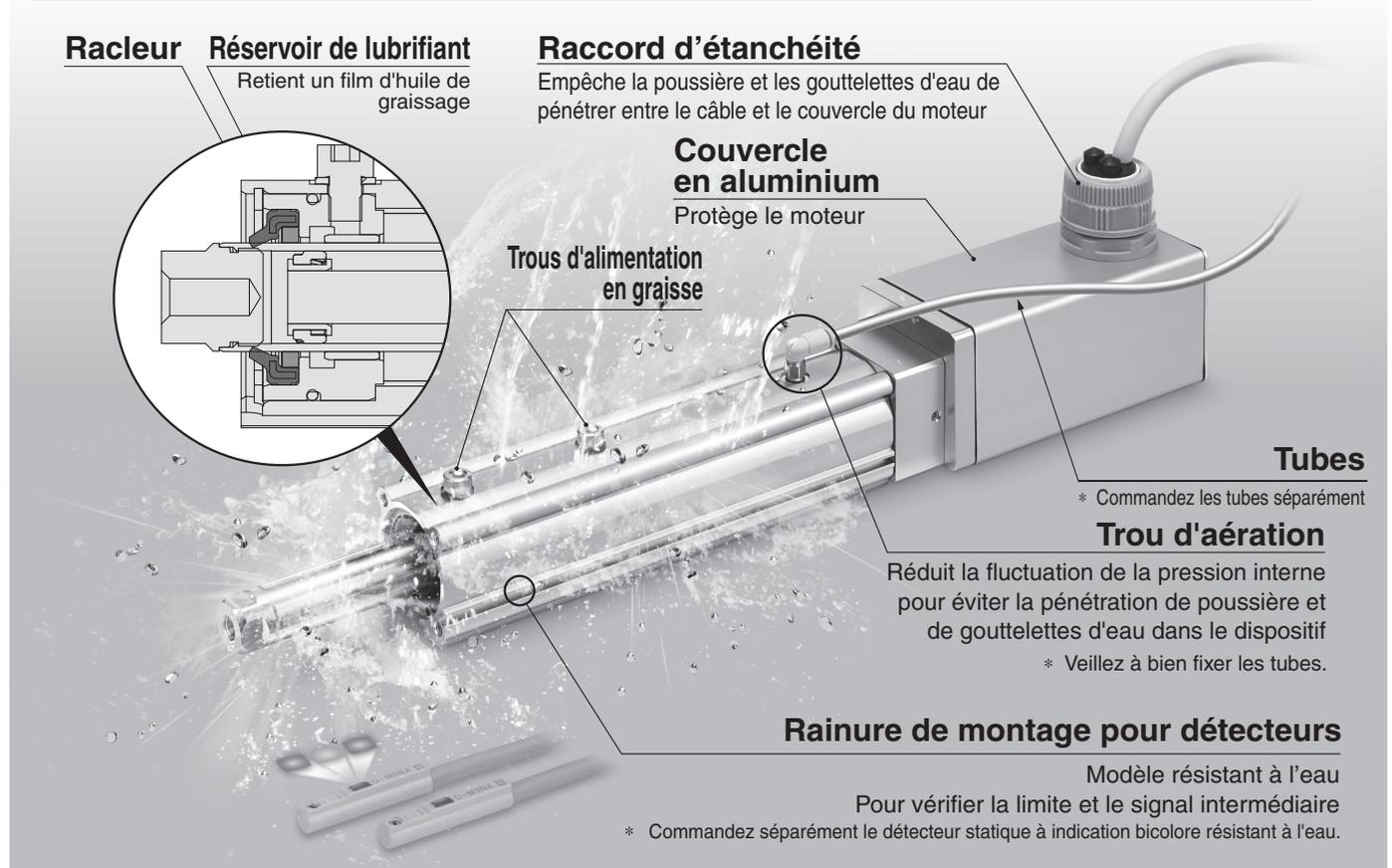


Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Actionneur électrique/Modèle à tige

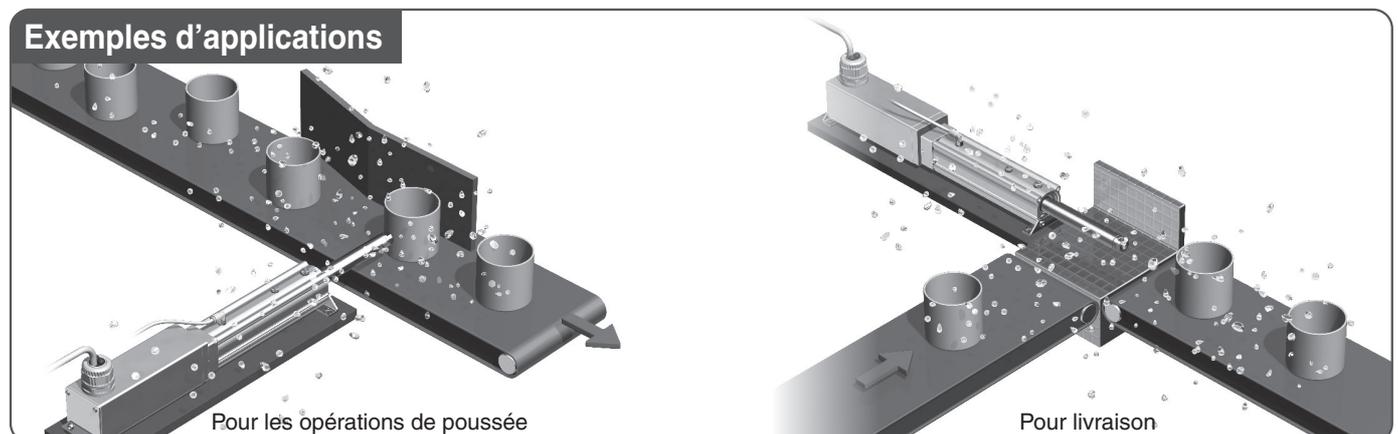


Classe de protection : équivalent à IP65/équivalent à IP67



Max. course : 500 mm*1

*1 Pour les tailles 32 et 40



Série LEY-X7



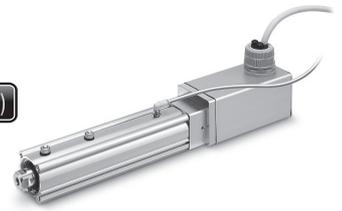
19-EU740-FR

Actionneur électrique/Modèle à tige

Série LEY-X7

Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Sélection du modèle



Série LEY-X7 ▶ p. 7

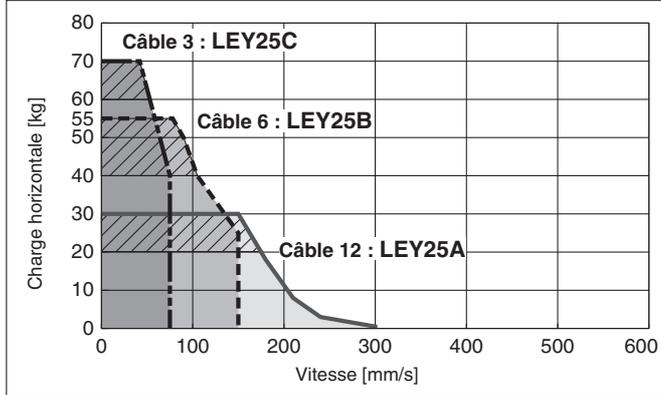
Reportez-vous à la page 2 pour le LECPA, JXC₃ et à la page 3 pour le LECA6.

