) séparément pour utiliser ce logiciel.

Site Internet SMC
<https://www.smc.eu>

Caractéristiques techniques

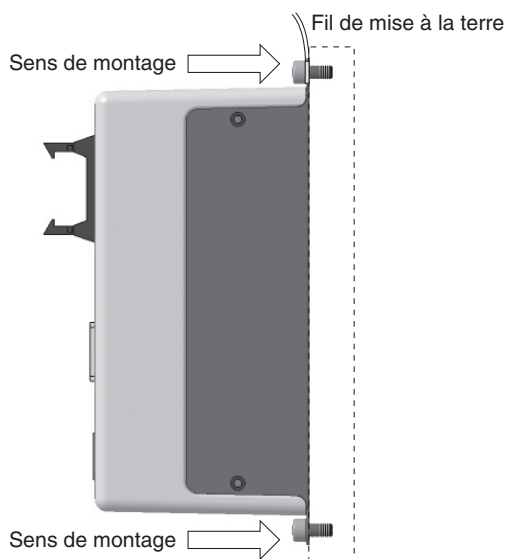
Modèle	JXC51-E JXC61-E
Moteur compatible	Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)
Alimentation	Tension d'alimentation : 24 VDC ±10 %
Consommation électrique (contrôleur)	100 mA max.
Codeur compatible	Modèle absolu sans batterie (4096 impulsions /rotation)
Entrée parallèle	11 entrées (Isolation du photocoupleur)
Sortie parallèle	13 sorties (Isolation du photocoupleur)
Communication en série	RS485 (uniquement pour LEC-T1 et JXC-W2)
Mémoire	EEPROM
Visualisation LED	PWR, ALM
Longueur du câble [m]	Câble de l'actionneur : 20 max.
Système de refroidissement	Climatisation naturelle
Plage de température d'utilisation [°C]	0 à 55°C*1
Plage d'humidité ambiante [%HR]	90 max. (sans condensation)
Résistance d'isolation [MΩ]	Entre toutes les bornes externes et le boîtier : 50 (50 VDC)
Masse [g]	150 (montage par vis), 170 (montage sur rail DIN)

*1 Pour les séries LEY40 et LEYG40, si la charge verticale est supérieure au poids indiqué ci-dessous, utilisez le contrôleur à une température ambiante de 40°C max.

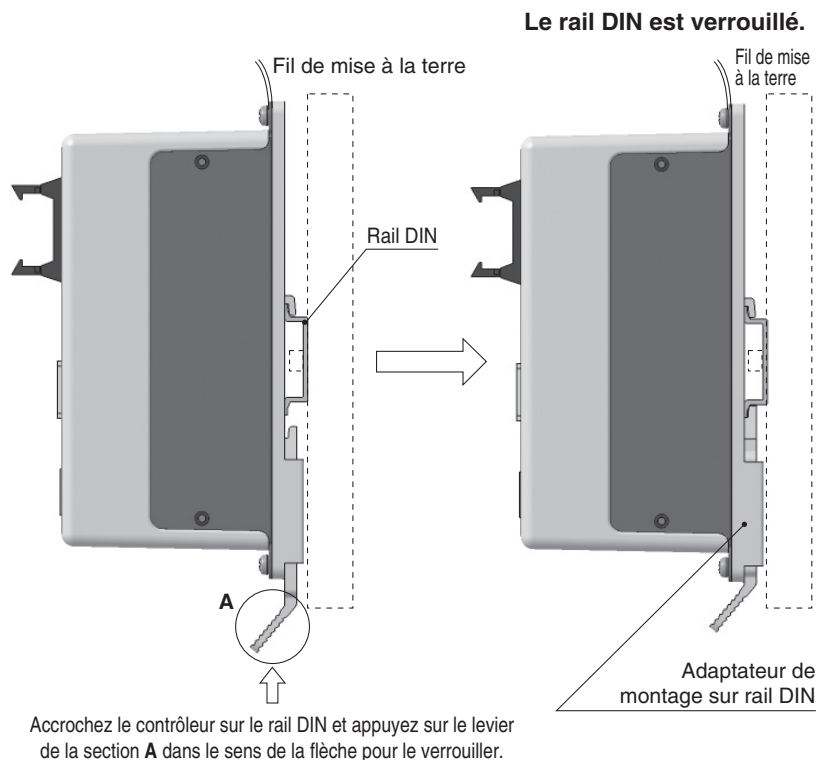
Série	Masse [kg]	Série	Masse [kg]
LEY40□EA	9	LEYG40□EA	7
LEY40□EB	19	LEYG40□EB	17
LEY40□EC	38	LEYG40□EC	36

Comment monter

a) Montage par vis (JXC□1□□-□) (Installation avec deux vis M4)



b) Montage sur rail DIN (JXC□1□□D-□) (Installation avec le rail DIN)

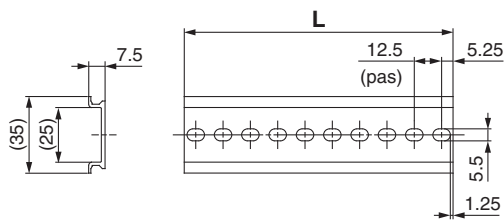


Accrochez le contrôleur sur le rail DIN et appuyez sur le levier de la section A dans le sens de la flèche pour le verrouiller.

* Lorsque la taille 25 min. de la série LE est utilisée, l'espace entre les contrôleurs doit être de 10 mm min.

Rail DIN AXT100-DR-□

* Pour □, entrer un numéro à partir de la ligne No. dans le tableau suivant.
Reportez-vous aux schémas des dimensions à la page 45 pour les dimensions de montage.



L Dimensions [mm]

N°	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
L	23	35.5	48	60.5	73	85.5	98	110.5	123	135.5	148	160.5	173	185.5	198	210.5	223	235.5	248	260.5
N°	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40
L	273	285.5	298	310.5	323	335.5	348	360.5	373	385.5	398	410.5	423	435.5	448	460.5	473	485.5	498	510.5

