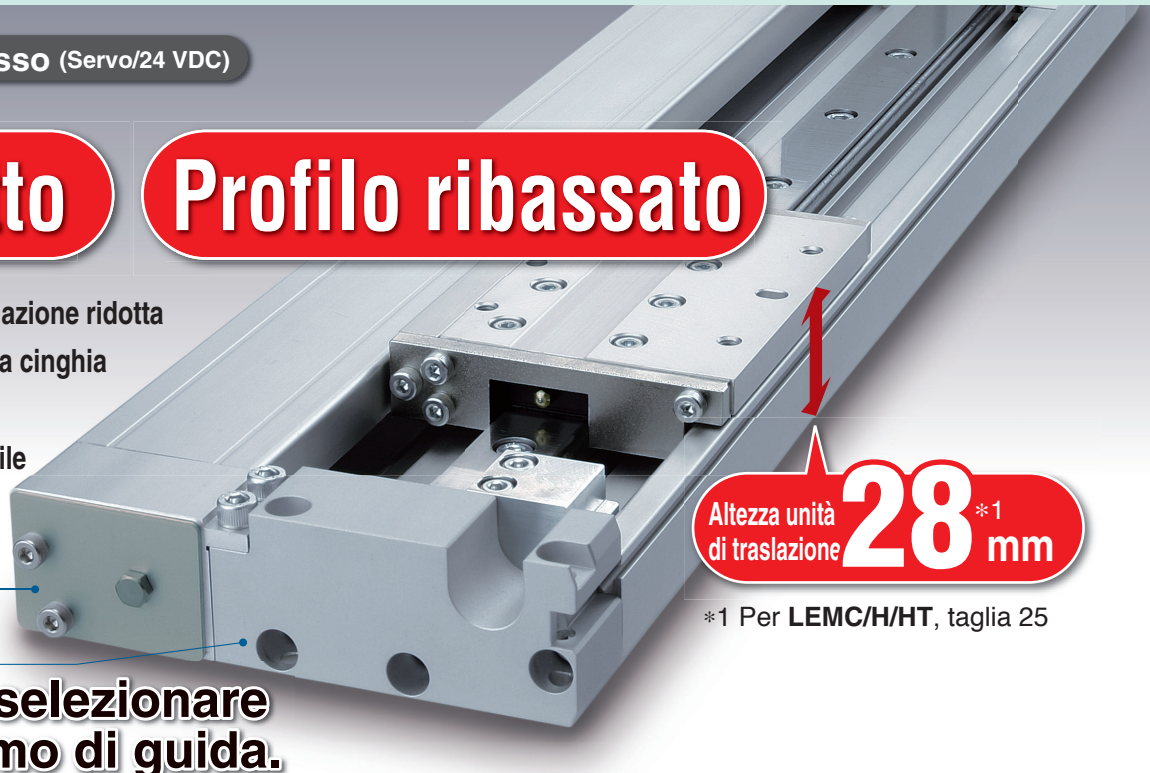
Attuatore elettrico

Senza stelo a profilo ribassato

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Compatto Profilo ribassato

Altezza dell'unità di traslazione ridotta grazie alla trasmissione a cinghia e alla guida disassata. Montaggio intercambiabile con la serie E-MY



*1 Per **LEMC/H/HT**, taglia 25

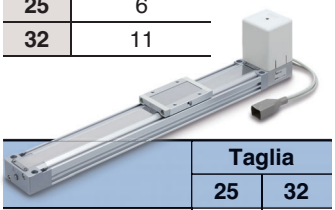
È possibile selezionare il meccanismo di guida.

Tipo base

Serie LEMB

· Trasferimento carico leggero
· Combinabile con guida esterna
· Corsa lunga

Taglia	Carico [kg]
25	6
32	11



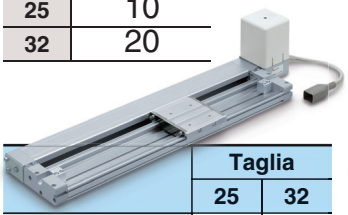
	Taglia	
	25	32
Corsa [mm]	2000	2000
Altezza unità di traslazione [mm]	40	40
Velocità [mm/s]	1000	1000

Guida a cuscinetti incrociati

Serie LEMC

· Montaggio diretto del pezzo
· Corsa lunga

Taglia	Carico [kg]
25	10
32	20



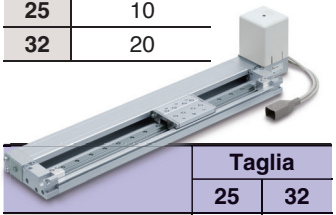
	Taglia	
	25	32
Corsa [mm]	2000	2000
Altezza unità di traslazione [mm]	28	37
Velocità [mm/s]	1000	1000

Guida lineare singola

Serie LEMH

· Montaggio diretto del pezzo
· Assicura una maggiore resistenza ai momenti rispetto al tipo con guida a cuscinetti incrociati
· Trasferimento ad alta velocità

Taglia	Carico [kg]
25	10
32	20



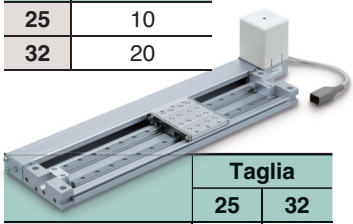
	Taglia	
	25	32
Corsa [mm]	1000	1500
Altezza unità di traslazione [mm]	28	37
Velocità [mm/s]	2000	2000

Guida lineare doppia

Serie LEMHT

· Montaggio diretto del pezzo
· Assicura una maggiore resistenza ai momenti rispetto al tipo con guida lineare singola
· Trasferimento ad alta velocità

Taglia	Carico [kg]
25	10
32	20



	Taglia	
	25	32
Corsa [mm]	1000	1500
Altezza unità di traslazione [mm]	28	37
Velocità [mm/s]	2000	2000

Tipo di controllo selezionabile (Controllore)

- Funzionamento end to end simile al cilindro pneumatico (12 posizioni di arresto intermedie)
- Facile impostazione delle posizioni tramite inserimenti numerici

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

▶Tipo a programmazione semplificata
(Con autoapprendimento corsa)
Serie ***LECP2***

· **Funzionamento end to end simile al cilindro pneumatico**
· 2 punti fine corsa + 12 punti intermedi di posizionamento
· Impostazione dal pannello di controllo
· Cablaggio ridotto



Specifico per la serie LEM

▶Tipo a programmazione semplificata
Serie ***LECP1***

· 14 punti di posizionamento
· Impostazione dal pannello di controllo



▶Tipo a ingresso punti di posizionamento
Serie JXC51/61

· 64 punti di posizionamento

▶EtherCAT®/EtherNet/IP™/ PROFINET/DeviceNet™/ Modello con ingresso diretto IO-Link/CC-Link
Serie ***JXCE1/91/P1/D1/L1/M1***



Serie LEM

SMC

CAT.EUS100-98Aaaaa-IT

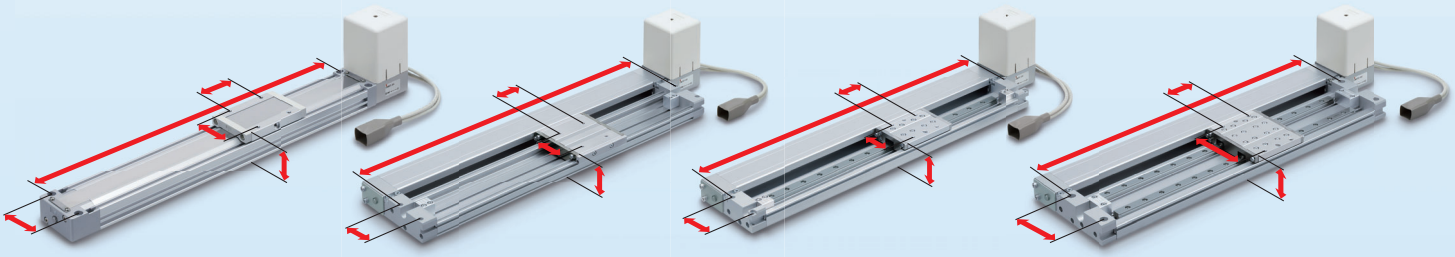
Senza stelo a profilo ribassato *Serie* LEM

• Montaggio intercambiabile con l'attuale serie E-MY

Serie E-MY	E-MY□16
	E-MY□25

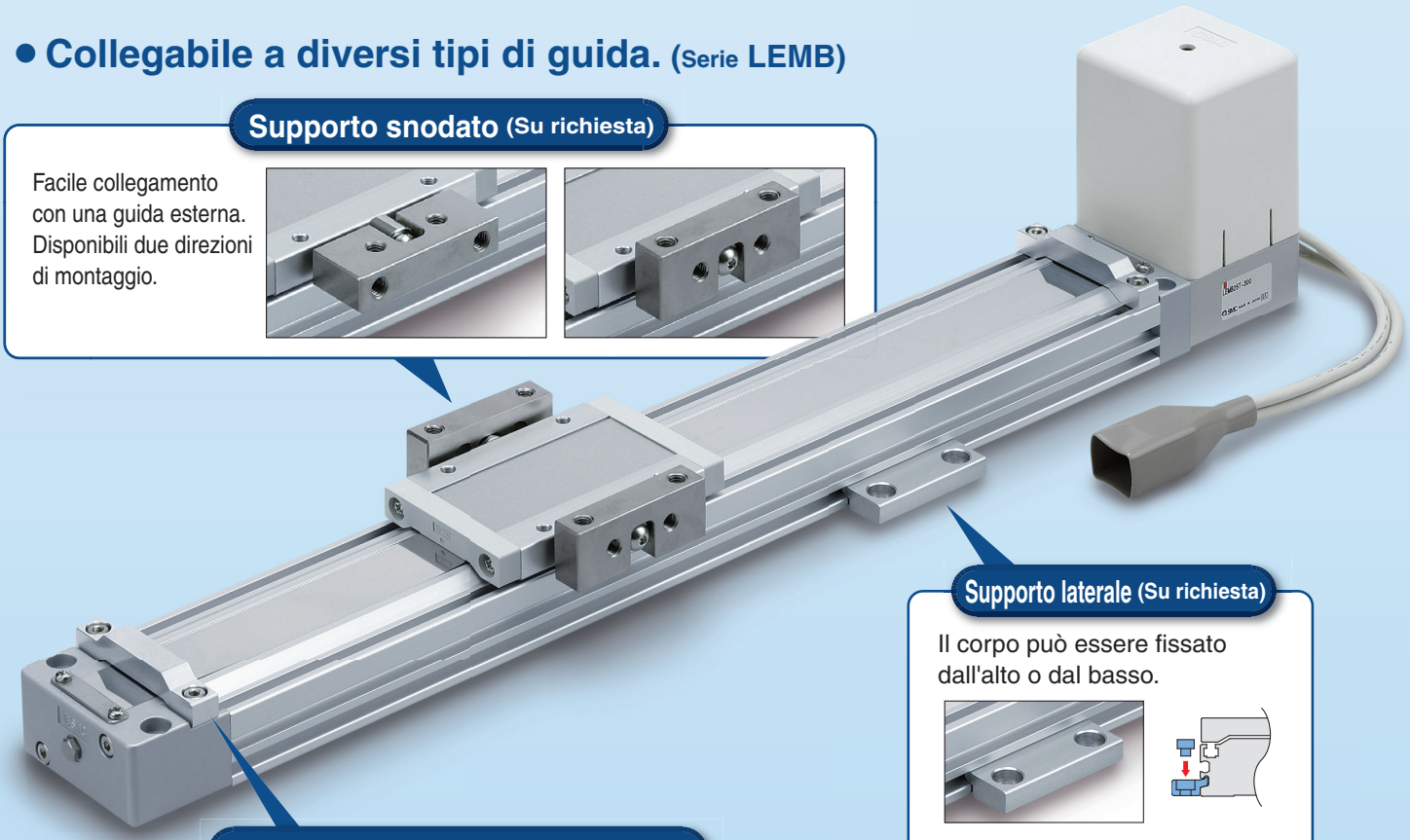
→

Serie LEM	LEM□25
	LEM□32



Tipo base/ LEMB | Guida a cuscinetti incrociati/ LEMC | Guida lineare singola/ LEMH | Guida lineare doppia/ LEMHT

• Collegabile a diversi tipi di guida. (Serie LEMB)

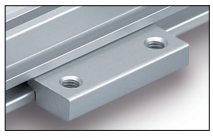


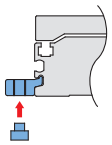
Supporto snodato (Su richiesta)

Facile collegamento con una guida esterna. Disponibili due direzioni di montaggio.