Graphique vitesse-charge (Guide)

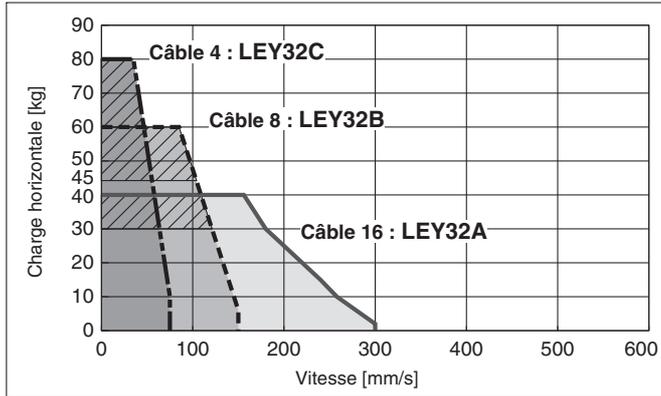
Pour moteur pas à pas (Servo/24 VDC) LECP6, LECP1, JXC₁

Horizontal

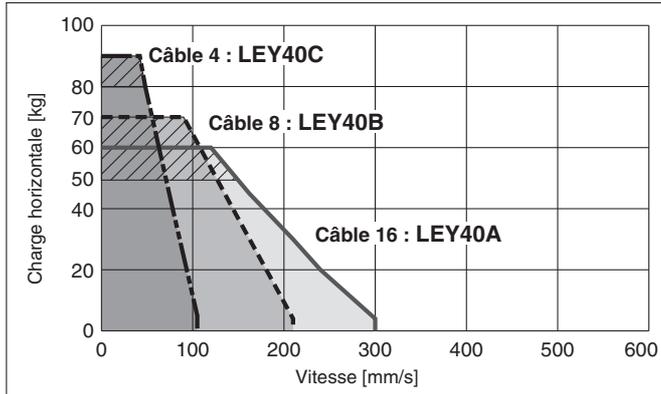
LEY25-X7 ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²



LEY32-X7 ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²

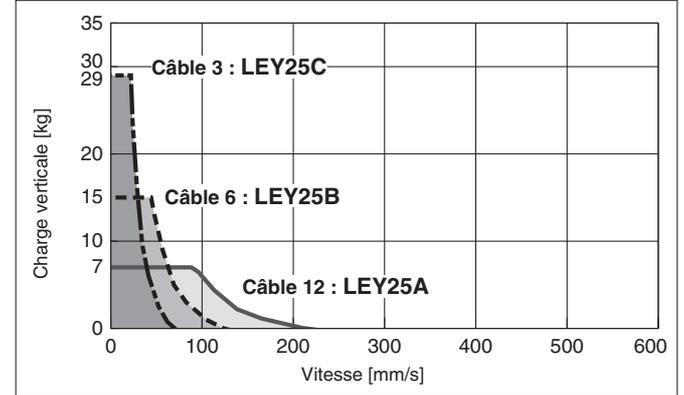


LEY40-X7 ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²

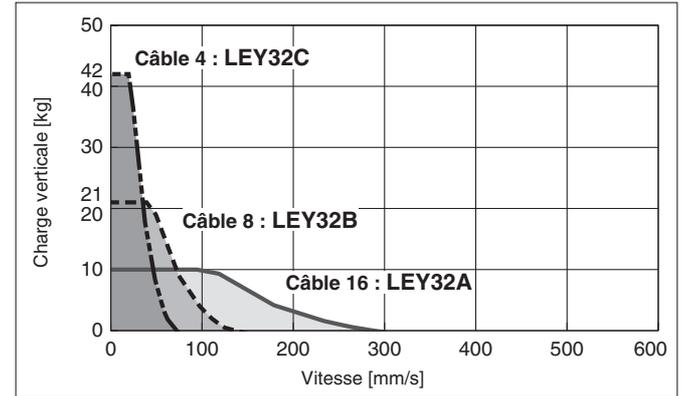


Vertical

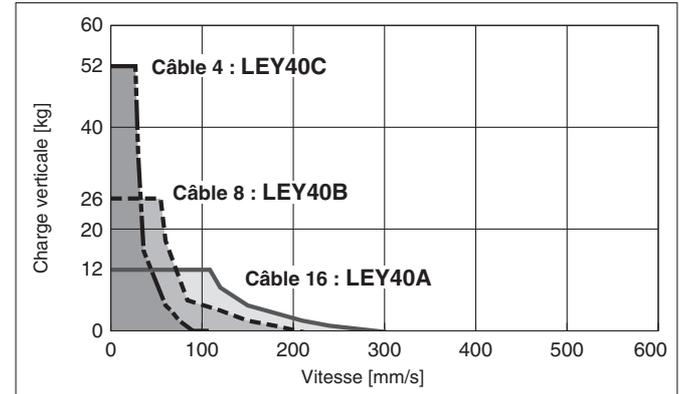
LEY25-X7



LEY32-X7



LEY40-X7



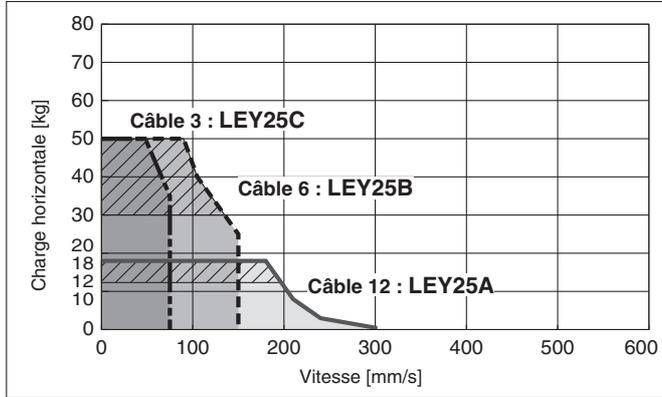
Reportez-vous à la page 1 pour le LECP6, LECP1, JXC□1 et à la page 3 pour le LECA6.

Graphique vitesse-charge (Guide)

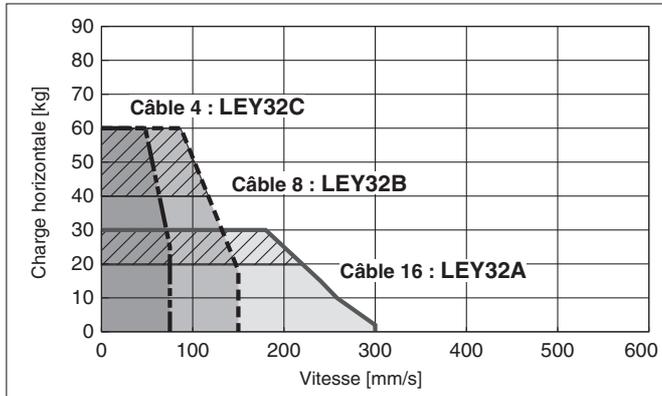
Pour moteur pas à pas (Servo/24 VDC) LECPA, JXC□²₃

Horizontal

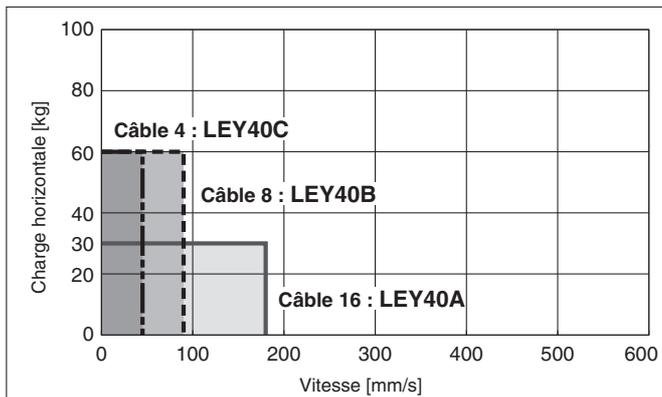
LEY25□-X7 ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²