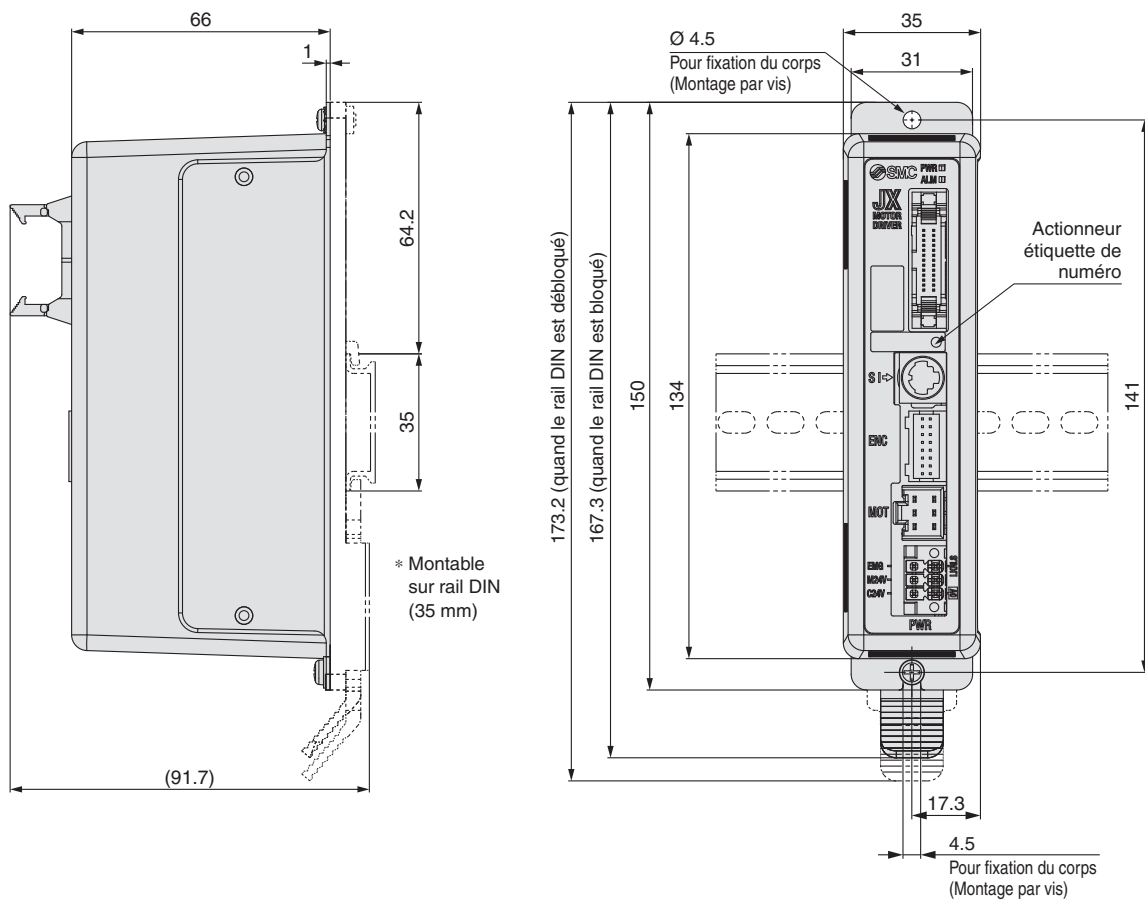
Adaptateur de montage sur rail DIN LEC-D0 (avec 2 vis de montage)

À utiliser quand l'adaptateur pour montage sur rail DIN est fixé sur un contrôleur vissé.

LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC□1
JXC51/61

Série JXC51/61

Dimensions



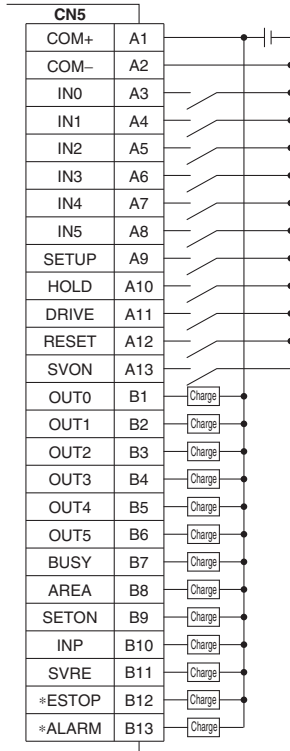
Exemple de câblage 1

Connecteur I/O parallèle

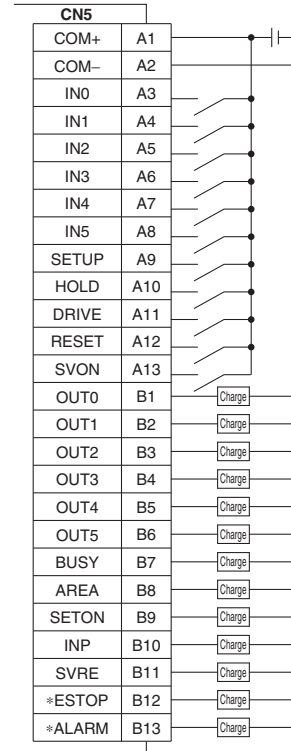
- * Lorsque vous connectez un API au connecteur I/O parallèle, utilisez le câble I/O (LEC-CN5-□).
- * Le câblage change en fonction du type I/O parallèle (NPN ou PNP).

Schéma électrique

JXC51□□-□ (NPN)



JXC61□□-□ (PNP)



Signal d'entrée

Désignation	Détails
COM+	Connecte l'alimentation électrique 24 V pour le signal d'entrée/sortie
COM-	Connecte l'alimentation électrique 0 V pour le signal d'entrée/sortie
IN0 à IN5	N° de bit des données de positionnement (L'entrée se fait en combinant IN0 à 5.)
RÉGLAGE	Instruction de retour à l'origine
MAINTENIR	Arrête temporairement le fonctionnement
ENTRAÎNEMENT	Instruction d'entraînement
RÉINITIALISER	Réinitialise l'alarme et arrête le fonctionnement
SVON	Instruction servo ON

Signal de sortie

Désignation	Détails
OUT0 à OUT5	Indique le numéro des données de positionnement pendant le fonctionnement
OCCUPÉ	Indique si l'actionneur est en marche
AIRE	Disponible dans la plage de réglage de la zone de données de positionnement
SETON	Disponible lors du retour à l'origine
INP	Disponible lorsque la position cible ou la force cible est atteinte (S'allume lorsque le positionnement ou la poussée est terminé).
SVRE	Disponible lorsque le servo est ON
*ESTOP*1	OFF lorsque l'arrêt EMG est activé
*ALARME*1	OFF lorsqu'une alarme est générée

*1 Signal du circuit logique négatif (N.F.)