Supporto laterale (Su richiesta)

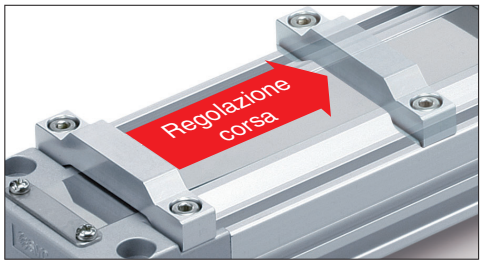
Il corpo può essere fissato dall'alto o dal basso.





Unità di regolazione corsa (Su richiesta)

Per regolare el fine corsa come un cilindro pneumatico, usare il controllore LECP2 e l'unità di regolazione corsa.

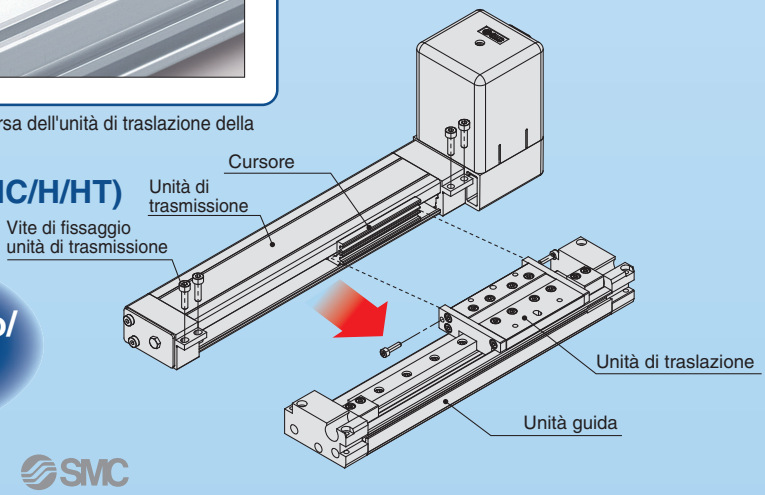


∗ Al momento della spedizione, il campo di regolazione della corsa dell'unità di traslazione della serie LEM è + 6 mm.

• Manutenzione facilitata (Serie LEMC/H/HT)

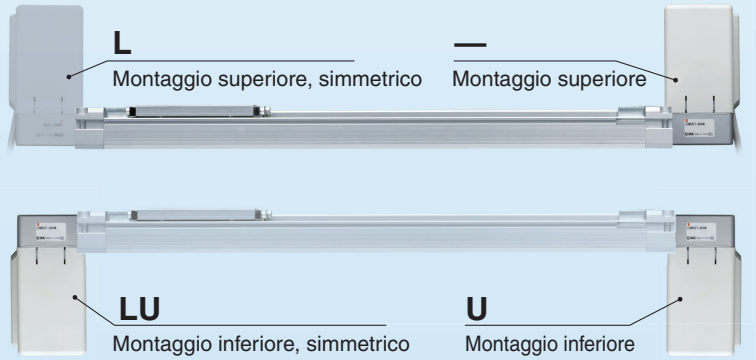
L'unità di trasmissione e l'unità guida sono separabili.

Facile montaggio/ smontaggio



SMC

- **Posizionamento motore: L'utente può selezionare la posizione di montaggio del motore tra montaggio superiore, inferiore, a sinistra o a destra dell'attuatore.**

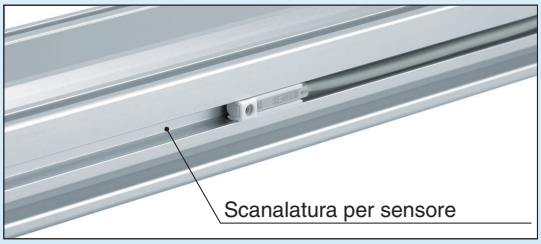


Posizione di montaggio motore

—	Montaggio superiore
U	Montaggio inferiore
L*1	Montaggio superiore, simmetrico
LU*1	Montaggio inferiore, simmetrico

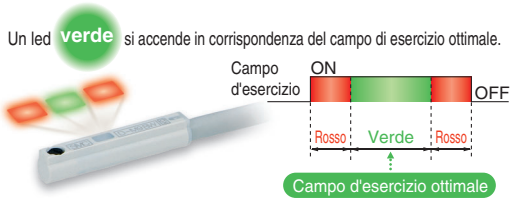
*1 Selezionabile solo per LEMC, LEMH, LEMHT.

- **È possibile montare un sensore allo stato solido per controllare il limite e la posizione intermedia.**

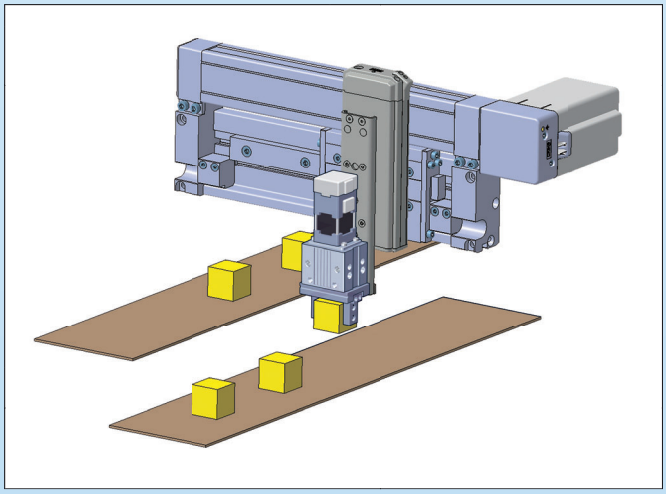


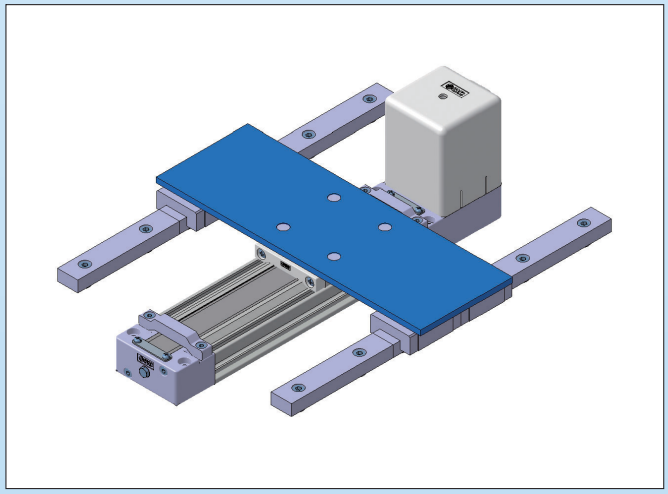
Sensore allo stato solido con led bicolore

È possibile impostare la corretta posizione di montaggio senza errori.



Esempi di applicazione





Varianti

Trasmissione a cinghia

* Non può essere usato per movimentazioni verticali.

Serie	Taglia	Passo equivalente [mm]	Corsa [mm]*1	Carico: Orizzontale [kg]	Velocità [mm/s]	Pagina
LEMB Base	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 700, 800, 900, 1000, (1100), 1200, (1300), (1400), 1500, (1600), (1700), (1800), (1900), 2000	6 (10)*2	1000	5
	32			11 (20)*2	1000	
LEMC Guida a cuscinetti incrociati	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 700, 800, 900, 1000, (1100), 1200, (1300), (1400), 1500, (1600), (1700), (1800), (1900), 2000	10	1000	
	32			20	1000	
LEMH Guida lineare singola	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000)	10	2000	
	32		50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000), (1100), (1200), (1300), (1400), (1500)	20	2000	
LEMHT Guida lineare doppia	25	48	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000)	10	2000	
	32		50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, (700), (800), (900), (1000), (1100), (1200), (1300), (1400), (1500)	20	2000	

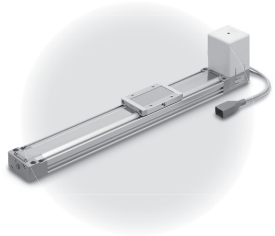
*1 Le corse indicate tra ( ) si realizzano su richiesta. Consultare SMC per la realizzazione di corse intermediarie diverse da quelle indicate sopra.
*2 ( ): Uso di una guida esterna (fornita dal cliente).

INDICE

Selezione del modello ..... p. 5

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

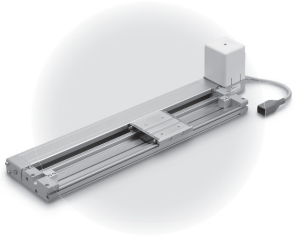
Attuatore elettrico/Senza stelo a profilo ribassato: Tipo base *Serie LEMB*



Codici di ordinazione ..... p. 13
Specifiche ..... p. 16
Costruzione ..... p. 17
Dimensioni ..... p. 18

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

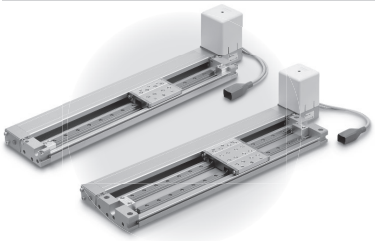
Attuatore elettrico/Senza stelo a profilo ribassato: Guida a cuscinetti incrociati *Serie LEMC*



Codici di ordinazione ..... p. 23
Specifiche ..... p. 26
Costruzione ..... p. 27
Dimensioni ..... p. 28

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Attuatore elettrico/Senza stelo a profilo ribassato: Guida lineare *Serie LEMH/HT*



Codici di ordinazione ..... p. 33
Specifiche ..... p. 36
Costruzione ..... p. 37
Dimensioni ..... p. 39

Montaggio del sensore ..... p. 48
Precauzioni specifiche del prodotto ..... p. 51