LEY32□-X7 ▨ pour l'accélération / la décélération : 2000 mm/s²

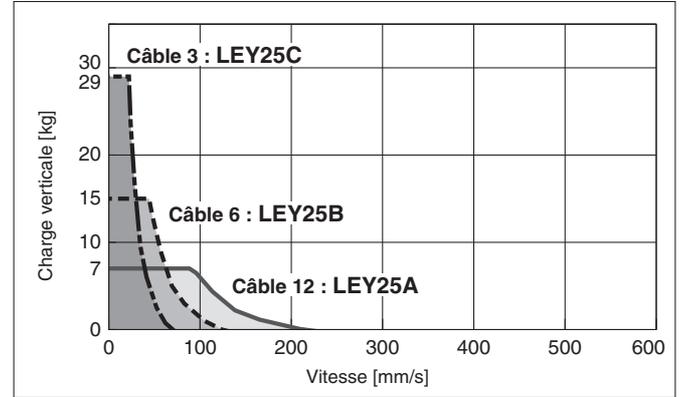


LEY40□-X7

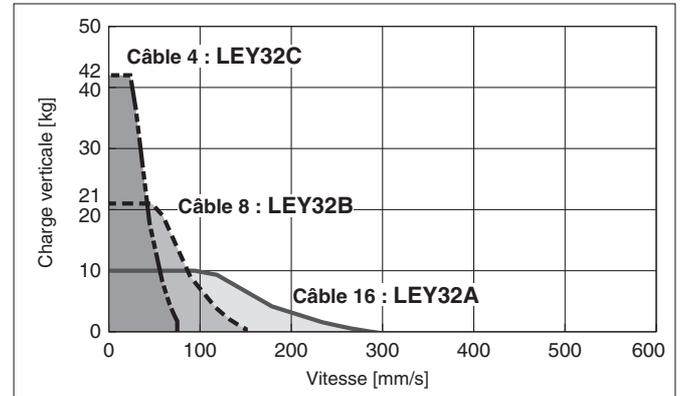


Vertical

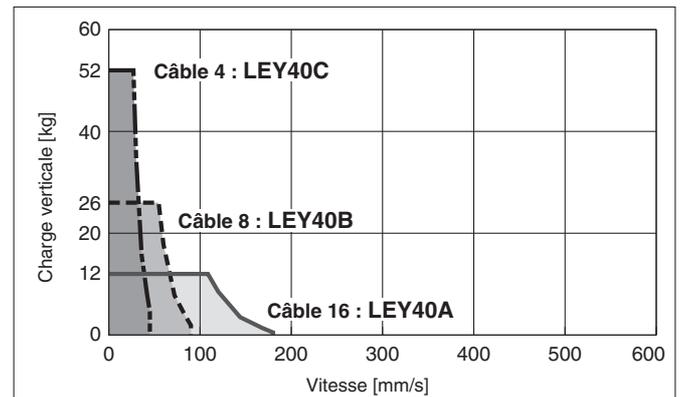
LEY25□-X7



LEY32□-X7



LEY40□-X7



Série LEY-X7

Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)

Servomoteur (24 VDC)

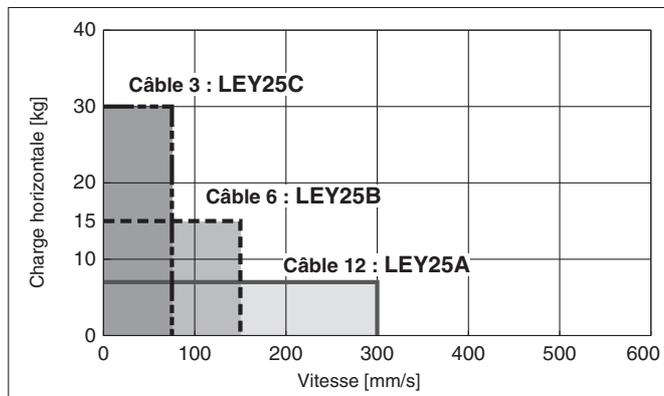
Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Graphique vitesse-charge (Guide) Pour servomoteur (24 VDC) LECA6

Reportez-vous à la page 1 pour le LEC6, LEC1,
JXC1 et à la page 2 pour le LECPA, JXC3.

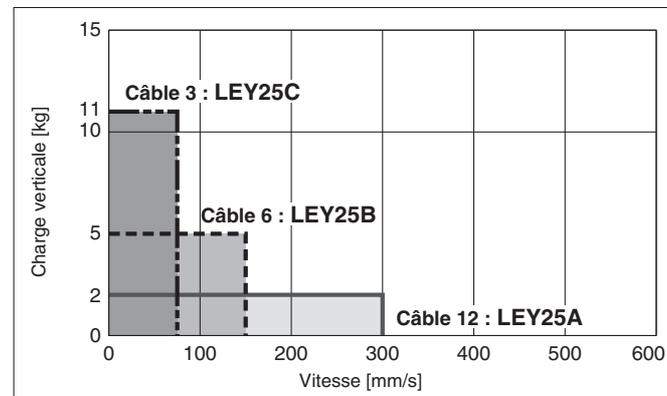
Horizontal

LEY25□A-X7



Vertical

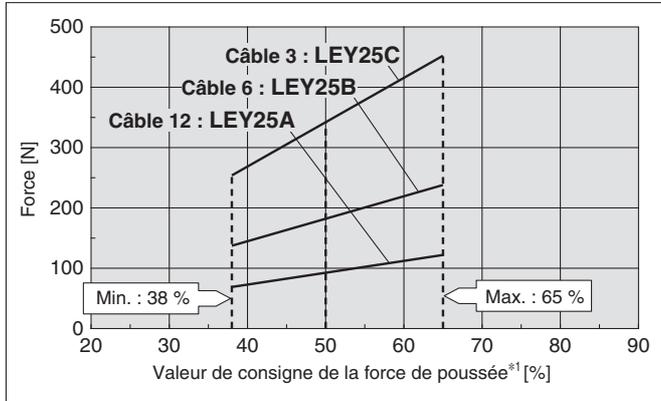
LEY25□A-X7



Graphique de conversion de la force

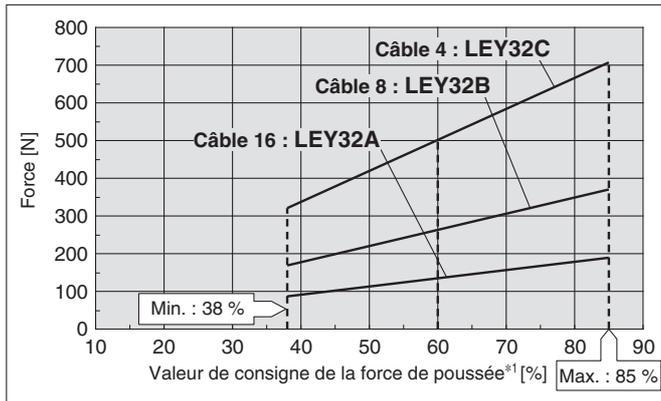
Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)

LEY25□-X7



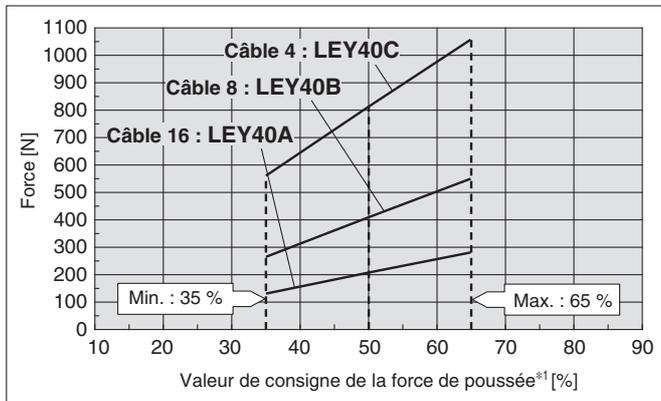
Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée*1 [%]	Coefficient de service [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	65 max.	100	—

LEY32□-X7



Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée*1 [%]	Coefficient de service [%]	Temps de poussée continue [min]
25 °C max.	85 max.	100	—
40 °C	65 max.	100	—
	85	50	15