LEFS

LEFB

LEY

LEYG

LES

LESH

LEHF

LER

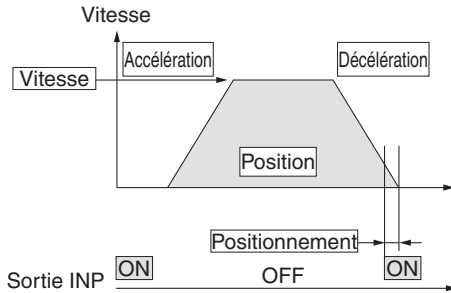
JXC□1

JXC51/61

Paramétrage des données de positionnement

1. Paramétrage des données de positionnement pour le positionnement

Dans ce paramétrage, l'actionneur se déplace vers la position cible et s'y arrête. Le schéma suivant montre les éléments de réglage et le fonctionnement. Les éléments de réglage et les valeurs de consigne pour cette opération sont indiqués ci-dessous.



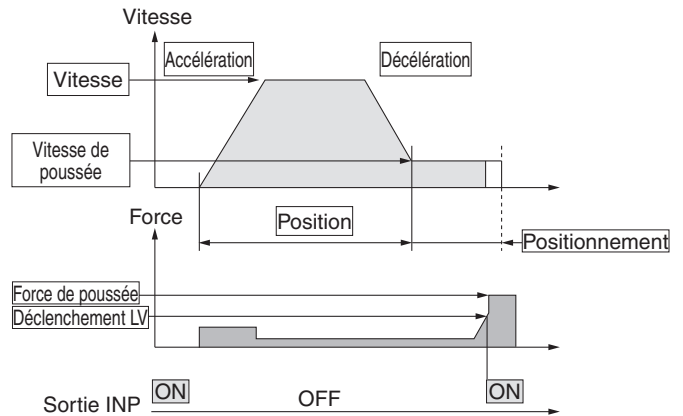
Données de positionnement (positionnement)

- ⊙ : doit être réglé.
- : doit être ajusté selon les besoins.
- : aucun réglage n'est nécessaire.

Nécessité	Élément	Détails
⊙	Mode de déplacement	Lorsque la position absolue est requise, réglez Absolue. Lorsque la position relative est requise, réglez Relative.
⊙	Vitesse	Vitesse de transfert vers la position cible
⊙	Position	Position cible
○	Accélération	Paramètre qui définit la vitesse à laquelle l'actionneur atteint la vitesse réglée. Plus la valeur réglée est élevée, plus vite il atteint la vitesse réglée.
○	Décélération	Paramètre qui définit la vitesse à laquelle l'actionneur s'arrête. Plus la valeur réglée est élevée, plus il s'arrête rapidement.
⊙	Force de poussée	Point de consigne 0. (Si des valeurs de 1 à 100 sont définies, l'opération sera modifiée en opération de poussée).
—	Déclenchement LV	Aucun réglage n'est nécessaire.
—	Vitesse de poussée	Aucun réglage n'est nécessaire.
○	Force de mouvement	Consommation max. pendant l'opération de positionnement (aucun changement spécifique n'est nécessaire).
○	Aire 1, Aire 2	Condition qui active le signal de sortie AIRE.
○	Positionnement	Condition qui active le signal de sortie INP. Lorsque l'actionneur entre dans la plage de [en position], le signal de sortie INP s'active. (Il est inutile de modifier cette valeur par rapport à la valeur initiale.) Lorsqu'il est nécessaire d'émettre le signal d'arrivée avant que l'opération ne soit terminée, augmentez la valeur.

2. Paramétrage des données de positionnement pour la poussée

L'actionneur se déplace vers la position de départ de la poussée, et lorsqu'il atteint cette position, il commence à pousser avec la force réglée ou moins. Le schéma suivant montre les éléments de réglage et le fonctionnement. Les éléments de réglage et les valeurs de consigne pour cette opération sont indiqués ci-dessous.



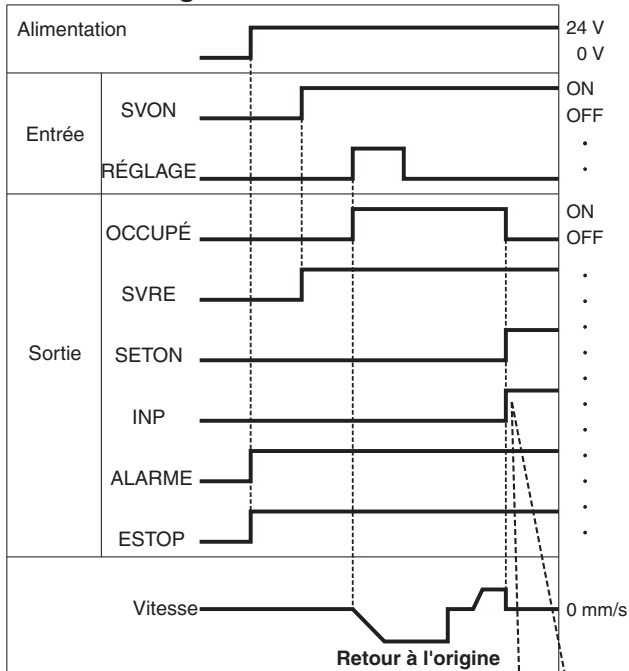
Données de positionnement

- ⊙ : doit être réglé.
- : doit être ajusté selon les besoins.

Nécessité	Élément	Détails
⊙	Mode de déplacement	Lorsque la position absolue est requise, réglez Absolue. Lorsque la position relative est requise, réglez Relative.
⊙	Vitesse	Vitesse de transfert vers la position de démarrage de la poussée
⊙	Position	Position de démarrage de la poussée
○	Accélération	Paramètre qui définit la vitesse à laquelle l'actionneur atteint la vitesse réglée. Plus la valeur réglée est élevée, plus vite il atteint la vitesse réglée.
○	Décélération	Paramètre qui définit la vitesse à laquelle l'actionneur s'arrête. Plus la valeur réglée est élevée, plus il s'arrête rapidement.
⊙	Force de poussée	Le ratio de la force de poussée n'est pas défini. La plage de réglage diffère selon le type d'actionneur électrique. Consultez le manuel d'utilisation du produit pour connaître l'actionneur électrique.
⊙	Déclenchement LV	Condition qui active le signal de sortie INP. Le signal de sortie INP s'active lorsque la force générée dépasse la valeur. Le niveau de déclenchement doit être la force de poussée ou moins.
○	Vitesse de poussée	Vitesse de poussée pendant la poussée. Lorsque la vitesse est élevée, l'actionneur électrique et les pièces peuvent être endommagés par les chocs lorsqu'ils touchent l'extrémité, c'est pourquoi cette valeur de réglage doit être inférieure. Consultez le manuel d'utilisation du produit pour connaître l'actionneur électrique.
○	Force de mouvement	Consommation max. pendant l'opération de positionnement (aucun changement spécifique n'est nécessaire).
○	Aire 1, Aire 2	Condition qui active le signal de sortie AIRE.
⊙	Positionnement	Distance de transfert pendant la poussée. Si la distance de transfert dépasse le réglage, l'actionneur s'arrête même s'il n'y a pas de poussée. Lorsque la distance de transfert est dépassée, le signal de sortie INP ne s'active pas.