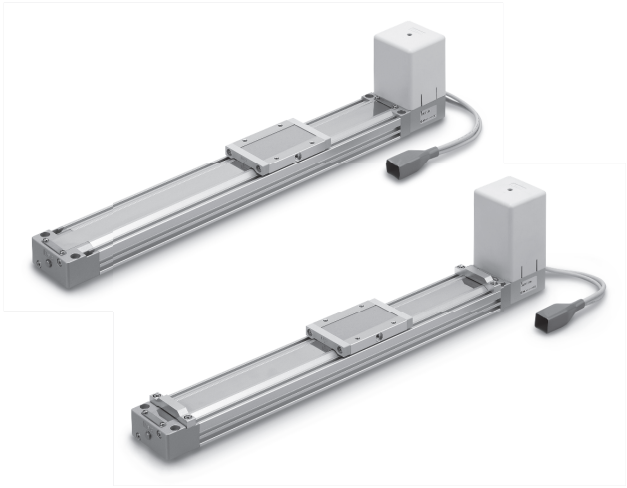
SMC

Senza stelo a profilo ribassato

Tipo base *Serie LEMB*

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

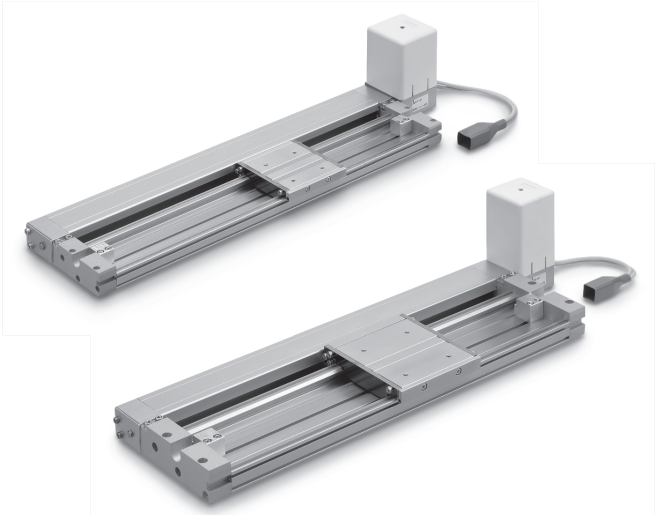
p. 13



Guida a cuscinetti incrociati *Serie LEMC*

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

p. 23



Guida lineare singola *Serie LEMH*

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

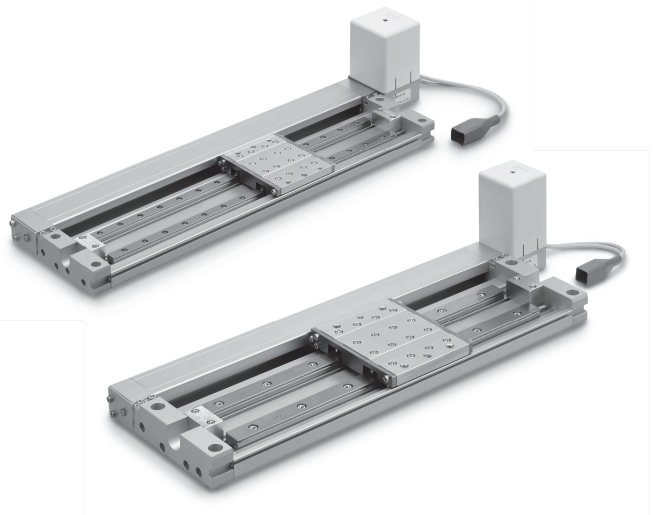
p. 33



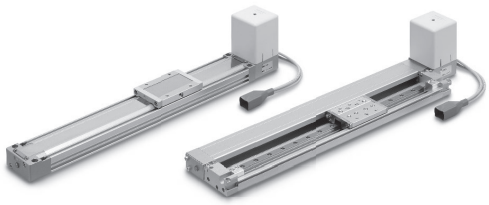
Guida lineare doppia *Serie LEMHT*

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

p. 33



Selezione del modello



Serie LEMB ▸pag. 13 Serie LEMC ▸pag. 23 Serie LEMH/HT ▸pag. 33

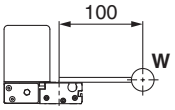
Procedura di selezione

Passo 1 Selezione provvisoria del meccanismo di guida Controllare velocità–carico, carico–accelerazione/decelerazione. → **Passo 2** Controllare il momento ammissibile dinamico. → **Passo 3** Controllare la durata del ciclo.

Esempio di selezione

Condizioni operative

- Peso del pezzo: 10 [kg]
- Velocità: 1000 [mm/s]
- Accelerazione/Decelerazione: 2500 [mm/s^2]
- Corsa: 600 [mm]
- Direzione di montaggio: orizzontale verso l'alto
- Condizioni di montaggio del pezzo



Passo 1 Selezione provvisoria del meccanismo di guida

Serie	Tipo	Linee guida per la selezione del modello provvisorio							Nota
		Uso di guida esterna	Carico diretto (orizzontale)	Precisione unità*1	Montaggio diretto (Montaggio a parete)	Resistenza ai momenti	Max. corsa [mm]	Velocità max. [mm/s]	
LEMB	Tipo base	◎	○	△	△	△	2000	1000	● Trasferimento di carichi leggeri ● Combinabile con guida esterna ● Corsa lunga
LEMC	Guida a cuscinetti incrociati	×	◎	◎	○	○	2000	1000	● Montaggio diretto del pezzo ● Corsa lunga
LEMH	Guida lineare singola	×	◎	◎	◎	◎	Taglia 25: 1000 Taglia 32: 1500	2000	● Montaggio diretto del pezzo ● Fornisce un momento di resistenza maggiore rispetto al tipo con guida a cuscinetti incrociati ● Trasferimento ad alta velocità
LEMHT	Guida lineare doppia	×	◎	◎	◎	◎	Taglia 25: 1000 Taglia 32: 1500	2000	● Montaggio diretto del pezzo ● Assicura una maggiore resistenza ai momenti rispetto al tipo con guida lineare singola ● Trasferimento ad alta velocità

◎: Il più adatto ○: Adatto △: Utilizzabile × : Non raccomandato

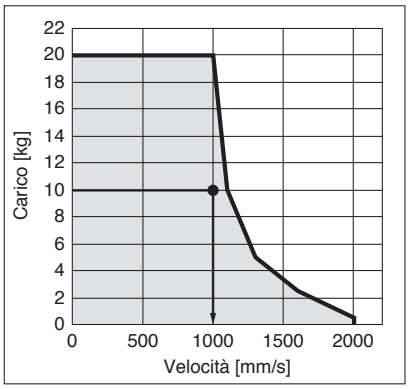
*1 **La precisione dell'unità corrisponde alla quantità di flessione della tavola quando è applicato un momento.**

In condizioni in cui si genera un momento, selezionare provvisoriamente la serie LEMH.

<Grafico velocità–carico>

Selezionare il modello target in base al peso del pezzo e alla velocità consultando il <Grafico velocità–carico>.

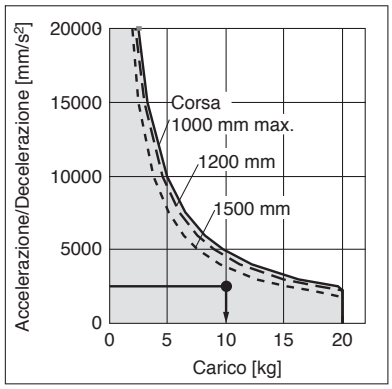
LEMH32



<Grafico carico–accelerazione/decelerazione>

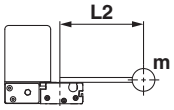
Controllare chel'accelerazione/decelerazione impostata del carico si trovi all'interno del campo ammissibile, facendo riferimento a <Grafico Carico–Accelerazione/Decelerazione>.

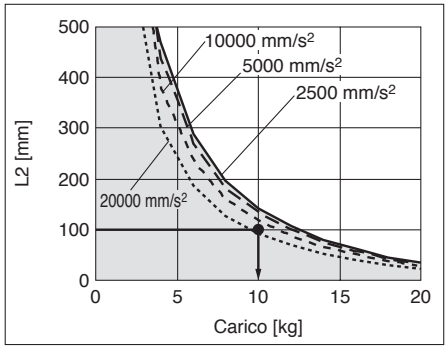
LEMH32



Procedura di selezione

Passo 2 **Controllare il momento ammissibile dinamico.**





In base al risultato del calcolo indicato sopra, è selezionato il modello LEMH32T-500.

Passo 3 **Controllare la durata del ciclo.**

Fare riferimento al metodo 1 per una stima approssimativa e al metodo 2 per un valore più preciso.
Metodo 1: controllare il grafico del tempo del ciclo. (Pagina 7)
Metodo 2: Calcolo
Calcolare la **durata del ciclo** usando il seguente metodo di calcolo.

Durata del ciclo:
È possibile ottenere T dalla seguente equazione.

$$T = T1 + T2 + T3 + T4 \text{ [s]}$$

- T1: Tempo di accelerazione e T3: Tempo di decelerazione si possono calcolare dalla seguente equazione.

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

- T2: È possibile calcolare la velocità costante dalla seguente equazione.

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

- T4: Il tempo di assestamento varia a seconda delle condizioni, come i tipi di motore, il carico e la posizione dei punti di posizionamento. Pertanto, calcolare il tempo di assestamento in riferimento al seguente valore.

  $T4 = 0.3$ [s]

Esempio di calcolo)
Da T1 a T4 si può eseguire il calcolo come segue.

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

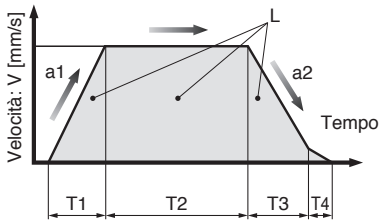
$T3 = V/a2 = 1000/2500 = 0.4$ [s]

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

$T4 = 0.3$ [s]

La durata del ciclo può essere calcolata come segue.

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



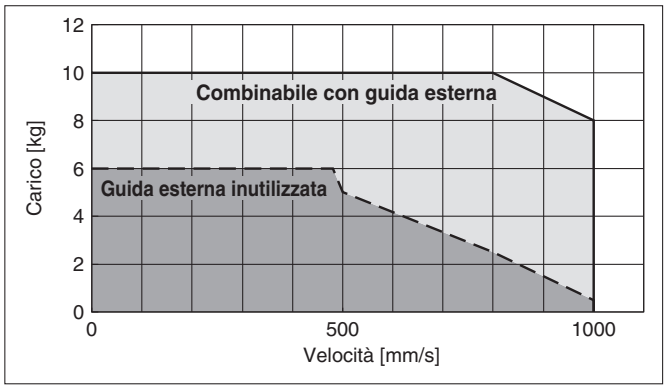
L: Corsa [mm]···(Condizione di esercizio)
V: Velocità [mm/s]···(Condizione di esercizio)
a1: Accelerazione [mm/s²]···(Condizione di esercizio)
a2: Decelerazione [mm/s²]···(Condizione di esercizio)

T1: Tempo di accelerazione [s]
Tempo trascorso fino al raggiungimento della velocità impostata
T2: Tempo velocità costante [s]
Tempo durante il quale l'attuatore funziona a velocità costante
T3: Tempo di decelerazione [s]
Tempo trascorso dall'inizio dell'arresto del funzionamento a velocità costante
T4: Tempo di assestamento [s]
Tempo trascorso fino al completamento del posizionamento

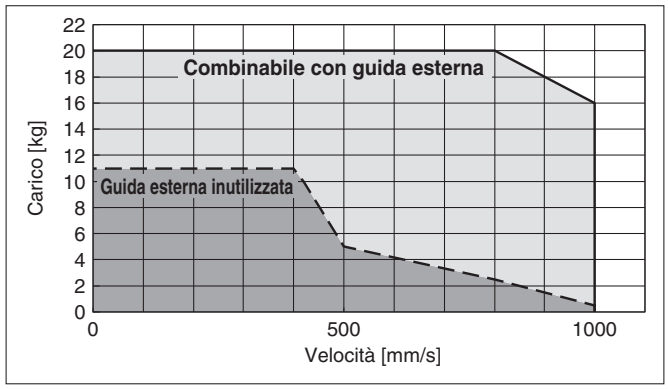
Grafico velocità–carico (guida)
Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

* Il seguente grafico mostra i valori nel momento in cui la forza di spinta si trova al 100 %.