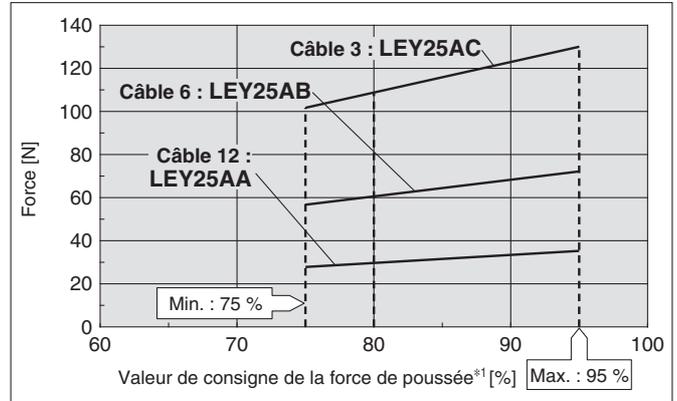
LEY40□-X7



Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée*1 [%]	Coefficient de service [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	65 max.	100	—

Servomoteur (24 VDC)

LEY25□A-X7



Température ambiante	Valeur de consigne de la force de poussée*1 [%]	Coefficient de service [%]	Temps de poussée continue [min]
40 °C max.	95 max.	100	—

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

Modèle	Câble	Vitesse de poussée	Force de poussée (Valeur des réglages saisis)	Modèle	Câble	Vitesse de poussée [mm/s]	Force de poussée (Valeur des réglages saisis)
LEY25	A/B/C	21 à 35	50 à 65 %	LEY25□A	A/B/C	21 à 35	80 à 95 %
	A	24 à 30	60 à 85 %				
LEY32	B/C	21 à 30					
	LEY40	A	24 à 30	50 à 65 %			
B/C		21 à 30					

Il y a une limite à la force de poussée par rapport à la vitesse de poussée. Si le produit est utilisé en dehors de la plage (faible force de poussée), le signal d'achèvement [INP] peut être émis avant que l'opération de poussée ne soit terminée (pendant l'opération de déplacement). Si la vitesse de poussée est inférieure à la vitesse minimale, veuillez vérifier les problèmes de fonctionnement avant d'utiliser le produit.

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

Pour les charges verticales (vers le haut), réglez la force de poussée à la valeur max. indiquée ci-dessous et travaillez à la charge de travail max.

Modèle	LEY25□			LEY32□			LEY40□			LEY25□A		
	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
Charge [kg]	2.5	5	10	4.5	9	18	7	14	28	1.2	2.5	5
Force de poussée	65 %			85 %			65 %			95 %		

*1 Valeurs de consigne pour le contrôleur.

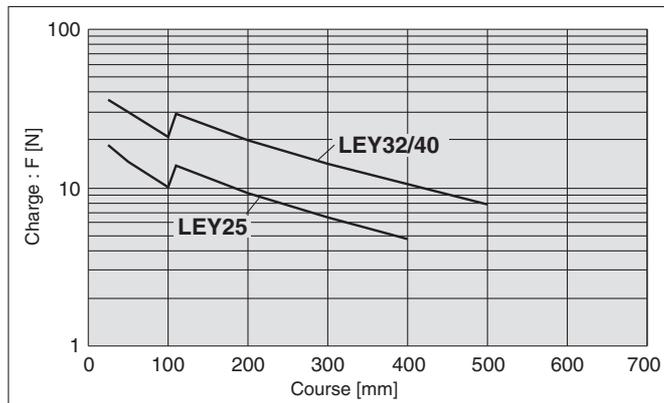
Série LEY-X7

Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)

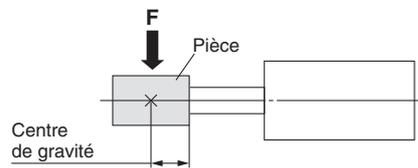
Servomoteur (24 VDC)

Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Graphique de charge latérale admissible en bout de tige (guide)

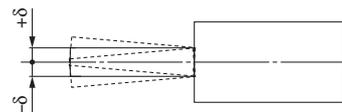


[Course] = [Course du produit] + [Distance entre l'extrémité de la tige et le centre de gravité de la pièce]

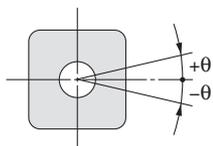


Déplacement de la tige : δ [mm]

Course	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
Taille 25	±0.3	±0.4	±0.7	±0.7	±0.9	±1.1	±1.3	±1.5	±1.7	—	—
Taille 32/40	±0.3	±0.4	±0.7	±0.6	±0.8	±1.0	±1.1	±1.3	±1.5	±1.7	±1.8



Précision d'antirotation de la tige



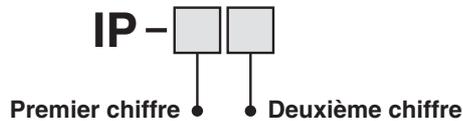
Taille	Précision anti-rotation θ
25	±0.8°
32/40	±0.7°

* Évitez d'utiliser l'actionneur électrique de manière à ce qu'un couple de rotation soit appliqué à la tige du piston.
Cela peut entraîner la déformation du guide de non rotation, des réponses anormales du détecteur, un jeu dans le guide interne ou une augmentation de la résistance au glissement.

Série LEY-X7

Protection

Indices de protection



Premier chiffre : Indice de protection contre les corps étrangers solides

0	Non protégé
1	Protégé contre les corps étrangers solides de 50 mmØ et plus
2	Protégé contre les corps étrangers solides de 12 mmØ et plus
3	Protégé contre les corps étrangers solides de 2.5 mmØ et plus
4	Protégé contre les corps étrangers solides de 1.0 mmØ et plus
5	Protégé contre la poussière
6	Étanche à la poussière

Deuxième chiffre : Indice de protection contre l'eau

0	Non protégé	—
1	Protection contre les chutes verticales de gouttelettes d'eau	Modèle anti-gouttes 1
2	Protection contre la chute verticale de gouttelettes d'eau lorsque la protection est inclinée jusqu'à 15°	Modèle anti-gouttes 2
3	Protection contre la pluie lorsque la protection est inclinée jusqu'à 60°	Modèle résistant à la pluie
4	Protection contre les éclaboussures	Modèle résistant aux éclaboussures
5	Protection contre les jets d'eau	Modèle résistant aux jets d'eau
6	Protection contre les jets d'eau puissants	Modèle résistant aux jets d'eau puissants
7	Protection contre les effets d'une immersion temporaire dans l'eau	Modèle immersible
8	Protection contre les effets de l'immersion continue dans l'eau	Modèle submersible

Exemple) Indices de protection

Indices de protection			Détails
IP65	Corps étrangers solides	Étanche à la poussière	Les particules de poussière ne peuvent pas pénétrer dans l'appareil.
	Entrée d'eau	Résistant aux jets d'eau*1	L'application directe de jets d'eau sur l'appareil depuis n'importe quelle direction ne causera aucun dommage.
IP67	Corps étrangers solides	Étanche à la poussière	Les particules de poussière ne peuvent pas pénétrer dans l'appareil.
	Entrée d'eau	Immersible*1	La quantité d'eau qui pénètre dans l'appareil lorsque l'actionneur (à l'arrêt) est immergé dans un maximum de 1 m d'eau pendant 30 minutes ne causera aucun dommage.

*1 Veuillez à prendre les mesures de protection appropriées si le produit doit être utilisé dans un environnement où il sera constamment exposé à de l'eau ou à des fluides autres que les éclaboussures.