Synchronisation des signaux

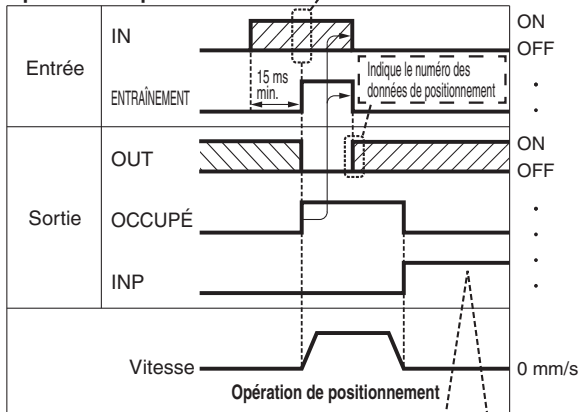
Retour à l'origine



Si l'actionneur se trouve dans la plage « En position » du paramètre de base, INP s'activera, mais sinon, il restera désactivé.

* « ALARME » et « ESTOP » sont exprimés sous forme de circuits à logique négative.

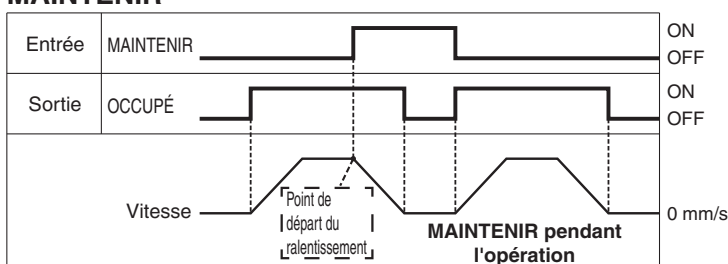
Opération de positionnement



Si l'actionneur se trouve dans la plage « En position » des données de positionnement, INP s'activera, mais sinon, il restera désactivé.

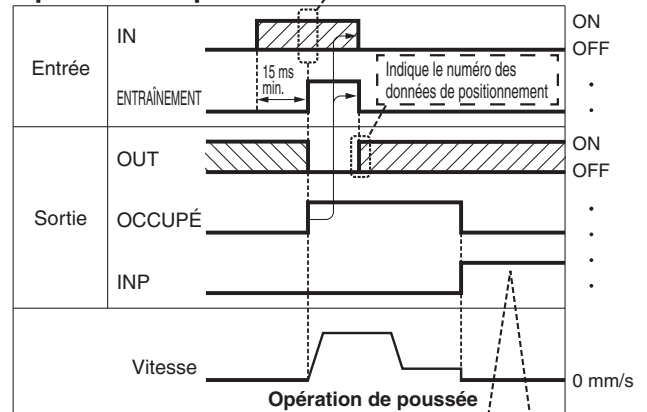
* « OUT » est émis lorsque « ENTRAÎNEMENT » passe de ON à OFF.
Reportez-vous au manuel d'utilisation pour obtenir des détails sur le contrôleur de la série LEM.
(Lorsque l'alimentation électrique est appliquée, « ENTRAÎNEMENT » ou « RÉINITIALISER » est activé ou « ESTOP » est désactivé, toutes les sorties « OUT » sont désactivées).

MAINTENIR



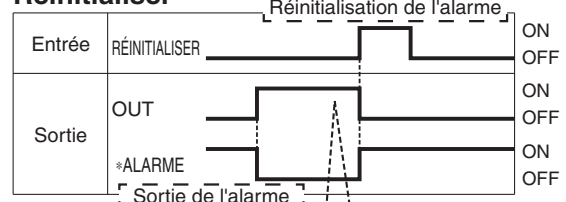
* Lorsque l'actionneur se trouve dans la plage « En position » lors de l'opération de poussée, il ne s'arrête pas même si le signal MAINTENIR est activé.

Opération de poussée



Si la force de poussée actuelle dépasse la valeur « Trigger LV » des données de positionnement, le signal INP s'activera.

Réinitialiser



Il est possible d'identifier le groupe d'alarme par la combinaison des signaux OUT lorsque l'alarme est générée.

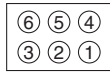
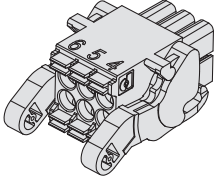
* « ALARME » est exprimé sous forme de circuit à logique négative.

Série JXC51/61

Options

■ Prise de courant JXC-CPW

- * La prise de courant est accessoire.
- <Taille de câble applicable> AWG20 (0.5 mm²), diamètre du couvercle : 2.0 mm max.



- ① C24V
- ② M24V
- ③ EMG
- ④ 0V
- ⑤ N.F.
- ⑥ LK RLS

Borne de la prise de courant

Nom de la borne	Fonction	Détails
0V	Entrée commune (-)	Borne M24V/borne C24V/borne EMG Les bornes LK RLS sont communes
M24V	Alimentation moteur (+)	Alimentation moteur (+) du contrôleur
C24V	Alimentation de contrôle (+)	Alimentation de contrôle (+) du contrôleur
EMG	Arrêt (+)	Borne de connexion du circuit d'arrêt externe
LK RLS	Frein relâché (+)	Borne de connexion du commutateur de verrouillage

■ Câble de communication pour le paramétrage du contrôleur

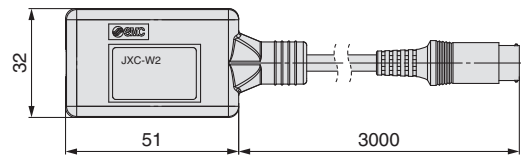
- Logiciel de paramétrage du contrôleur
 - Pilote USB
- À télécharger sur le site Internet de SMC :
<https://www.smc.eu>

Exigences matérielles

OS	Windows®7, Windows®8.1, Windows®10
Interface de communication	Port USB 1.1 ou USB 2.0
Affichage	1024 x 768 min.

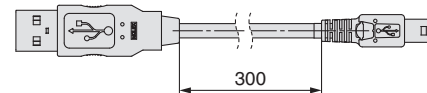
- * Windows®7, Windows®8.1, et Windows®10 sont les marques déposées de Microsoft Corporation aux États-Unis.

① Câble de communication JXC-W2A-C

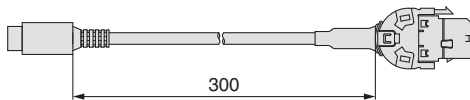


- * Connexion directement au contrôleur possible.