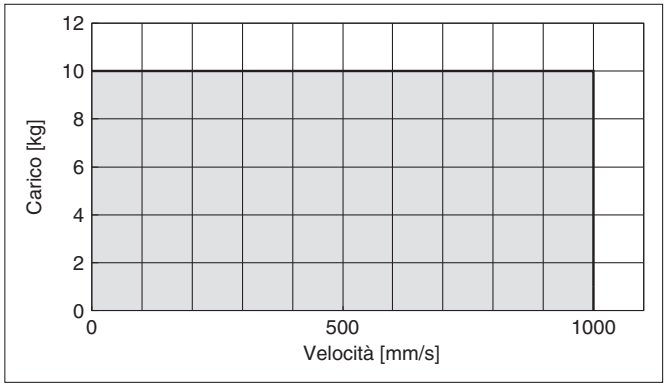
LEMB25



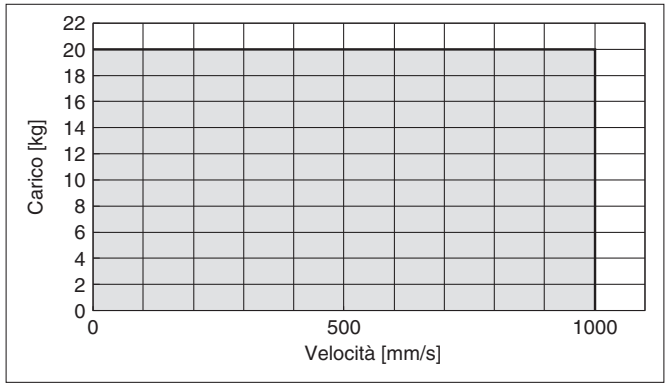
LEMB32



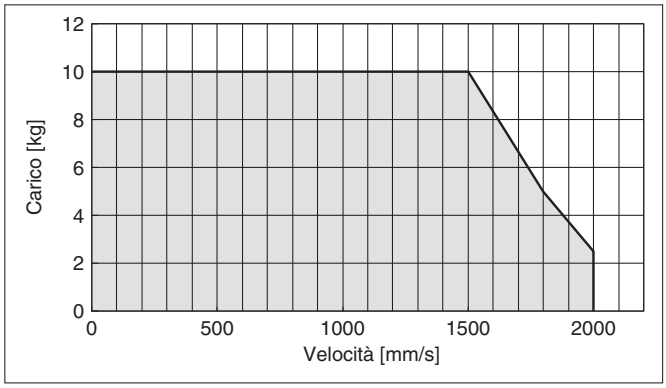
LEMC25



LEMC32



LEMH/HT25



LEMH/HT32

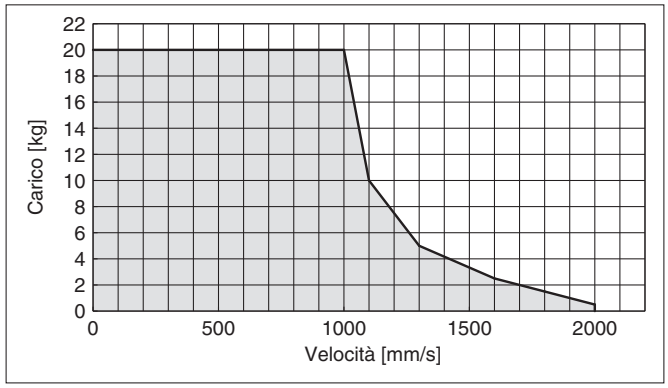
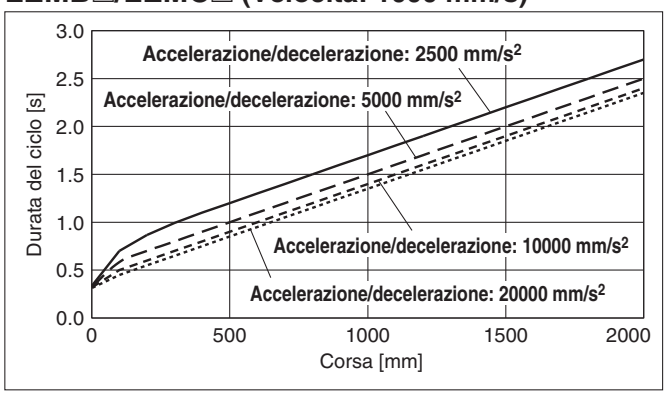
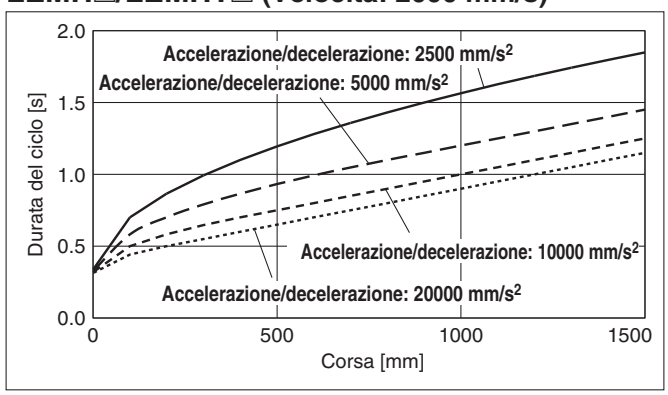


Grafico del tempo del ciclo (guida)

LEMB□/LEMC□ (Velocità: 1000 mm/s)



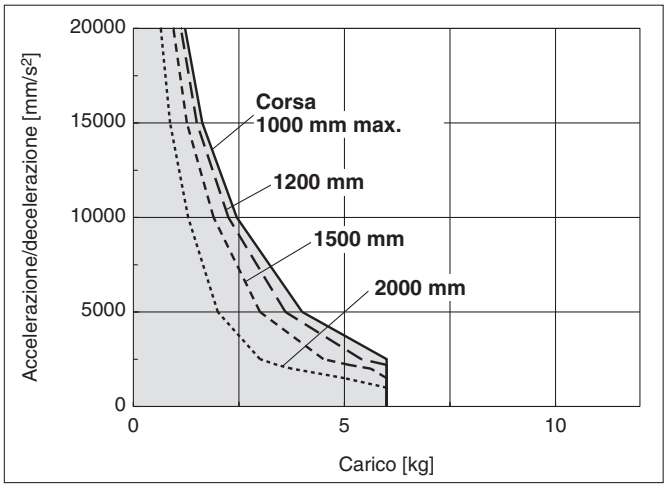
LEMH□/LEMHT□ (Velocità: 2000 mm/s)



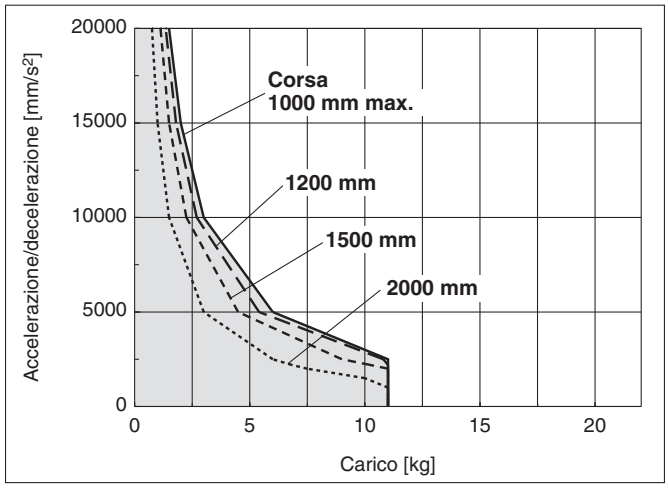
I seguenti grafici mostrano i valori ammissibili di impostazione dell'accelerazione in base ai carichi. Impostare l'accelerazione entro l'intervallo consentito.

Grafico carico–accelerazione/decelerazione (guida)

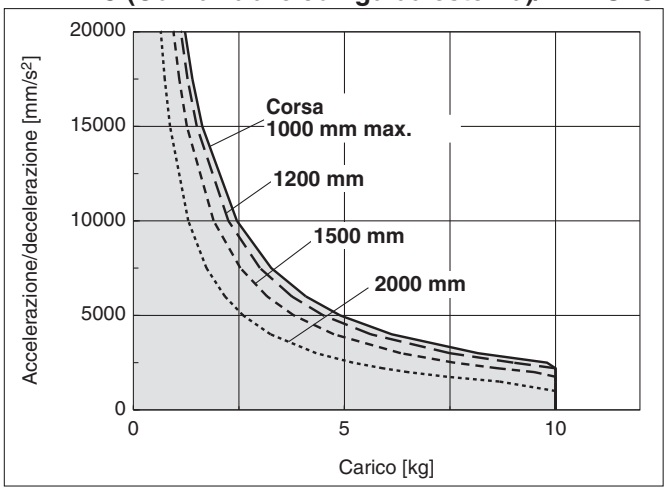
LEMB25



LEMB32

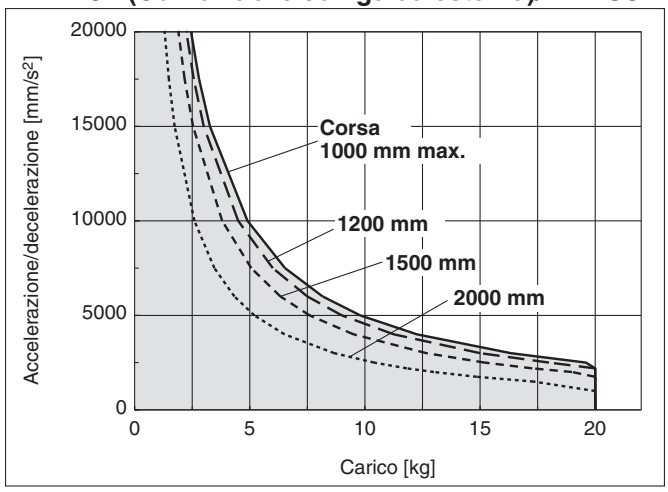


LEMB25 (Combinable con guida esterna)/LEMC25



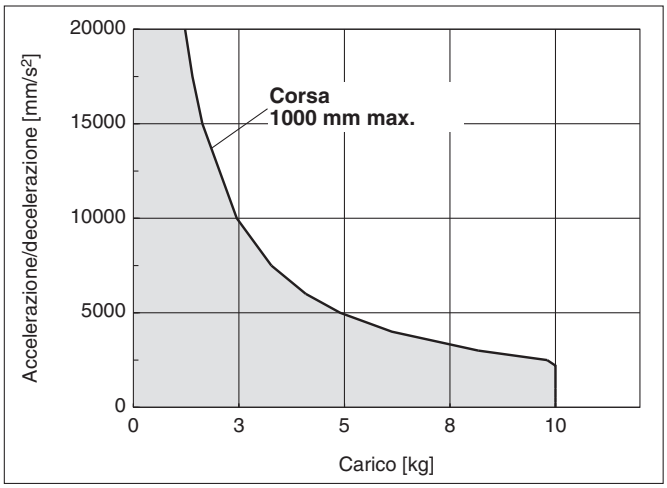
∗ Il coefficiente d'attrito per la combinazione con guida esterna è pari o inferioree a 0.1.