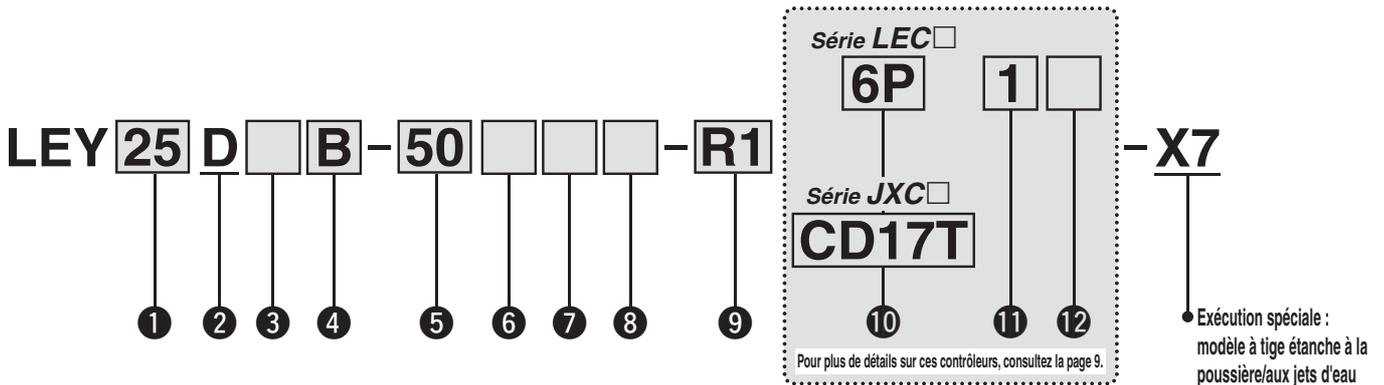
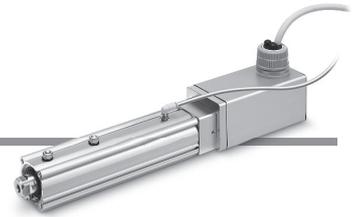
En particulier, le produit ne peut pas être utilisé dans des environnements où des huiles, telles que l'huile de coupe ou le fluide de coupe, sont présentes.

Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Actionneur électrique/Modèle à tige **LEY-X7** (Exécution spéciale) **Séries LEY25, 32, 40**

Reportez-vous aux pages 1 à 5 pour la sélection du modèle

Pour passer commande



1 Taille

25
32/40

2 Position de montage du moteur

D	Axial
---	-------

3 Type de moteur

Symbole	Type	Taille		Contrôleur compatible
		25	32/40	
—	Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)	●	●	JXCE1 JXC91 JXCP1 JXCD1 JXCL1
A	Servomoteur (24 VDC)	●	—	LECA6

4 Pas de vis [mm]

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

5 Course [mm]

30	30
à	à
500	500

* Pour plus de détails, se reporter au tableau de course admissible ci-dessous.

6 Option de moteur

—	Sans option
B	Avec frein

7 Taraudage de bout de tige

—	Taraudage de l'extrémité de tige
M	Filetage mâle de l'extrémité de tige (1 écrou de tige est inclus.)

8 Montage*2

Symbole	Type	Position de montage du moteur
		Axial
—	Extrémités taraudées/ Base du corps taraudée*3	●
F	Bride avant*3	●

9 Type/longueur de câble pour l'actionneur

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

Tableau de course admissible*1

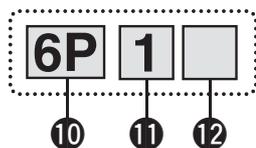
● : standard

Modèle	Course [mm]	30	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	Plage de course fabriquant
		LEY25	●	●	●	●	●	●	●	●	●	—	
LEY32/40	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	30 à 500	

* Pour les détails sur les détecteurs, reportez-vous à la page 14.

* « -X7 » n'est pas ajouté à un modèle d'actionneur avec un suffixe de référence de contrôleur. Exemple) « LEY25DB-100 » pour le LEY25DB-100BMU-P16NID-X7

Série LEC (Pour plus de détails, reportez-vous à la page 9.)



10 Type de contrôleur*6

—	Sans contrôleur	
6N	LECP6/LECA6	NPN
6P	(Modèle programmable)	PNP
1N	LECP1*7	NPN
1P	(Modèle sans programmation)	PNP
AN	LECPA*7 *9	NPN
AP	(Modèle à entrées impulsionnelles)	PNP

11 Longueur de câble I/O*10, Connecteur encliquetable de communication

—	Sans câble	
1	1.5 m	
3	3 m*11	
5	5 m*11	
S	Connecteur encliquetable de communication modèle droit*12	
T	Connecteur encliquetable de communication raccord en T*12	

12 Montage du contrôleur

—	Montage par vis	
D	Rail DIN*13	



Série JXC (Pour plus de détails, reportez-vous à la page 9.)

10 Contrôleur

—	Sans contrôleur	
C <input type="checkbox"/> 1 <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/>	Avec contrôleur	



Protocole de communication	
E	EtherCAT®
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET
D	DeviceNet™
L	IO-Link

Montage	
7	Montage par vis
8*12	Rail DIN

Connecteur encliquetable de communication pour DeviceNet™*13	
—	Sans connecteur encliquetable
S	Modèle droit
T	Raccord en T



- *1 Veuillez consulter SMC pour les courses non standard, qui sont fabriquées sur commande.
- *2 La fixation de montage est livrée non assemblée avec le produit.
- *3 Pour le montage horizontal en porte-à-faux de la bride avant ou des modèles à extrémités taraudées, utilisez l'actionneur dans la plage de course suivante.
- LEY25 : 200 mm max. - LEY32/40 : 100 mm max.
- *4 Le modèle à bride arrière n'est pas disponible pour le LEY32/40.
- *5 Fabriqué sur commande (Câble robotique uniquement)
- *6 Pour plus de détails sur les contrôleurs/pilotes et les moteurs compatibles, reportez-vous à la page suivante pour connaître le contrôleur compatible.
- *7 Uniquement disponible pour le moteur de type « moteur pas à pas »
- *8 Non conforme à la norme CE
- *9 Lorsque les signaux d'impulsion sont en collecteur ouvert, commandez la résistance de limite de courant (LEC-PA-R-) séparément après consultation du **Catalogue en ligne**.

- *10 Lorsque « Sans contrôleur » est sélectionné pour les types de contrôleur, le câble I/O ne peut pas être sélectionné. Si un câble I/O est nécessaire, reportez-vous au **Catalogue en ligne** du contrôleur avec lequel il doit être utilisé. (Câble pour le LECP6/LECA6, LECP1, ou LECPA)
- *11 Lorsque « Type d'entrée d'impulsion » est sélectionné pour les types de contrôleurs, l'entrée d'impulsion n'est utilisable qu'avec un différentiel. Câbles de 1.5 m seulement utilisables avec un collecteur ouvert
- *12 Le rail DIN n'est pas inclus. À commander séparément.
- *13 Sélectionnez « — » pour tout autre modèle que DeviceNet™.

⚠ Précaution

[Produits conformes CE]

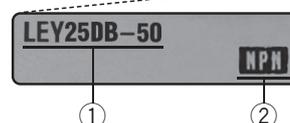
- ① La conformité CEM a été testée en combinant la série des actionneurs électriques LEY avec le contrôleur de la série LEC/JXC.
La conformité CEM dépend de la façon dont le client a configuré son panneau de commande avec ses autres équipements et câbles électriques. Par conséquent, la conformité à la 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.
- ② Pour les caractéristiques du servomoteur (2 4 VDC), la conformité CEM a été testée en installant un ensemble de filtre à bruit (LEC-NFA). Reportez-vous au **Catalogue en ligne** pour l'ensemble de filtre à bruit. Consultez le manuel d'utilisation de la série LECA pour l'installation.

L'actionneur et le contrôleur sont vendus 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.
- ② Vérifiez que la configuration de l'I/O parallèle correspond (NPN ou PNP).