② Câble USB LEC-W2-U



■ Câble de conversion P5062-5 (longueur de câble : 300 mm)

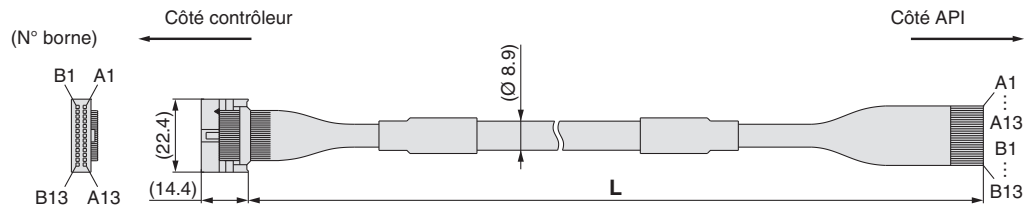


- * Pour la connexion du boîtier de commande (LEC-T1-3□G□) au contrôleur, un câble adaptateur est requis.

■ Câble I/O

LEC-CN5-1

Longueur de câble (L) [m]	
1	1.5
3	3
5	5



- * Taille du conducteur : AWG28

Masse

Réf. produit	Masse [g]
LEC-CN5-1	170
LEC-CN5-3	320
LEC-CN5-5	520

N° de broche du connecteur	Couleur d'isolation	Repère des points	Couleur des points
A1	Brun clair	■	Noir
A2	Brun clair	■	Rouge
A3	Jaune	■	Noir
A4	Jaune	■	Rouge
A5	Vert clair	■	Noir
A6	Vert clair	■	Rouge
A7	Gris	■	Noir
A8	Gris	■	Rouge
A9	Blanc	■	Noir
A10	Blanc	■	Rouge
A11	Brun clair	■ ■	Noir
A12	Brun clair	■ ■	Rouge
A13	Jaune	■ ■	Noir

N° de broche du connecteur	Couleur d'isolation	Repère des points	Couleur des points
B1	Jaune	■ ■	Rouge
B2	Vert clair	■ ■	Noir
B3	Vert clair	■ ■	Rouge
B4	Gris	■ ■	Noir
B5	Gris	■ ■	Rouge
B6	Blanc	■ ■	Noir
B7	Blanc	■ ■	Rouge
B8	Brun clair	■ ■ ■	Noir
B9	Brun clair	■ ■ ■	Rouge
B10	Jaune	■ ■ ■	Noir
B11	Jaune	■ ■ ■	Rouge
B12	Vert clair	■ ■ ■	Noir
B13	Vert clair	■ ■ ■	Rouge
—			Blindage

Options : câble d'actionneur

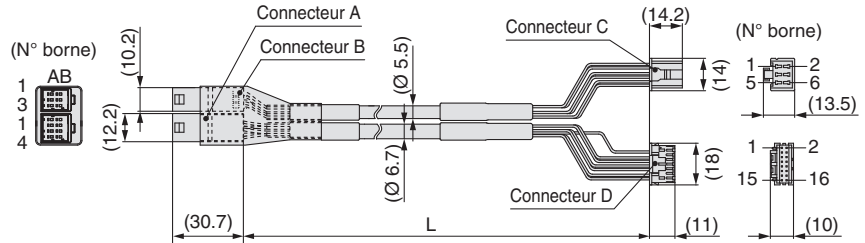
[Câble robotique pour modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)]

LE-CE-1

Longueur de câble (L) [m]

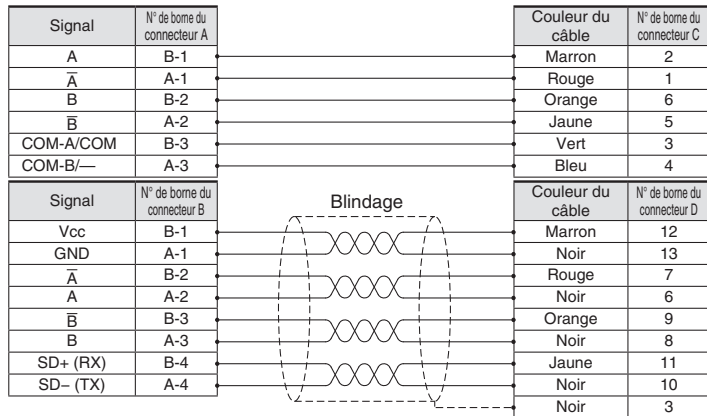
1	1.5
3	3
5	5
8	8*1
A	10*1
B	15*1
C	20*1

*1 Fabriqué sur commande



Masse

Réf. produit	Masse [g]	Note
LE-CE-1	190	Câble robotique
LE-CE-3	360	
LE-CE-5	570	
LE-CE-8	900	
LE-CE-A	1120	
LE-CE-B	1680	
LE-CE-C	2210	



[Câble robotique avec frein pour modèle absolu sans batterie (Moteur pas à pas 24 VDC)]

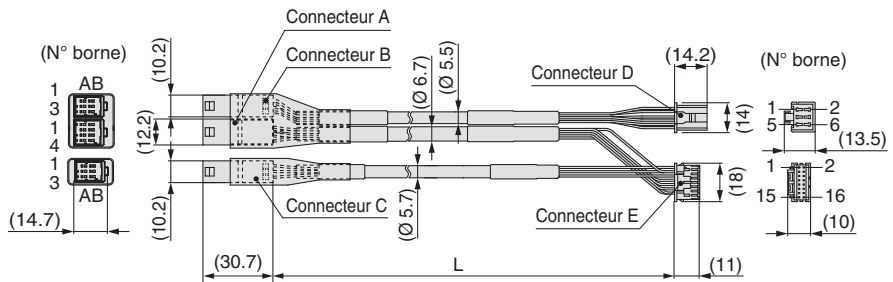
LE-CE-1-B

Longueur de câble (L) [m]