LEMB32 (Combinable con guida esterna)/LEMC32

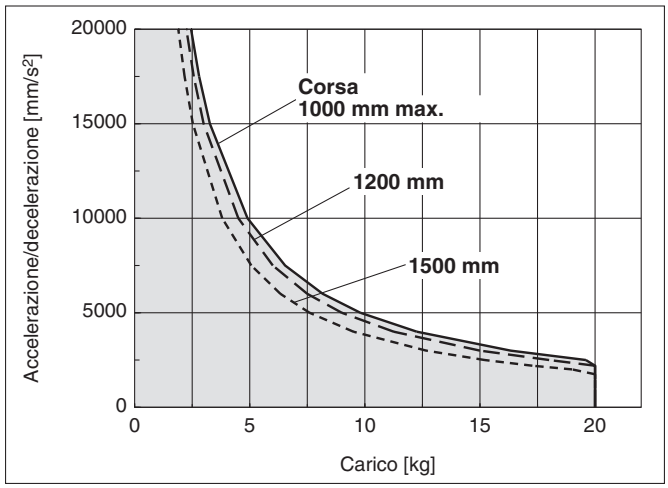


∗ Il coefficiente d'attrito per la combinazione con guida esterna è pari o inferioree a 0.1.

LEMH25/LEMHT25



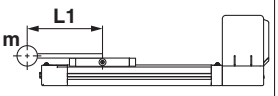
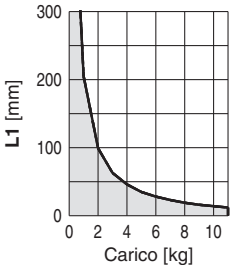
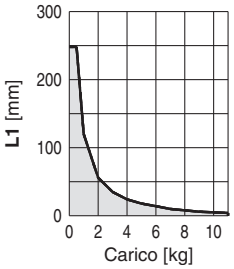
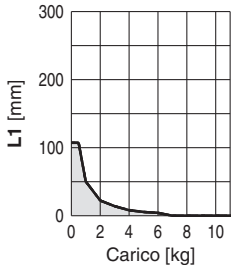
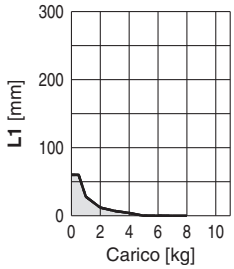
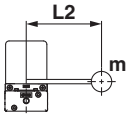
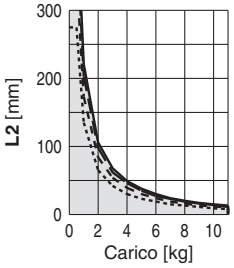
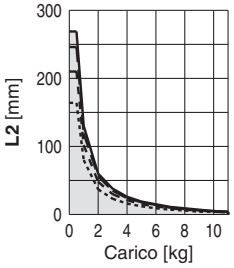
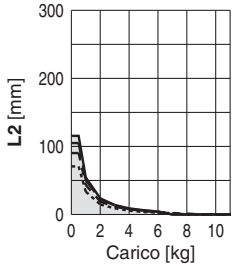
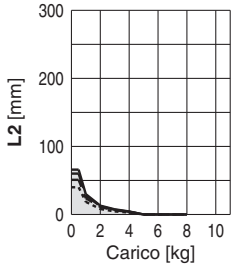
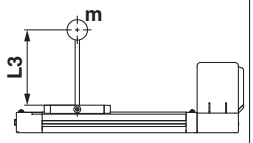
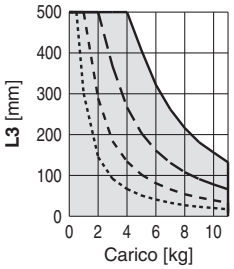
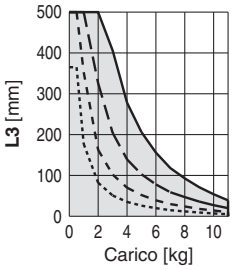
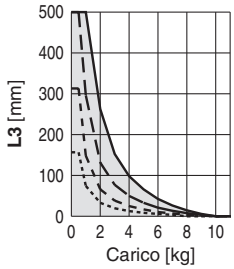
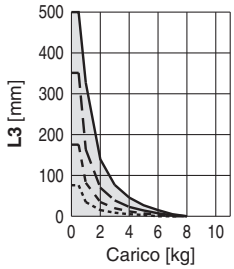
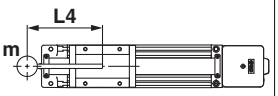
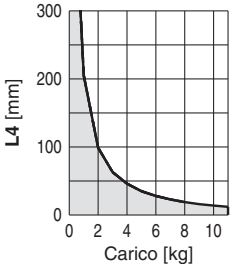
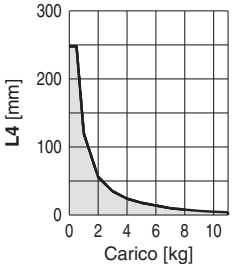
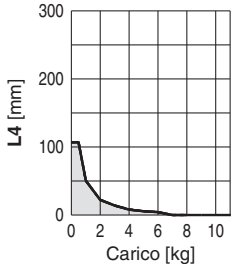
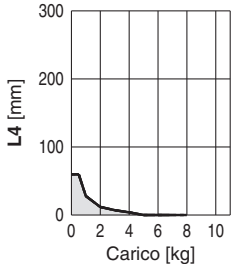
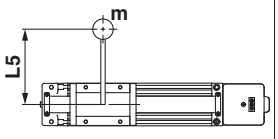
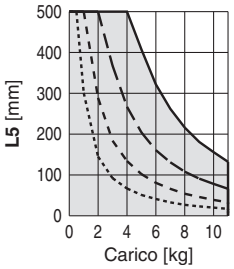
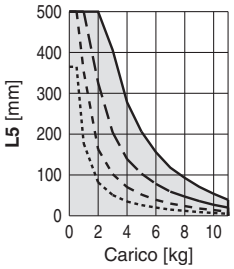
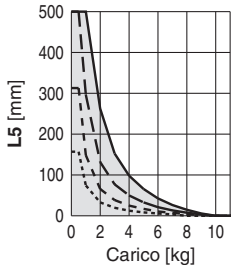
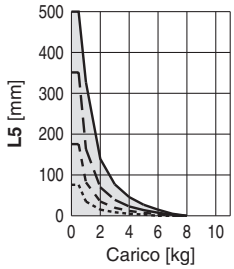
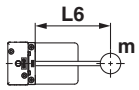
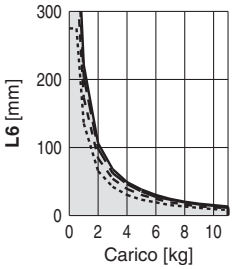
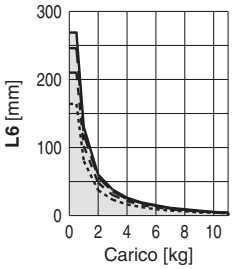
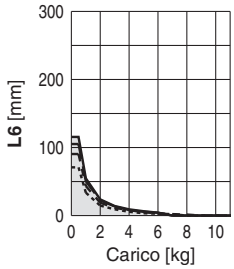
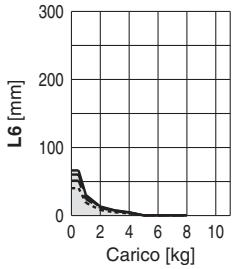
LEMH32/LEMHT32



Momento ammissibile dinamico (Serie LEMB)

∗ Questo grafico mostra il livello di sporgenza ammissibile quando il centro di gravità del pezzo sporge in una direzione. Quando si seleziona il sporgenza, fare riferimento al "Calcolo del fattore di carico della guida" per la conferma.

Accelerazione/decelerazione —— 2500 mm/s² – – – 5000 mm/s² - - - - 10000 mm/s² ····· 20000 mm/s²

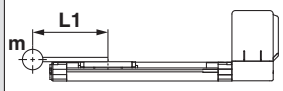
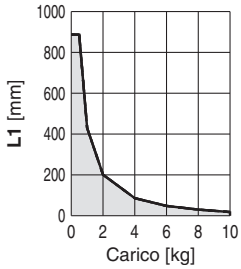
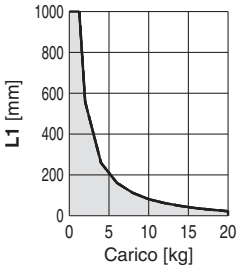
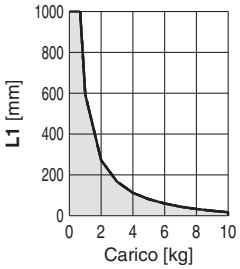
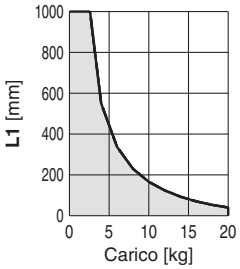
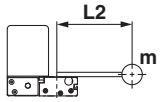
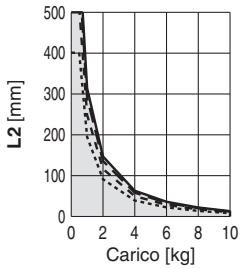
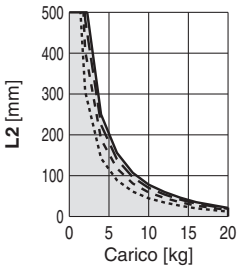
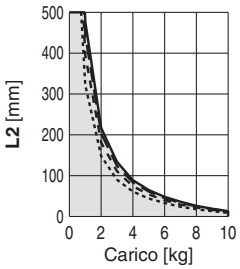
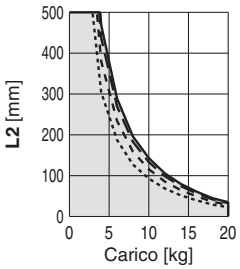
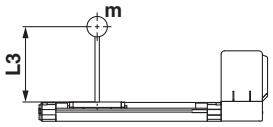
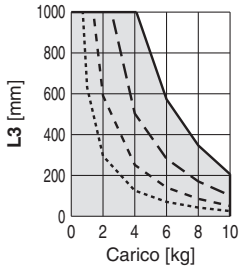
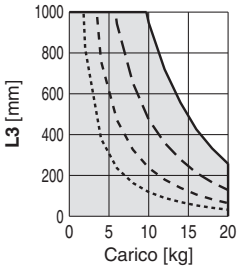
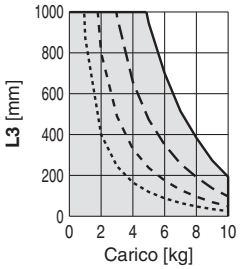
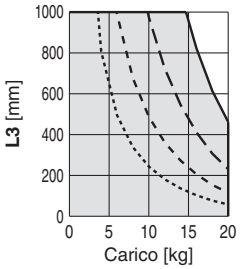
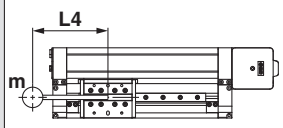
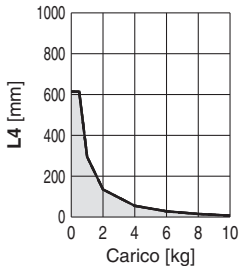
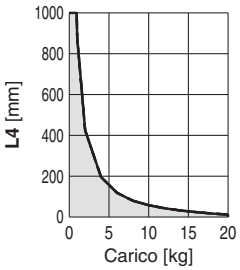
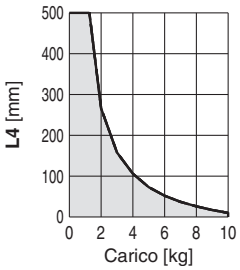
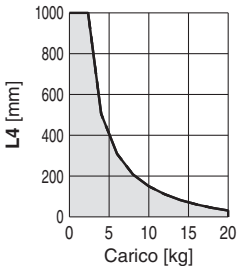
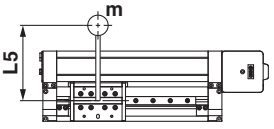
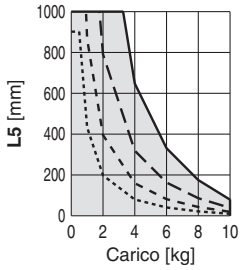
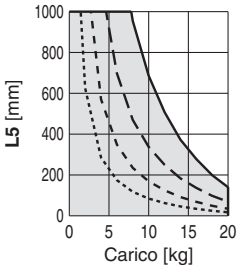
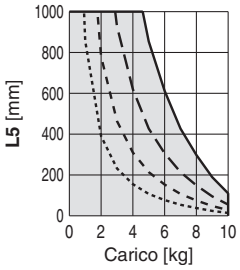
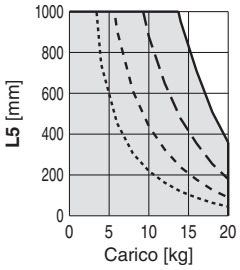
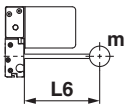
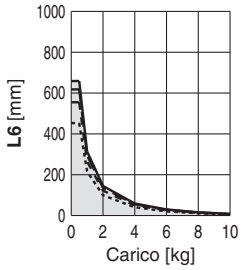
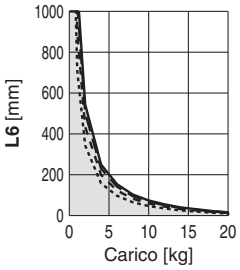
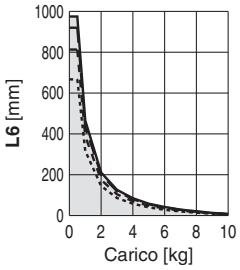
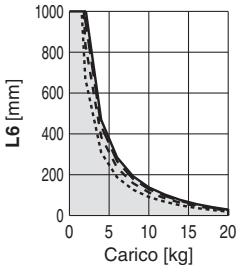
Orientamento	Direzione di sporgenza del carico **m** : Carico [mm] **Me**: Momento ammissibile dinamico [N·m] **L** : Sporgenza dal baricentro del carico [mm]		Modello: **LEMB25/LEMB32**			
			Velocità: 300 mm/s max.	Velocità: 500 mm/s	Velocità: 800 mm/s	Velocità: 1000 mm/s
Montaggio orizzontale/inferiore		X				
		Y				
		Z				
Montaggio a parete		X				
		Y				
		Z				