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

Série LEY-X7

Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)

Servomoteur (24 VDC)

Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Contrôleur/pilote compatible

Série LEC

Type	Modèle programmable	Modèle programmable	Modèle sans programmation	Modèle à entrées impulsives
				
Série	LECP6	LECA6	LECP1	LECPA
Caractéristiques	Entrée de la valeur (données de positionnement) Contrôleur standard		Capable de mettre en place un fonctionnement (données de positionnement) sans utiliser un PC ou un boîtier de commande	Fonctionnement via des signaux d'impulsion
Moteur compatible	Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)	Servomoteur (24 VDC)	Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)	
Nombre de données de positionnement max.	64 points		14 points	—
Tension d'alimentation	24 VDC			

Série JXC

Type	Type à entrée directe EtherCAT®	Type à entrée directe EtherNet/IP™	Type à entrée directe PROFINET	Type à entrée directe DeviceNet™	Type à entrée directe IO-Link
					
Série	JXCE1	JXC91	JXCP1	JXCD1	JXCL1
Caractéristiques	Entrée directe EtherCAT®	Entrée directe EtherNet/IP™	Entrée directe PROFINET	Entrée directe DeviceNet™	Entrée directe IO-Link
Moteur compatible	Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)				
Nombre de données de positionnement max.	64 points				
Tension d'alimentation	24 VDC				

Caractéristiques techniques

Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)

Modèle				LEY25□-X7			LEY32□-X7			LEY40□-X7			
Caractéristiques de l'actionneur	Charge*1 [kg]	Horizontal	Pour LECP6 LECP1 JXC□1	(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	Pour LECPA JXC□3	(3000 [mm/s ²])	12	30	30	20	40	40	30	60	60
				(2000 [mm/s ²])	18	50	50	30	60	60	—	—	—
			(3000 [mm/s ²])	7	15	29	10	21	42	12	26	52	
			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 300	9 à 150	5 à 75	24 à 300	12 à 150	6 à 75	24 à 300	12 à 210	6 à 105	
			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'actionneur	Vis à billes (LEY□D)										
		Type de guidage	Douille de guidage (Tige de piston)										
		Protection*8	Équivalent à IP65/Équivalent à IP67										
		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	Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)										
		Codeur	Phase A/B incrémentale (800 impulsions/rotation)										
		Tension nominale [V]	24 VDC ±10 %										
		Consommation électrique [W]*9	40			50			50				
		Consommation électrique en veille lors du fonctionnement [W]*10	15			48			48				
		Consommation électrique instantanée [W]*11	48			104			106				
Caractéristiques de l'unité frein		Type*12	Frein à manque de courant										
		Effort de maintien [N]	78	157	294	108	216	421	127	265	519		
		Consommation électrique [W]*13	5			5			5				
		Tension nominale [V]	24 VDC ±10 %										

*1 Horizontal : la valeur maximale de la 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 varient en fonction de l'état du guide externe. De plus, la vitesse varie en fonction de la charge. Reportez-vous à « Sélection du modèle » aux pages 1 et 2.

Vertical : la vitesse varie en fonction de la charge. Reportez-vous à « Sélection du modèle » aux pages 1 et 2.

Les valeurs indiquées dans () sont l'accélération / la décélération. Réglez ces valeurs à 3000 [mm/s²] max.

*2 La précision de la force de poussée est ±20 % (E.M.).

*3 Les valeurs de réglage de la poussée pour le LEY25□ sont de 38 % à 65 %, celles de LEY32□ sont de 38 % à 85 %, et celles de LEY40□ sont de 35 % à 65 %. Les valeurs de la force de poussée varient en fonction du coefficient de service et de la vitesse de poussée. Reportez-vous à « Sélection du modèle » à la page 4.

*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 %)

*5 La vitesse admissible pour l'opération de poussée. Lorsque vous transportez une pièce par poussée, travaillez à 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 soumis au test de chocs 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 lorsque soumis au test entre 45 et 2000 Hz. Le test a été effectué à la fois dans un sens axial et dans un sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial).

*8 Ne peut pas être utilisé dans un environnement où l'huile de coupe, par exemple, éclabousse ou est constamment exposée à l'eau. Prenez des mesures de protection appropriées. Pour plus de détails sur la protection, voir « Protection » à la page 6.

*9 La consommation électrique (y compris le contrôleur) correspond au fonctionnement de l'actionneur.

*10 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

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

*12 Avec frein seulement

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

Série LEY-X7

Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)

Servomoteur (24 VDC)

Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Caractéristiques techniques

Servomoteur (24 VDC)

Modèle		LEY25□A-X7			
Caractéristiques de l'actionneur	Charge*1 [kg]	Horizontal (3000 [mm/s ²])	7	15	30
		Vertical (3000 [mm/s ²])	2	5	11
	Force de poussée [N]*2 *3		18 à 35	37 à 72	66 à 130
	Vitesse [mm/s]		2 à 300	1 à 150	1 à 75
	Accélération /décélération max. [mm/s ²]		3000		
	Vitesse de poussée [mm/s]*4		35 max.		
	Répétitivité de positionnement [mm]		±0.02		
	Mouvement perdu [mm]*5		0.1 max.		
	Pas de vis [mm]		12	6	3
	Résistance aux chocs/vibrations [m/s ²]*6		50/20		
	Type d'actionneur		Vis à bille + courroie (LEY□) Vis à billes (LEY□D)		
	Type de guidage		Douille de guidage (Tige de piston)		
	Protection*7		Équivalent à IP65/Équivalent à IP67		
Plage de température d'utilisation [°C]		5 à 40			
Plage d'humidité ambiante [%HR]		90 max. (sans condensation)			
Caractéristiques électriques	Taille du moteur		□42		
	Type de moteur		Servomoteur (24 VDC)		
	Codeur		Phase A/B incrémentale (800 impulsions/rotation)/phase Z		
	Tension nominale [V]		24 VDC ±10 %		
	Consommation électrique [W]*8		86		
Caractéristiques de l'unité frein	Consommation électrique en veille lors du fonctionnement [W]*9		4 (Horizontal)/12 (Vertical)		
	Consommation électrique instantanée max. [W]*10		96		
	Type*11		Frein à manque de courant		
	Effort de maintien [N]		78	157	294
Consommation électrique [W]*12		5			
Tension nominale [V]		24 VDC ±10 %			

- *1 Horizontal : la valeur maximale de la 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 varient en fonction de l'état du guide externe. Vertical : la vitesse varie en fonction de la charge. Reportez-vous à « Sélection du modèle » à la page 3.
Les valeurs indiquées dans () sont l'accélération / la décélération. Réglez ces valeurs à 3000 [mm/s²] max.
- *2 La précision de la force de poussée est ±20 % (E.M.).
- *3 Les valeurs de réglage de la poussée pour le LEY25A□ sont de 7.5 % à 9.5 %. Les valeurs de la force de poussée varient en fonction du coefficient de service et de la vitesse de poussée. Reportez-vous à « Sélection du modèle » à la page 4.
- *4 La vitesse admissible pour l'opération de poussée Lorsque vous transportez une pièce par poussée, travaillez à la charge verticale max.
- *5 Une valeur de référence pour la correction d'une erreur dans l'opération réciproque
- *6 Résistance aux chocs : aucun dysfonctionnement ne s'est produit lorsque l'actionneur a été soumis au test de chocs 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 lorsque soumis au test entre 4.5 et 2.0 0.0 Hz. Le test a été effectué à la fois dans un sens axial et dans un sens perpendiculaire au pas de vis. (Le test a été effectué avec l'actionneur dans l'état initial).
- *7 Ne peut pas être utilisé dans un environnement où l'huile de coupe, par exemple, éclabousse ou est constamment exposée à l'eau. Prenez des mesures de protection appropriées. Pour plus de détails sur la protection, voir « Protection » à la page 6.
- *8 La consommation électrique (y compris le contrôleur) correspond au fonctionnement de l'actionneur.
- *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 avec la charge max. Sauf pendant l'opération de poussée
- *10 La consommation électrique instantanée maximale (y compris le contrôleur) correspond au fonctionnement de l'actionneur. 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.