1	1.5
3	3
5	5
8	8*1
A	10*1
B	15*1
C	20*1

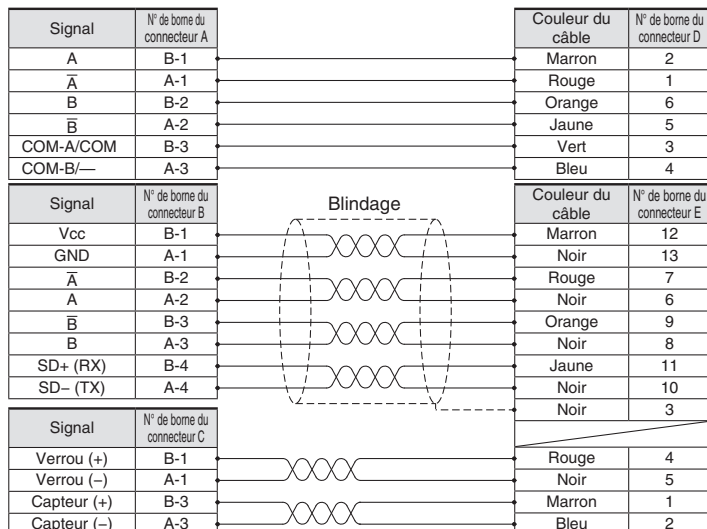
*1 Fabriqué sur commande

Avec frein et capteur



Masse

Réf. produit	Masse [g]	Note
LE-CE-1-B	240	Câble robotique
LE-CE-3-B	460	
LE-CE-5-B	740	
LE-CE-8-B	1170	
LE-CE-A-B	1460	
LE-CE-B-B	2120	
LE-CE-C-B	2890	



LEFS
LEFB
LEY
LEYG
LES
LESH
LEHF
LER
JXC1
JXC51/61



Série JXCE1/91/P1/D1/L1/M1/51/61

Précautions relatives aux différences de versions du contrôleur

Quand la version du contrôleur JXC est différent, les paramètres internes ne sont pas compatibles.

- En cas d'utilisation de JXC□1□-BC ou JXC□1□-BC-E, veuillez utiliser la dernière version du JXC-BCW (outil d'écriture des paramètres).
- 3 versions sont actuellement disponibles : produits de version 1 (V1.□ ou S1.□), produits de version 2 (V2.□ ou S2.□), produits de version 3 (V3.□ ou S3.□). Gardez à l'esprit que pour pouvoir écrire un fichier de sauvegarde (.bkp) sur un autre contrôleur avec le JXC-BCW, il doit être de la même version que le contrôleur ayant créé le fichier. (Par exemple, un fichier de sauvegarde créé par un produit de la version 1 ne peut être écrit que sur un autre produit de la version 1, etc.) Un fichier de sauvegarde pour l'actionneur électrique avec codeur absolu sans batterie ne peut être écrit qu'entre la version 3.4 ou un produit supérieur (le fichier de sauvegarde de la version 2 ou des produits antérieurs ne peut pas être écrit).

Identification des symboles des versions



Série JXC□1, Produits de la version V3.□ ou S3.□

XR V3.0

Modèles compatibles

Série JXC91□

XR S3.0 T1.0

Modèles compatibles

Série JXCD1□
Série JXCE1□
Série JXCP1□
Série JXCL1□
Série JXCM1□
Série JXC51/61□

Série JXC□1, Produits de la version V2.□ ou S2.□

WP V2.1

Modèles compatibles

Série JXC91□

WP S2.2 T1.1

Modèles compatibles

Série JXCD1□
Série JXCE1□
Série JXCP1□
Série JXCL1□

Série JXC□1, Produits de la version V1.□ ou S1.□

XR V1.0

Modèles compatibles

Série JXC91□

XR S1.0 T1.0

Modèles compatibles

Série JXCD1□
Série JXCE1□
Série JXCP1□
Série JXCL1□

■ Marque déposée

EtherNet/IP™ est une marque déposée d'ODVA.

DeviceNet™ est une marque déposée d'ODVA.

EtherCAT® est une marque déposée et une technologie brevetée, autorisée par Beckhoff Automation GmbH (Allemagne).



Actionneurs électriques avec codeur absolu sans batterie

Précautions spécifiques au produit

Veuillez lire ces consignes avant d'utiliser les produits. Pour les consignes de sécurité et les précautions relatives à l'actionneur électrique, consultez les « Précautions de manipulation des produits SMC » et le « Manuel d'utilisation » sur le site Internet de SMC : <https://www.smc.eu>

Manipulation

⚠ Précaution

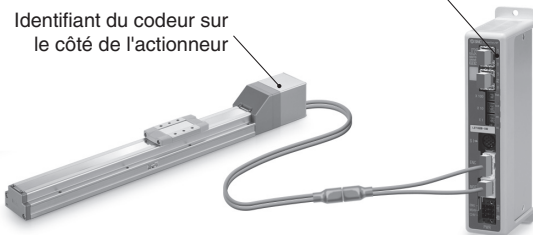
1. Erreur d'identification du codeur absolu lors de la première connexion

Lors de la première connexion du contrôleur et de l'actionneur, une alarme « L'identifiant du codeur absolu ne correspond pas » se produit toujours. L'identifiant du codeur de l'actionneur est enregistré dans le contrôleur par la réinitialisation de l'alarme et l'appariement est effectué. Si un autre contrôleur est connecté après l'appariement, une alarme sera à nouveau générée. L'identifiant du codeur de l'actionneur est enregistré dans le contrôleur à travers la réinitialisation de l'alarme et l'appariement est effectué, mais l'appariement est à nouveau effectué à travers la réinitialisation de l'alarme.

Lorsqu'un contrôleur est changé après l'appariement				
	Identifiant du codeur (* Ci-dessous les exemples de numéros.)			
Actionneur	17623	17623	17623	17623
Contrôleur	17623	17699	17699	17623
Erreur d'identification ?	Non	Oui	Réinitialisation de l'erreur ⇒ No	

Identifiant du codeur sur le côté du contrôleur

Identifiant du codeur sur le côté de l'actionneur



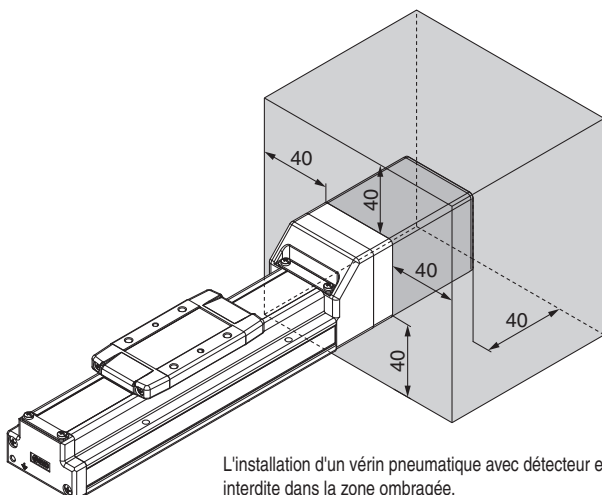
Le numéro d'identification est automatiquement vérifié lorsque l'alimentation électrique de contrôle est mise en marche. Une erreur est générée si le numéro d'identification ne correspond pas.