∗ Montaggio verticale non disponibile.

Momento ammissibile dinamico (Serie LEMC/LEMH)

∗ Questo grafico mostra il livello di sporgenza ammissibile quando il centro di gravità del pezzo sporge in una direzione. Quando si seleziona il sporgenza, fare riferimento al "Calcolo del fattore di carico della guida" per la conferma.

Accelerazione/decelerazione —— 2500 mm/s² — — — 5000 mm/s² - - - - 10000 mm/s² ····· 20000 mm/s²

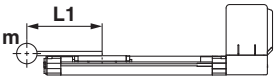
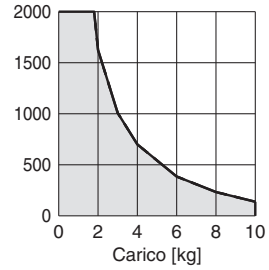
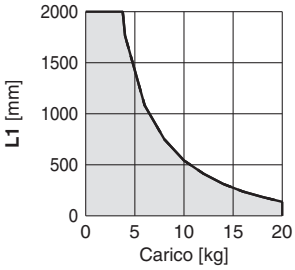
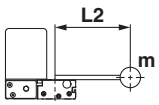
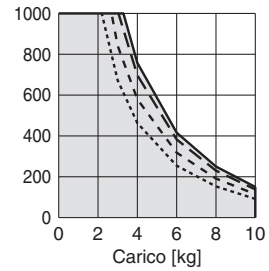
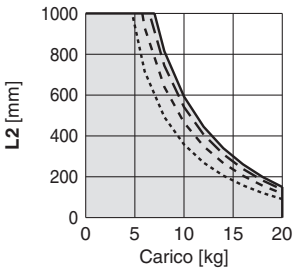
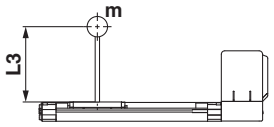
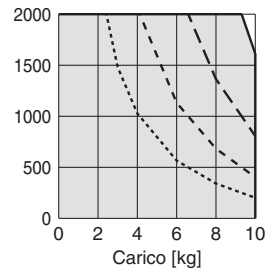
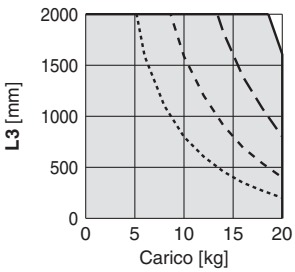
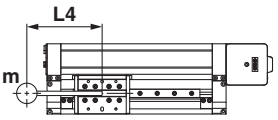
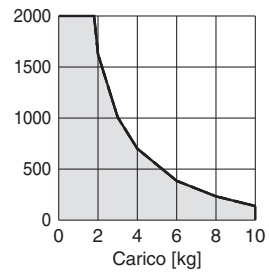
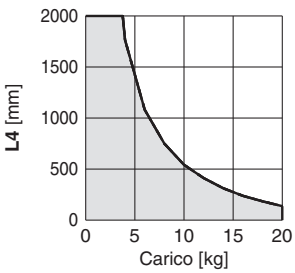
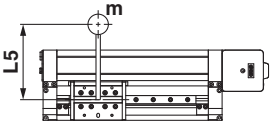
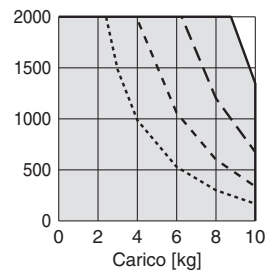
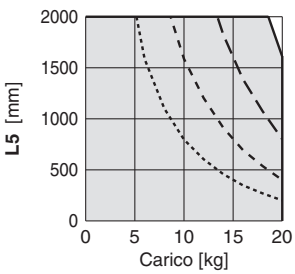
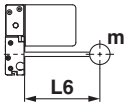
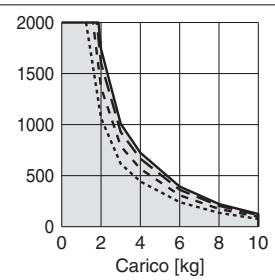
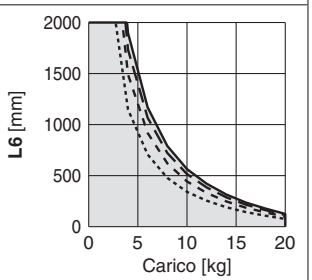
Orientamento	Direzione di sporgenza del carico **m** : Carico [mm] **Me**: Momento ammissibile dinamico [N·m] **L** : Sporgenza dal baricentro del carico [mm]		Modello			
			LEMC25	**LEMC32**	**LEMH25**	**LEMH32**
Montaggio orizzontale/inferiore		X				
		Y				
		Z				
Montaggio a parete		X				
		Y				
		Z				

∗ Montaggio verticale non disponibile.

Momento ammissibile dinamico (Serie LEMHT)

* Questo grafico mostra il livello di sporgenza ammissibile quando il centro di gravità del pezzo sporge in una direzione. Quando si seleziona il sporgenza, fare riferimento al "Calcolo del fattore di carico della guida" per la conferma.

Accelerazione/decelerazione —— 2500 mm/s² — — — 5000 mm/s² - - - - 10000 mm/s² ····· 20000 mm/s²

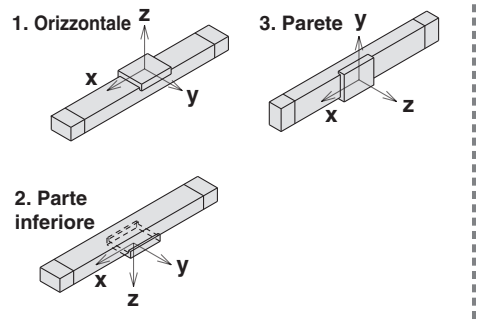
Orientamento	Direzione di sporgenza del carico **m** : Carico [mm] **Me**: Momento ammissibile dinamico [N·m] **L** : Sporgenza dal baricentro del carico [mm]		Modello LEMHT25	Modello LEMHT32
Montaggio orizzontale/inferiore		X		
		Y		
		Z		
Montaggio a parete		X		
		Y		
		Z		

* Montaggio verticale non disponibile.

Calcolo del fattore di carico della guida

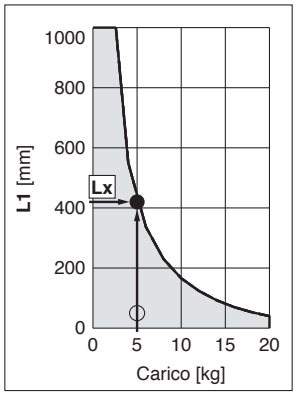
1. Decidere le condizioni operative.
   Modello: LEM
   Taglia: 25/32
   Direzione di montaggio: Orizzontale/inferiore/parete
   Accelerazione [mm/s²]: **a**
   Carico [kg]: **m**
   Posizione del centro del carico [mm]: **Xc/Yc/Zc**
2. Selezionare il grafico target con riferimento al modello, alle dimensioni e alla direzione di montaggio.
3. In base all'accelerazione e al carico, trovare lo sbalzo [mm]: **Lx/Ly/Lz** dal grafico.
4. Calcolare il fattore di carico per ogni direzione.
   α**x = Xc/Lx**, α**y = Yc/Ly**, α**z = Zc/Lz**
5. Confermare che il totale di α**x**, α**y** e α**z** è 1 max.
   α**x** + α**y** + α**z** ≤ **1**
   Quando si supera il valore 1, considerare una riduzione dell'accelerazione e del carico, oppure una modifica della posizione del centro del carico e della serie.

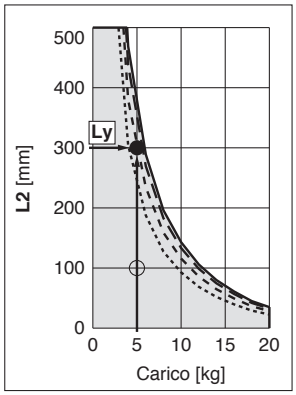
Direzione di montaggio

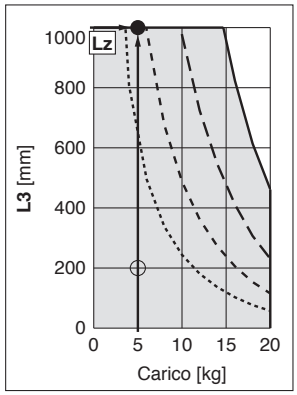


Esempio

1. Condizioni operative
   Modello: LEMH
   Taglia: 32
   Direzione di montaggio: Orizzontale
   Accelerazione [mm/s²]: 5000
   Carico [kg]: 5
   Posizione centrale del carico [mm]: **Xc = 50**, **Yc = 100**, **Zc = 200**
2. Selezionare tre grafici dalla parte superiore della prima riga a destra a pagina 10.
3. **Lx = 420 mm**, **Ly = 300 mm**, **Lz = 1000 mm**
4. Il fattore di carico per ogni direzione può essere calcolato come segue.
   α**x = 50/420 = 0.12**
   α**y = 100/300 = 0.34**
   α**z = 200/1000 = 0.2**
5. α**x** + α**y** + α**z = 0.66** ≤ **1**



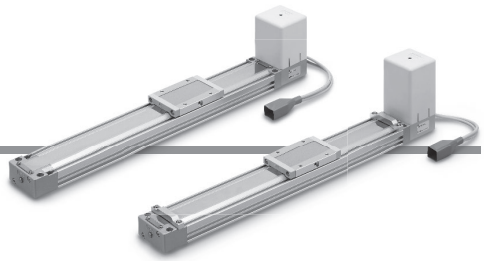




Attuatore elettrico/Senza stelo a profilo ribassato
Tipo base

Serie LEMB LEMB25, 32

RoHS



⚠Precauzione

Serie E-MY	E-MY□16
	E-MY□25

➡

Serie LEM	LEM□25
	LEM□32

Codici di ordinazione

LEMB 25 □ T - 300 □ □ - S1

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻ ❼

Serie LEC□ 2N 1 □

Serie JXC□ CD17T

❽ ❾ ❿

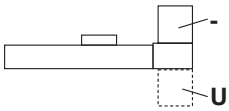
Per i dettagli sui controllori, consultare pagina 14.