Masse

Poids : modèle de moteur en ligne

		LEY25D									Avec verrouillage
Course		30	50	100	150	200	250	300	350	400	
Masse du produit [kg]	Moteur pas à pas	1.49	1.56	1.73	1.98	2.16	2.33	2.51	2.68	2.86	0.33
	Servomoteur	1.45	1.52	1.69	1.94	2.12	2.29	2.47	2.64	2.82	

		LEY32D										Avec verrouillage	
Course		30	50	100	150	200	250	300	350	400	450		500
Masse du produit [kg]	Moteur pas à pas	2.59	2.70	2.99	3.37	3.66	3.95	4.23	4.52	4.81	5.09	5.38	0.63

		LEY40D										Avec verrouillage	
Course		30	50	100	150	200	250	300	350	400	450		500
Masse du produit [kg]	Moteur pas à pas	2.94	3.05	3.34	3.72	4.01	4.30	4.58	4.87	5.16	5.44	5.73	0.63

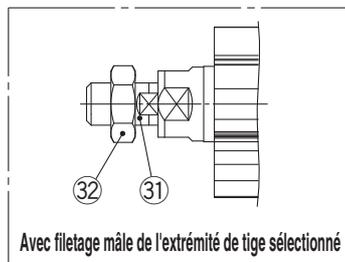
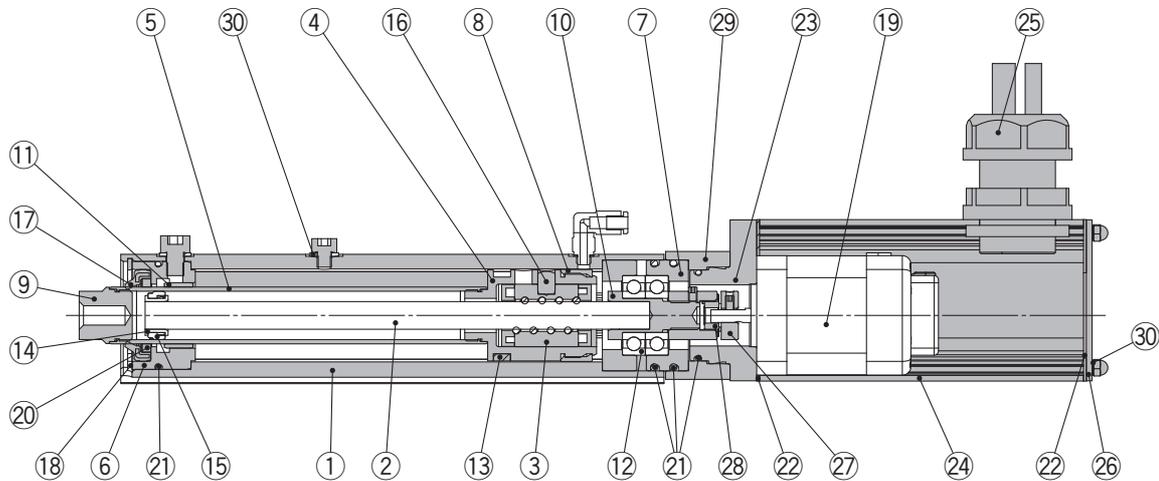
Masse supplémentaire

[kg]

Taille		25	32	40
Blocage		0.33	0.63	0.63
Filetage mâle de l'extrémité de tige	Filetage	0.03	0.03	0.03
	Écrou	0.02	0.02	0.02
Équerre (2 kits avec vis de montage)		0.08	0.14	0.14
Bride avant (avec vis de montage)		0.17	0.20	0.20
Bride arrière (avec vis de montage)				

Construction

Modèle de moteur en ligne : LEY²⁵₃₂⁴⁰ D



Nomenclature

N°	Description	Matériaux	Note
1	Corps	Alliage d'aluminium	Anodisé
2	Vis à billes	Alliage d'acier	
3	Écrou de vis à bille	Résine synthétique/alliage en acier	
4	Piston	Alliage d'aluminium	
5	Tige de piston	Acier inoxydable	Chromage dur
6	Nez de vérin	Alliage d'aluminium	Anodisé
7	Support de palier	Alliage d'aluminium	
8	Butée de rotation	Résine	
9	Prise	Acier inoxydable	
10	Arbre connecté	Acier carbone à découpe universelle	Nickelage
11	Coussinet	Alliage pour coussinet	
12	Guidage	—	
13	Aimant	—	
14	Support du joint racler	Acier inoxydable	Course : 101 mm min.
15	Joint racler	Résine	Course : 101 mm min.
16	Broche parallèle	Acier inoxydable	

N°	Description	Matériaux	Note
17	Racler avec une plus grande résistance à l'eau	Acier inoxydable/NBR	
18	Circlip	Acier inoxydable	
19	Moteur	—	
20	Réservoir de lubrifiant	Feutre	
21	Joint torique	NBR	
22	Joint	Chloroprène	
23	Adaptateur de moteur	Alliage d'aluminium	LEY25 uniquement
24	Couvercle du moteur	Alliage d'aluminium	Anodisé
25	Raccord d'étanchéité	—	
26	Fond avant	Alliage d'aluminium	Anodisé
27	Moyeu	Alliage d'aluminium	
28	Croisillon	NBR	
29	Bloc moteur	Alliage d'aluminium	Anodisé
30	Rondelle d'étanchéité	Acier inoxydable/NBR	
31	Connecteur (filetage)	Acier inoxydable	
32	Écrou	Acier inoxydable	

Pièces de rechange/kit de lubrification

Partie appliquée	Référence
Tige de piston	GR-S-010 (10 g)
Piston	GR-S-020 (20 g)

* Appliquez périodiquement de la graisse sur la tige du piston.
La graisse doit être appliquée à 1 million de cycles ou à 200 km, selon la première éventualité.

Série LEY-X7

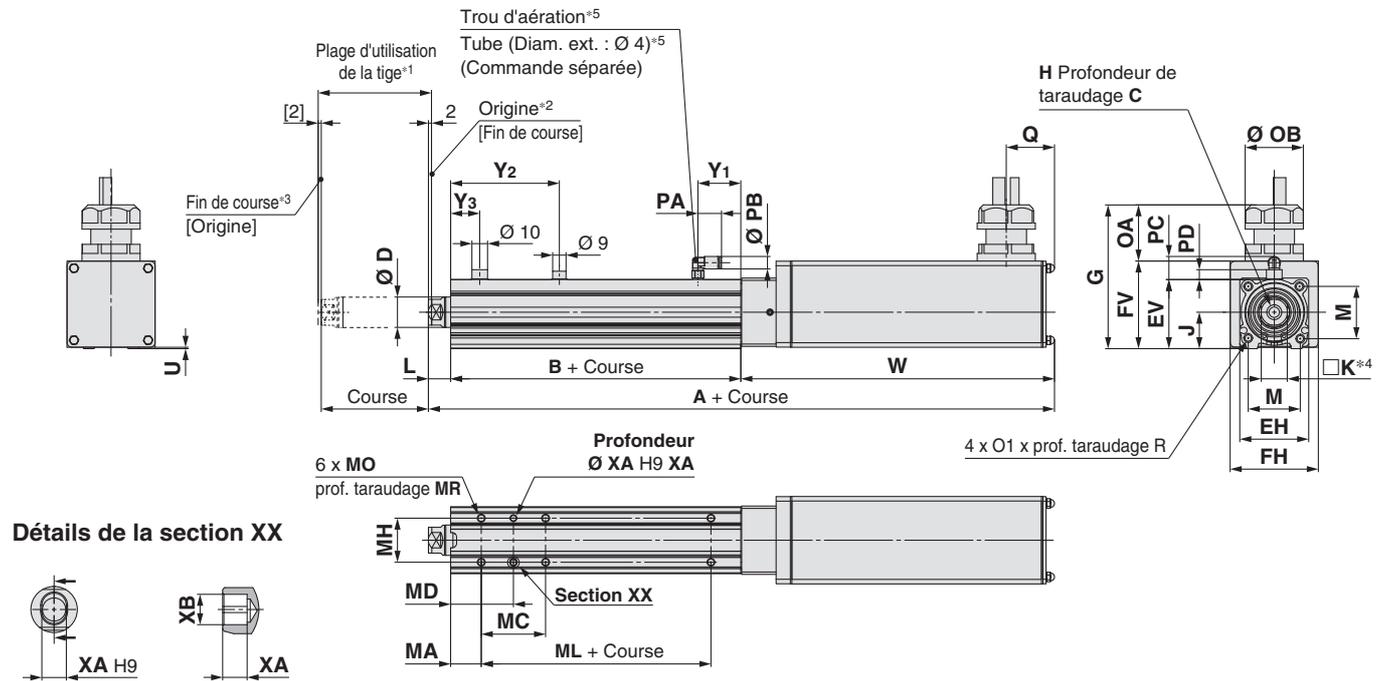
Moteur pas à pas (Servo/24 VDC)