2. Dans les environnements à fort champ magnétique, une certaine utilisation est limitée.

Un capteur magnétique est utilisé dans le codeur. Par conséquent, si le moteur de l'actionneur est utilisé dans un environnement à fort champ magnétique, un dysfonctionnement ou une panne peut se produire.

N'exposez pas le moteur de l'actionneur à un champ magnétique d'une densité de flux magnétique de 1 mT ou plus.

Lors de l'installation d'un actionneur électrique et d'un vérin pneumatique avec un détecteur (ex. série CDQ 2) ou d'un actionneur électrique côte à côte, laissez 40 mm min. autour du moteur. Reportez-vous au plan de construction du moteur de l'actionneur.

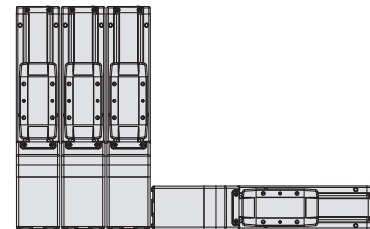
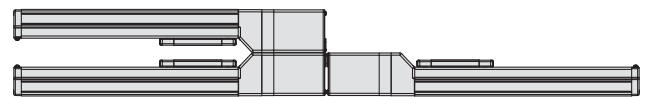


L'installation d'un vérin pneumatique avec détecteur est interdite dans la zone ombragée.

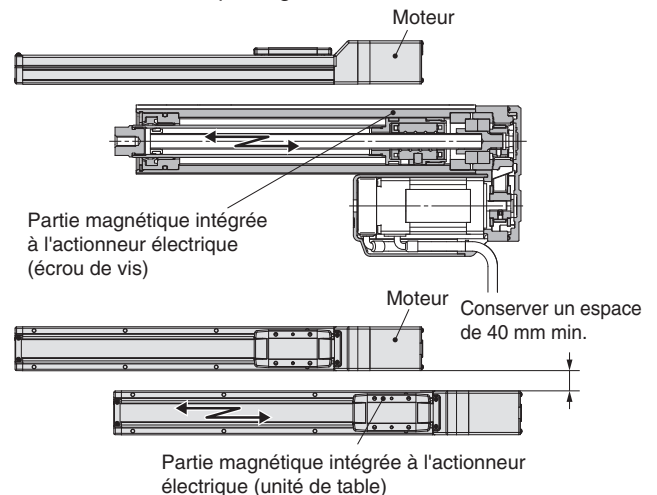
• Pour aligner des actionneurs

Les actionneurs SMC peuvent être utilisés avec leurs moteurs adjacents. Cependant, avec des actionneurs à détection magnétique intégrée (séries LEY et LEF), conservez un espace de 40 mm minimum entre les moteurs et le passage de l'aimant. Sur la série LEF, l'aimant se situe au milieu de la table, et sur la série LEY, l'aimant se situe sur la partie piston. (Reportez-vous aux schémas de construction du catalogue pour plus de détails.)

○ Utilisables avec leurs moteurs adjacents

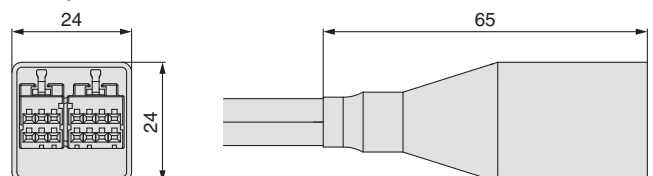


✗ Ne placez pas les moteurs à proximité immédiate du passage de l'aimant.



3. La taille du connecteur du câble du moteur est différente de celle de l'actionneur électrique avec un codeur incrémental.

Lorsque le connecteur du câble moteur d'un actionneur électrique avec un codeur absolu sans batterie est différent de l'actionneur électrique avec un codeur incrémental, les dimensions du couvercle du connecteur sont différentes. Prenez en considération les dimensions ci-dessous pour la conception.



Dimensions du couvercle du connecteur du codeur absolu sans batterie

Consignes de sécurité

Ces consignes de sécurité ont été rédigées pour prévenir des situations dangereuses pour les personnes et/ou les équipements. Ces instructions indiquent le niveau de risque potentiel à l'aide d'étiquettes "Précaution", "Attention" ou "Danger". Elles sont toutes importantes pour la sécurité et doivent être appliquées, en plus des Normes Internationales (ISO/IEC) ¹⁾, à tous les textes en vigueur à ce jour.

Précaution:

Précaution indique un risque potentiel de faible niveau qui, s'il est ignoré, pourrait entraîner des blessures mineures ou peu graves.

Attention:

Attention indique un risque potentiel de niveau moyen qui, s'il est ignoré, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

Danger:

Danger indique un risque potentiel de niveau fort qui, s'il est ignoré, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

- 1) ISO 4414 : Fluides pneumatiques – Règles générales relatives aux systèmes.
ISO 4413 : Fluides hydrauliques – Règles générales relatives aux systèmes.
IEC 60204-1 : Sécurité des machines – Matériel électrique des machines. (1ère partie : recommandations générales)
ISO 10218-1 : Manipulation de robots industriels - Sécurité.
etc.

Attention

1. La compatibilité du produit est sous la responsabilité de la personne qui a conçu le système et qui a défini ses caractéristiques.

Etant donné que les produits mentionnés sont utilisés dans certaines conditions, c'est la personne qui a conçu le système ou qui en a déterminé les caractéristiques (après avoir fait les analyses et tests requis) qui décide de la compatibilité de ces produits avec l'installation. Les performances et la sécurité exigées par l'équipement seront de la responsabilité de la personne qui a déterminé la compatibilité du système.

Cette personne devra réviser en permanence le caractère approprié de tous les éléments spécifiés en se reportant aux informations du dernier catalogue et en tenant compte de toute éventualité de défaillance de l'équipement pour la configuration d'un système.

2. Seules les personnes formées convenablement pourront intervenir sur les équipements ou machines.

Le produit présenté ici peut être dangereux s'il fait l'objet d'une mauvaise manipulation. Le montage, le fonctionnement et l'entretien des machines ou de l'équipement, y compris de nos produits, ne doivent être réalisés que par des personnes formées convenablement et expérimentées.

3. Ne jamais tenter de retirer ou intervenir sur le produit ou des machines ou équipements sans s'être assuré que tous les dispositifs de sécurité ont été mis en place.

1. L'inspection et l'entretien des équipements ou machines ne devront être effectués qu'une fois que les mesures de prévention de chute et de mouvement non maîtrisés des objets manipulés ont été confirmées.
2. Si un équipement doit être déplacé, assurez-vous que toutes les mesures de sécurité indiquées ci-dessus ont été prises, que le courant a été coupé à la source et que les précautions spécifiques du produit ont été soigneusement lues et comprises.
3. Avant de redémarrer la machine, prenez des mesures de prévention pour éviter les dysfonctionnements malencontreux.