❶ Taglia

25
32

❷ Posizione di montaggio del motore

—	Montaggio superiore
U	Montaggio inferiore



❸ Passo equivalente

T	48 mm

❹ Corsa*1 *2 [mm]

Corsa	Assente	
	Taglia	Corsa applicabile
50 a 2000	**25**	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 700, 800, 900, 1000, **1100**, 1200, **1300**, **1400**, 1500, **1600**, **1700**, **1800**, **1900**, 2000
50 a 2000	**32**	

❺ Opzione motore

—	Senza opzione
B	Con bloccaggio

❻ Unità di regolazione corsa (compresa)

—	Assente
M	Solo lato motore
E	Solo lato finale
W	Entrambi i lati

❼ Tipo/lunghezza cavo attuatore*4

Cavo standard [m]

—	Assente
S1	1.5
S3	3
S5	5

Cavo robotico [m]

R1	1.5	RA	10*3
R3	3	RB	15*3
R5	5	RC	20*3
R8	8*3		

Per i sensori, vedere da pagina 48 a pagina 50.

Serie LEC□ (Per maggiori dettagli, vedere pagina 15).



2N 1 □
⑧ ⑨ ⑩

⑧ Tipo di controllore

—	Senza controllore	
2N	LECP2*5 (Tipo a programmazione semplificata (Con autoapprendimento corsa))	NPN
2P		PNP
1N	LECP1 (Tipo a programmazione semplificata)	NPN
1P		PNP

⑨ Lunghezza cavo I/O*6

—	Senza cavo
1	1.5 m
3	3 m
5	5 m

⑩ Montaggio del controllore

—	Montaggio con viti
D	Guida DIN*7

Serie JXC□ (Per maggiori dettagli, vedere pagina 15).



⑧ Controllore

—	Senza controllore
C□1□□	Con controllore

C D 1 7 T

Interfaccia
(Protocollo di comunicazione/Ingresso/Uscita)

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

Per asse singolo

Montaggio

7	Montaggio con viti
8*7	Guida DIN

Cavo I/O connettore maschio di comunicazione*8

Simbolo	Tipo	Interfaccia applicabile
—	Senza accessorio	—
S	Connettore maschio di comunicazione dritto	DeviceNet™ CC-Link Ver 1.10
T	Connettore maschio di comunicazione con derivazione a T	
1	Cavo I/O (1.5 m)	Ingressi digitali (NPN) Ingressi digitali (PNP)
3	Cavo I/O (3 m)	
5	Cavo I/O (5 m)	

*1 Consultare SMC per tutte le corse non standard e non disponibili come speciali che saranno prodotte come ordini speciali.
*2 LE corse in grassetto si realizzano su richiesta.
*3 Si realizza su richiesta (solo cavo robotico)
*4 Il cavo standard deve essere usato solo su parti fisse.
Per l'uso su parti mobili, selezionare il cavo robotico.
*5 Selezionare il modello LECP 2 quando si imposta il campo della corsa utilizzando l'unità di regolazione della corsa o uno stopper esterno.
*6 Quando si seleziona "Senza controllore" per i tipi di controllore, non è possibile selezionare la lunghezza del cavo I/O.
*7 La guida DIN non è compresa. Deve essere ordinata separatamente.
*8 Selezionare "—" in caso non venga utilizzato DeviceNet™, CC-Link o gli ingressi digitali.
Selezionare "—," "S," o "T" per DeviceNet™ o CC-Link.
Selezionare "—," "1," "3," o "5" per gli ingressi digitali.

⚠Precauzione

[Prodotti a norma CE]

① La conformità EMC è stata provata combinando l'attuatore elettrico della serie LEM e il controllore della serie LEC/JXC.
La normativa EMC dipende dalla configurazione del pannello di controllo del cliente e dalla relazione con altre apparecchiature elettriche e altri cablaggi. Per questo, non è possibile certificare la conformità EMC dei componenti di SMC incorporati nelle apparecchiature del cliente nelle condizioni operative effettive. Di conseguenza, è necessario che il cliente verifichi la conformità con la direttiva EMC del complesso di macchinari e attrezzature.

[Prodotti a norma UL (per la serie LEC)]

Quando è richiesta la conformità a UL, l'attuatore elettrico e il controllore/driver devono essere usati con un'alimentazione classe 2 UL1310.

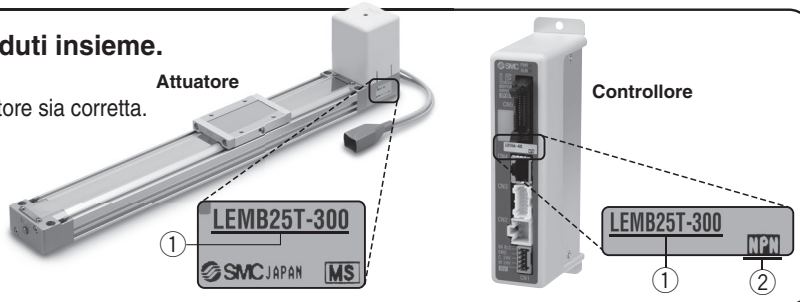
L'attuatore e il controllore/driver sono venduti insieme.

(È possibile ordinarli anche separatamente).

Verificare che la combinazione di controllore/driver e attuatore sia corretta.

<Verificare quanto se prima dell'uso>

① Controllare l'etichetta dell'attuatore per il codice del modello. Questo numero deve corrispondere a quello del controllore/driver.
② Controllare che la configurazione di I/O digitali coincida (NPN o PNP).

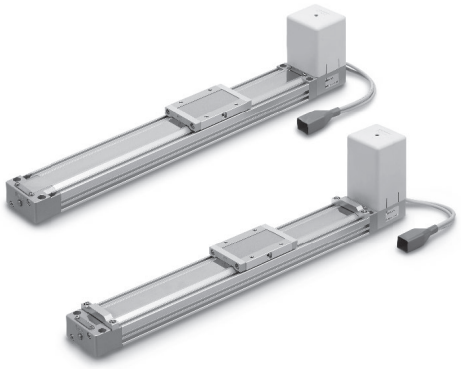


* Consultare il manuale operativo per l'uso dei prodotti. Scaricabile dal nostro sito web: https://www.smc.eu

Controllori compatibili

Tipo	Tipo a ingresso diretto EtherCAT®	Tipo a ingresso diretto EtherNet/IP™	Tipo a ingresso diretto PROFINET	Tipo a ingresso diretto DeviceNet™	Tipo a ingresso diretto IO-Link	Tipo a ingresso diretto CC-Link
						
Serie	**JXCE1**	**JXC91**	**JXCP1**	**JXCD1**	**JXCL1**	**JXCM1**
Caratteristiche	EtherCAT® Ingresso diretto	EtherNet/IP™ Ingresso diretto	PROFINET Ingresso diretto	DeviceNet™ Ingresso diretto	IO-Link Ingresso diretto	CC-Link Ingresso diretto
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)					
Numero massimo di punti di posizionamento	64 punti					
Tensione di alimentazione	24 VDC					

Tipo	Tipo a programmazione semplificata (Con autoapprendimento corsa)	Tipo a programmazione semplificata	Tipo a ingresso punti di posizionamento
			
Serie	**LECP2**	**LECP1**	**JXC51 JXC61**
Caratteristiche	Funzionamento end-to-end simile a quello di un cilindro pneumatico utilizzando l'autoapprendimento della corsa	Possibilità di configurare il funzionamento (dati di posizionamento) senza l'utilizzo di un PC o di un terminale portatile	I/O digitali
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)		
Numero massimo di punti di posizionamento	14 punti (2 punti fine corsa + 12 punti intermedi)	14 punti	64 punti
Tensione di alimentazione	24 VDC		



Velocità/Accelerazione (Valori di impostazione per LECP1/2)

Tabella 1 Selettore e velocità∗1

N. selettore	Velocità [mm/s]
0	48
1	75
2	100
3	150
4	200
5	250
6	300
7	350
8	400
9	450
10	500
11	600
12	700
13	800
14	900
15	1000

Tabella 2 Selettore e accelerazione∗1

N. selettore	Accelerazione [mm/s²]
0	250
1	500
2	1000
3	1500
4	2000
5	2500
6	3000
7	4000
8	5000
9	6000
10	7500
11	10000
12	12500
13	15000
14	17500
15	20000

∗1 L'impostazione predefinita di fabbrica per il Selettore è la n. 0.

Specifiche

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello			LEMB25	LEMB32
Corsa [mm]∗1			50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000	50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000
Specifiche attuatore	**Carico [kg]**∗2	**Orizzontale**	6 (10)	11 (20)
	Velocità [mm/s]∗2		48 a 1000 (Consultare Tabella 1 per i valori di impostazione quando si seleziona LECP1 o 2).	
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s²]∗9		20000 (dipende dal carico). (Consultare Tabella 2 per i valori di impostazione quando si seleziona LECP1 o 2).	
	Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.08	
	Movimento perduto per lasco [mm]∗10		0.1 max.	
	Passo [mm]		48	
	Tipo di attuazione		Cinghia	
	Tipo di guida		Guida su bronzine	
	Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40	
	Campo umidità ambientale d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)	
	Forza esterna ammissibile [N]∗8		10	20
Specifiche elettriche	**Taglia motore**		□56.4	
	Tipo di motore		Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	
	Encoder		Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)	
	Tensione nominale [V]		24 VDC±10 %	
	Assorbimento [W]∗3		50	52
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W]∗4		44	44
	Max. assorbimento istantaneo [W]∗5		123	127
Specifiche unità freno	**Tipo**∗6		Freno attivo senza alimentazione	
	Forza di presa [N]		36	
	Assorbimento [W]∗7		5	
	Tensione nominale [V]		24 VDC ±10 %	

∗1 Consultare SMC in quanto tutte le corse che non sono standard né esecuzioni speciali sono realizzate come specials.
∗2 La velocità varia in base al carico.
Consultare "Grafico velocità-carico (guida)" a pagina 7. Il carico varia a seconda delle condizioni di montaggio. Consultare "Momento dinamico ammissibile" a pagina 9.
Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, diminuirà al massimo del 10 % per ogni 5 m.
( ): Se abbinato a un'altra guida e il coefficiente d'attrito è di max. 0.1.
∗3 L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore è in funzione.
∗4 L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.
∗5 L'assorbimento istantaneo massimo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore è in funzione. Questo valore può essere utilizzato per la selezione dell'alimentazione.
∗6 Solo con freno
∗7 Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.
∗8 Il valore di resistenza del dispositivo collegato dovrebbe essere entro il valore di resistenza esterna ammissibile.
∗9 L'accelerazione e la decelerazione massima sono limitate dal carico e dalla corsa.
Consultare "Grafico carico-accelerazione/decelerazione (guida)" a pagina 9.
∗10 Una valore di riferimento per correggere un errore nel moto alternato