Servomoteur (24 VDC)

Modèle à tige étanche à la poussière/aux jets d'eau (Équivalent à IP65/Équivalent à IP67)

Dimensions

Modèle de moteur en ligne



Détails de la section XX



Taille	Plage de la course [mm]	A		B	C	D	EH	EV	FH	FV	G	H	J	K	L	M
		Sans verrouillage	Avec verrouillage													
25	30 à 100	259	309	89.5	13	20	44	45.5	57.6	57.7	94.7	M8 x 1.25	24	17	14.5	34
	105 à 400	284	334	114.5												
32	30 à 100	269.5	319.5	96	13	25	51	56.5	69.6	79.6	116.6	M8 x 1.25	31	22	18.5	40
	105 à 500	299.5	349.5	126												
40	30 à 100	291.5	341.5	96	13	25	51	56.5	69.6	79.6	116.6	M8 x 1.25	31	22	18.5	40
	105 à 500	321.5	371.5	126												

Taille	Plage de la course [mm]	O ₁	R	OA	OB	PA	PB	Q	U	PC	PD	W		Y ₁	Y ₂	Y ₃
												Sans verrouillage	Avec verrouillage			
25	30 à 100	M5 x 0.8	8	37	38	15.4	8.2	31.5	0.9	15.9	6.5	155	205	28	71	19
	105 à 400														96	
32	30 à 100	M6 x 1.0	10	37	38	15.4	8.2	30.5	1	15.9	7.1	155	205	30	75.5	16
	105 à 500														105.5	
40	30 à 100	M6 x 1.0	10	37	38	15.4	8.2	30.5	1	15.9	7.1	177	227	30	75.5	16
	105 à 500														105.5	

Base du corps taraudée

Taille	Plage de la course [mm]	MA	MC	MD	MH	ML	MO	MR	XA	XB
25	30 à 39	20	24	32	29	50	M5 x 0.8	6.5	4	5
	40 à 100		42	41						
	101 à 124		59	49.5						
	125 à 200									
	201 à 400									
32/40	30 à 39	25	22	36	30	50	M6 x 1	8.5	5	6
	40 à 100		36	43						
	101 à 124		53	51.5						
	125 à 200									
	201 à 500									

- *1 C'est la plage dans laquelle la tige peut se déplacer lorsqu'elle retourne à l'origine. Veuillez à ce que les pièces montées sur la tige ne gênent pas les pièces et les équipements autour de la tige.
- *2 Position après retour à l'origine
- *3 [] pour les cas où le sens du retour à l'origine a changé
- *4 Le sens de la largeur de l'extrémité de la tige à travers les plats (□K) diffère selon les produits.
- *5 Le trou d'aération est l'orifice de rejet dans l'atmosphère. N'appliquez pas de pression sur ce trou. Fixez le tube au trou d'aération et placez l'extrémité du tube de manière à ce qu'elle ne soit pas exposée à la poussière ou à l'eau.

Pour connaître le filetage mâle de l'extrémité de tige et les dimensions de la fixation de montage, consultez le **Catalogue en ligne**.

Étanche (indication bicolore) Détecteur statique : Modèle à montage direct D-M9NA(V)/D-M9PA(V)/D-M9BA(V)

Fil noyé

- Modèle résistant à l'eau (produits réfrigérants)
- Le courant de charge à 2 fils est réduit (2.5 à 40 mA).
- La plage d'utilisation appropriée peut être déterminée par la couleur de la visualisation. (Rouge → vert ← Rouge)
- Utilisation d'un câble flexible en standard.



⚠ Prémunition

Prémunitions

Fixez le détecteur à l'aide de la vis installée sur le corps du détecteur. L'utilisation d'autres vis que celles fournies implique un risque d'endommagement du détecteur.

Veillez consulter SMC si vous utilisez un liquide de refroidissement autre qu'une solution à base d'eau.

Masse

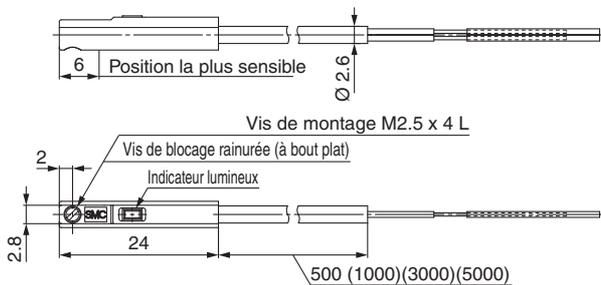
[g]

Modèle de détecteur	D-M9NA(V)	D-M9PA(V)	D-M9BA(V)
Longueur de câble			
0.5 m (—)	8	14	7
1 m (M)	14	41	13
3 m (L)	41	38	38
5 m (Z)	68	63	63

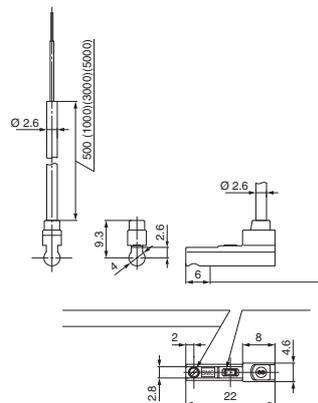
Dimensions

[mm]

D-M9□A



D-M9□AV



Position la plus sensible

Indicateur lumineux

Vis de montage M2.5 x 4 L acier inoxydable

Vis de blocage rainurée (à bout plat)

Lorem ipsum

Caractéristiques du détecteur

API : Automate programmable industriel

D-M9□A, D-M9□AV (avec indicateur lumineux)						
Modèle de détecteur	D-M9NA	D-M9NAV	D-M9PA	D-M9PAV	D-M9BA	D-M9BAV
Direction de la connexion électrique	Axial	Perpendiculaire	Axial	Perpendiculaire	Axial	Perpendiculaire
Type de câble	3 fils				2-fils	
Type de sortie	NPN		PNP		—	
Charge admissible	Circuit CI, relais, API				24 Relais VDC, API	
Tension d'alimentation	5, 12, 24 VDC (4.5 à 28 V)				—	
Consommation électrique	10 mA max.				—	
Tension d'alimentation	28 VDC max.		—		24 VDC (10 à 28 VDC)	
Courant de charge	40 mA max.			2.5 à 40 mA		
Chute de tension interne	0.8 V max. à 10 mA (2 V max. à 40 mA)				4 V max.	
Courant de fuite	100 µA max. à 24 VDC				0.8 mA max.	
Indicateur lumineux	Plage d'utilisation LED rouge activée. Plage d'utilisation correcte LED verte activée.					
Standard	Marquage CE (directive EMC / directive RoHS)					

Spécifications de fil résistant flexible à l'épreuve de l'huile

Modèle de détecteur	D-M9NA□	D-M9NAV□	D-M9PA□	D-M9PAV□	D-M9BA□	D-M9BAV□
Gaine	Dia. ext. [mm]		2.6			
Isolant	Nombre de fils		3 fils (marron/bleu/noir)		2 fils (marron/bleu)	
	Dia. ext. [mm]		0.88			
Conducteur	Surface équivalente [mm ²]		0.15			
	Dia. brin [mm]		0.05			
Rayon de courbure min. [mm]			17			

* Reportez-vous au **Catalogue en ligne** pour les caractéristiques communes du détecteur statique.

* Reportez-vous au **catalogue en ligne** pour les longueurs de pas de vis.



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

SMC Corporation Akihabara UDX 15F, 4-14-1, Sotokanda, Chiyoda-ku, Tokyo 101-0021, JAPAN Phone: 03-5207-8249, Fax: 03-5298-5362