4. Contactez SMC et prenez les mesures de sécurité nécessaires si les produits doivent être utilisés dans une des conditions suivantes :

1. Conditions et plages de fonctionnement en dehors de celles données dans les catalogues, ou utilisation du produit en extérieur ou dans un endroit où le produit est exposé aux rayons du soleil.
2. Installation en milieu nucléaire, matériel embarqué (train, navigation aérienne, véhicules, espace, navigation maritime), équipement militaire, médical, combustion et récréation, équipement en contact avec les aliments et les boissons, circuits d'arrêt d'urgence, circuits d'embrayage et de freinage dans les applications de presse, équipement de sécurité ou toute autre application qui ne correspond pas aux caractéristiques standard décrites dans le catalogue du produit.
3. Equipement pouvant avoir des effets néfastes sur l'homme, les biens matériels ou les animaux, exigeant une analyse de sécurité spécifique.
4. Lorsque les produits sont utilisés en système de verrouillage, préparez un circuit de style double verrouillage avec une protection mécanique afin d'éviter toute panne. Vérifiez périodiquement le bon fonctionnement des dispositifs.

Précaution

1. Ce produit est prévu pour une utilisation dans les industries de fabrication.

Le produit, décrit ici, est conçu en principe pour une utilisation inoffensive dans les industries de fabrication.

Si vous avez l'intention d'utiliser ce produit dans d'autres industries, veuillez consulter SMC au préalable et remplacer certaines spécifications ou échanger un contrat au besoin.

Si quelque chose semble confus, veuillez contacter votre succursale commerciale la plus proche.

Garantie limitée et clause limitative de responsabilité/ clauses de conformité

Le produit utilisé est soumis à la "Garantie limitée et clause limitative de responsabilité" et aux "Clauses de conformité". Veuillez lire attentivement et les accepter avant d'utiliser le produit.

Garantie limitée et clause limitative de responsabilité

1. La période de garantie du produit est d'un an de service ou d'un an et demi après livraison du produit, selon la première échéance. ²⁾ Le produit peut également tenir une durabilité spéciale, une exécution à distance ou des pièces de rechange. Veuillez demander l'avis de votre succursale commerciale la plus proche.
 2. En cas de panne ou de dommage signalé pendant la période de garantie, période durant laquelle nous nous portons entièrement responsable, votre produit sera remplacé ou les pièces détachées nécessaires seront fournies. Cette limitation de garantie s'applique uniquement à notre produit, indépendamment de tout autre dommage encouru, causé par un dysfonctionnement de l'appareil.
 3. Avant d'utiliser les produits SMC, veuillez lire et comprendre les termes de la garantie, ainsi que les clauses limitatives de responsabilité figurant dans le catalogue pour tous les produits particuliers.
- 2) Les ventouses sont exclues de la garantie d'un an.
Une ventouse étant une pièce consommable, elle est donc garantie pendant un an à compter de sa date de livraison.
Ainsi, même pendant sa période de validité, la limitation de garantie ne prend pas en charge l'usure du produit causée par l'utilisation de la ventouse ou un dysfonctionnement provenant d'une détérioration d'un caoutchouc.

Clauses de conformité

1. L'utilisation des produits SMC avec l'équipement de production pour la fabrication des armes de destruction massive (ADM) ou d'autre type d'arme est strictement interdite.
2. Les exportations des produits ou de la technologie SMC d'un pays à un autre sont déterminées par les directives de sécurité et les normes des pays impliqués dans la transaction. Avant de livrer les produits SMC à un autre pays, assurez-vous que toutes les normes locales d'exportation sont connues et respectées.

Précaution

Les produits SMC ne sont pas conçus pour être des instruments de métrologie légale.

Les instruments de mesure fabriqués ou vendus par SMC n'ont pas été approuvés dans le cadre de tests types propres à la réglementation de chaque pays en matière de métrologie (mesure).

Par conséquent les produits SMC ne peuvent être utilisés dans ce cadre d'activités ou de certifications imposées par les lois en question.

Consignes de sécurité

Lisez les "Précautions d'utilisation des Produits SMC" (M-E03-3) avant toute utilisation.

SMC Corporation (Europe)

Austria	+43 (0)2262622800	www.smc.at	office@smc.at
Belgium	+32 (0)33551464	www.smc.be	info@smc.be
Bulgaria	+359 (0)2807670	www.smc.bg	office@smc.bg
Croatia	+385 (0)13707288	www.smc.hr	office@smc.hr
Czech Republic	+420 541424611	www.smc.cz	office@smc.cz
Denmark	+45 70252900	www.smc.dk.com	smc@smc.dk.com
Estonia	+372 6510370	www.smc.pneumatics.ee	info@smc.ee
Finland	+358 207513513	www.smc.fi	smc.fi@smc.fi
France	+33 (0)164761000	www.smc-france.fr	info@smc-france.fr
Germany	+49 (0)61034020	www.smc.de	info@smc.de
Greece	+30 210 2717265	www.smchellas.gr	sales@smchellas.gr
Hungary	+36 23513000	www.smc.hu	office@smc.hu
Ireland	+353 (0)14039000	www.smcautomation.ie	sales@smcautomation.ie
Italy	+39 03990691	www.smcitalia.it	mailbox@smcitalia.it
Latvia	+371 67817700	www.smc.lv	info@smc.lv

Lithuania	+370 5 2308118	www.smclt.lt	info@smclt.lt
Netherlands	+31 (0)205318888	www.smc.nl	info@smc.nl
Norway	+47 67129020	www.smc-norge.no	post@smc-norge.no
Poland	+48 222119600	www.smc.pl	office@smc.pl
Portugal	+351 214724500	www.smc.eu	apoioclientept@smc.smces.es
Romania	+40 213205111	www.smcromania.ro	smcromania@smcromania.ro
Russia	+7 8123036600	www.smc.eu	sales@smcru.com
Slovakia	+421 (0)413213212	www.smc.sk	office@smc.sk
Slovenia	+386 (0)73885412	www.smc.si	office@smc.si
Spain	+34 945184100	www.smc.eu	post@smc.smces.es
Sweden	+46 (0)86031200	www.smc.nu	smc@smc.nu
Switzerland	+41 (0)523963131	www.smc.ch	helpcenter@smc.ch
Turkey	+90 212 489 0 440	www.smc.pnomatik.com.tr	info@smc.pnomatik.com.tr
UK	+44 (0)845 121 5122	www.smc.uk	sales@smc.uk