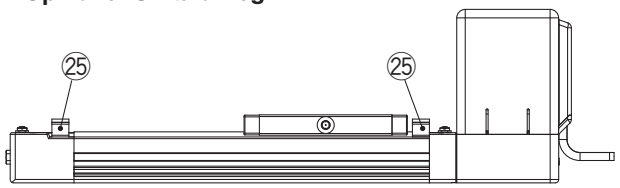
Peso

Corsa		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	(1100)	1200	(1300)	(1400)	1500	(1600)	(1700)	(1800)	(1900)	2000
Peso del prodotto [kg]	**LEMB25**	1.66	1.75	1.84	1.92	2.01	2.10	2.19	2.27	2.37	2.45	2.54	2.62	2.80	2.97	3.15	3.33	3.50	3.68	3.85	4.03	4.20	4.38	4.55	4.73	4.90	5.08
	LEMB32	2.02	2.11	2.20	2.29	2.38	2.47	2.55	2.64	2.73	2.82	2.91	3.00	3.17	3.35	3.53	3.70	3.88	4.06	4.23	4.41	4.59	4.76	4.94	5.12	5.29	5.47
Peso aggiuntivo con freno [kg]		0.60																									

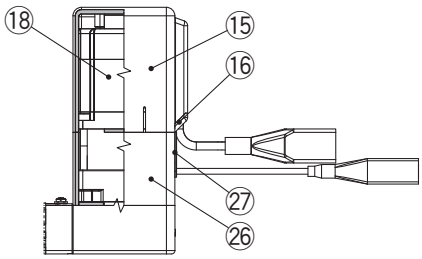
Costruzione

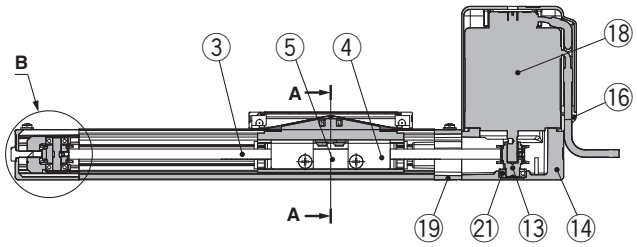
LEMB

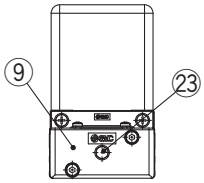
Opzione: Unità di regolazione corsa



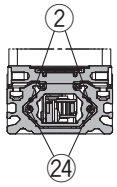
Opzione motore: Con freno

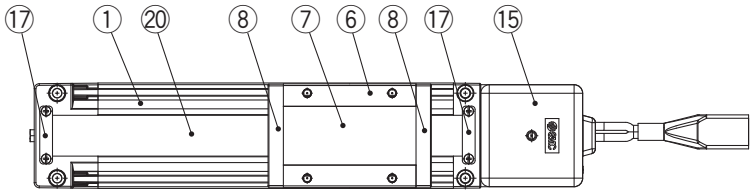




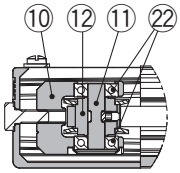


A-A





B



Componenti

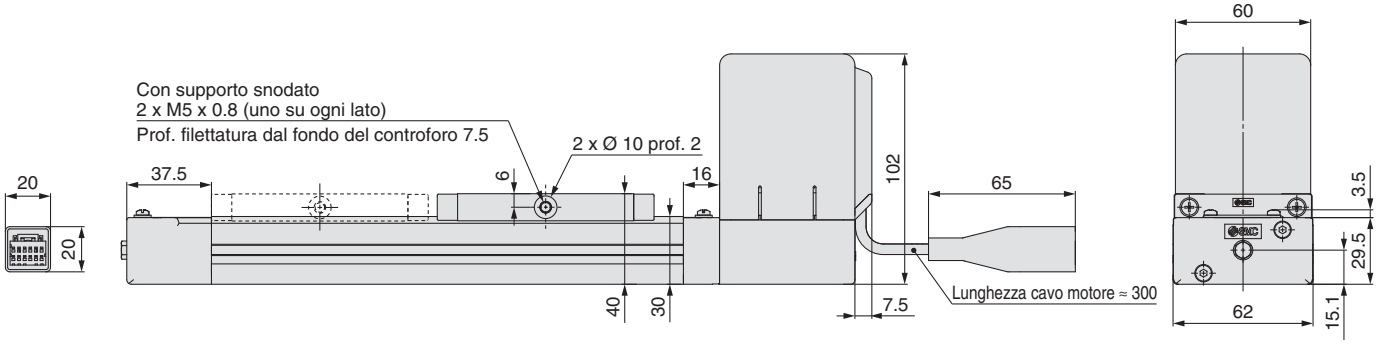
Nº	Descrizione	Materiale	Nota
1	**Corpo**	Lega d'alluminio	Anodizzato
2	**Piastra guida**	Resina sintetica	
3	**Cinghia**	—	
4	**Supporto cinghia**	Acciaio al carbonio	Cromato
5	**Stopper cinghia**	Lega d'alluminio	
6	**Tabella**	Lega d'alluminio	Anodizzato
7	**Piastra di otturazione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
8	**Fermo di tenuta**	Resina sintetica	
9	**Modulo terminale**	Alluminio pressofuso	Verniciatura
10	**Supporto puleggia**	Lega d'alluminio	
11	**Puleggia**	Acciaio inox	Trattamento ad alta temp. + trattamento speciale
12	**Puleggia**	Lega d'alluminio	Anodizzato
13	**Puleggia motore**	Lega d'alluminio	Anodizzato
14	**Montaggio motore**	Alluminio pressofuso	Verniciatura
15	**Protezione motore**	Resina sintetica	

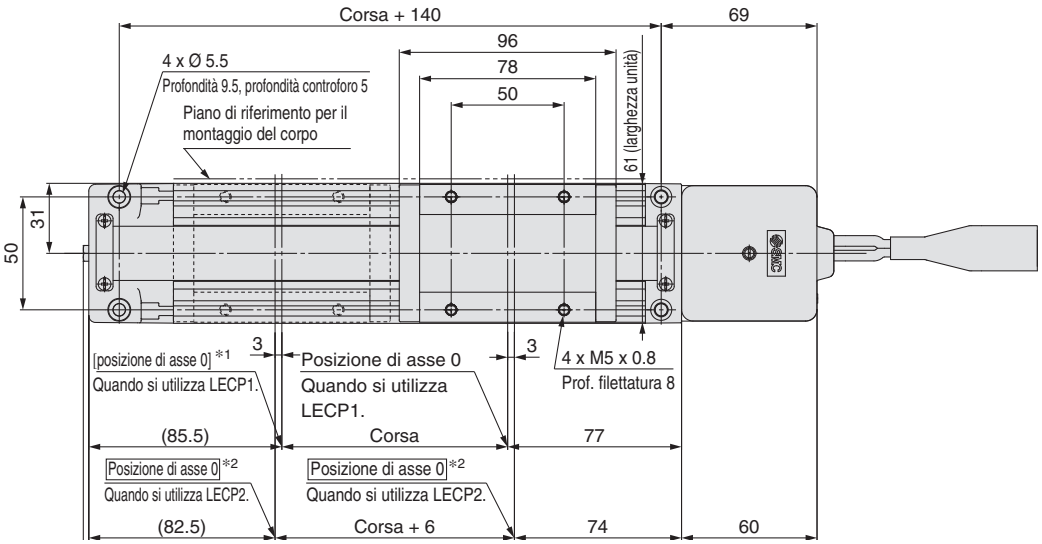
Componenti

Nº	Descrizione	Materiale	Nota
16	**Grommet**	Resina sintetica	
17	**Fermo**	Acciaio inox	
18	**Motore**	—	
19	**Modulo terminale motore**	Alluminio pressofuso	Verniciatura
20	**Bandella di protezione**	Acciaio inox	
21	**Guida**	—	
22	**Guida**	—	
23	**Vite esagonale**	Acciaio al carbonio	Cromato
24	**Anello magnetico**	—	
25	**Regolatore corsa**	Lega d'alluminio	Anodizzato (Su richiesta)
26	**Protezione motore per freno**	Lega d'alluminio	Anodizzato Solo "con freno"
27	**Grommet**	CR	Goma de cloropreno Solo "con freno"

Dimensioni Taglia 25

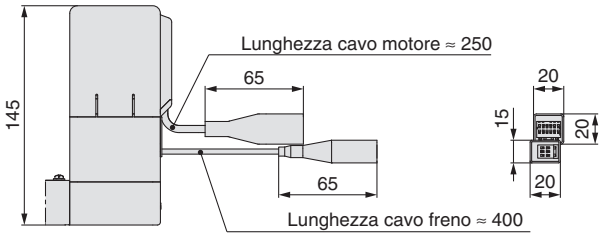
Montaggio superiore
LEMB25T-□□-□□□□□



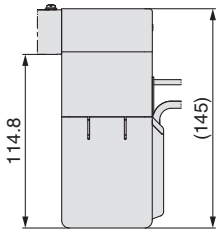


∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

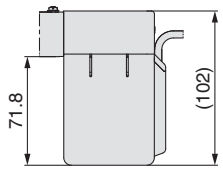
Montaggio superiore
Con freno
LEMB25T-□B□-□□□□□



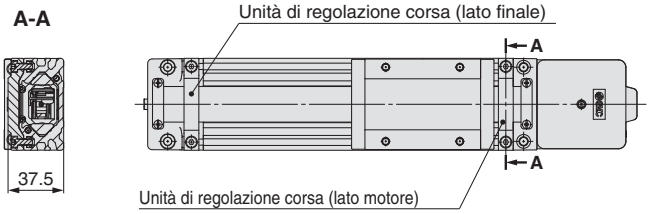
Montaggio inferiore
Con freno
LEMB25UT-□B□-□□□□□



Montaggio inferiore
LEMB25UT-□□-□□□□□

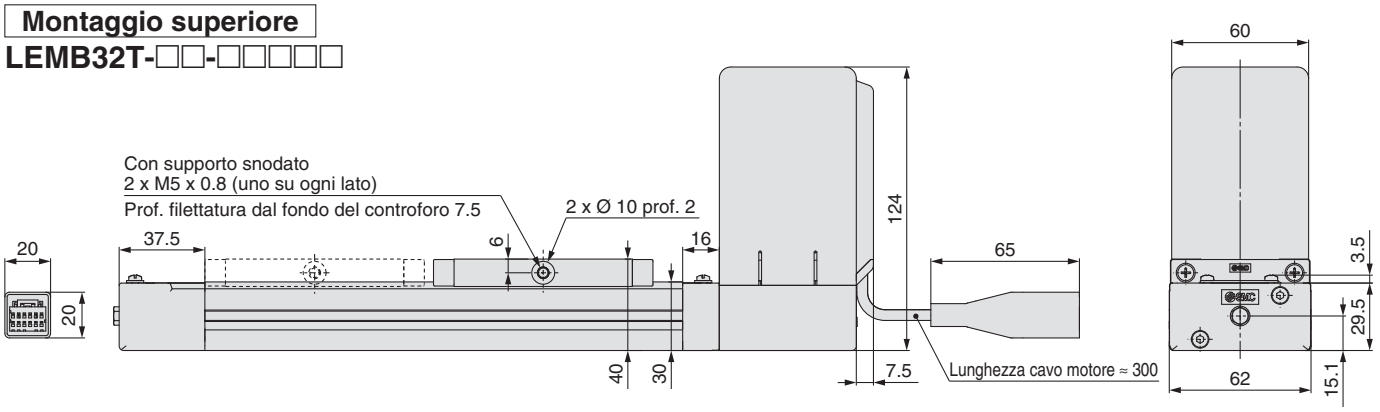


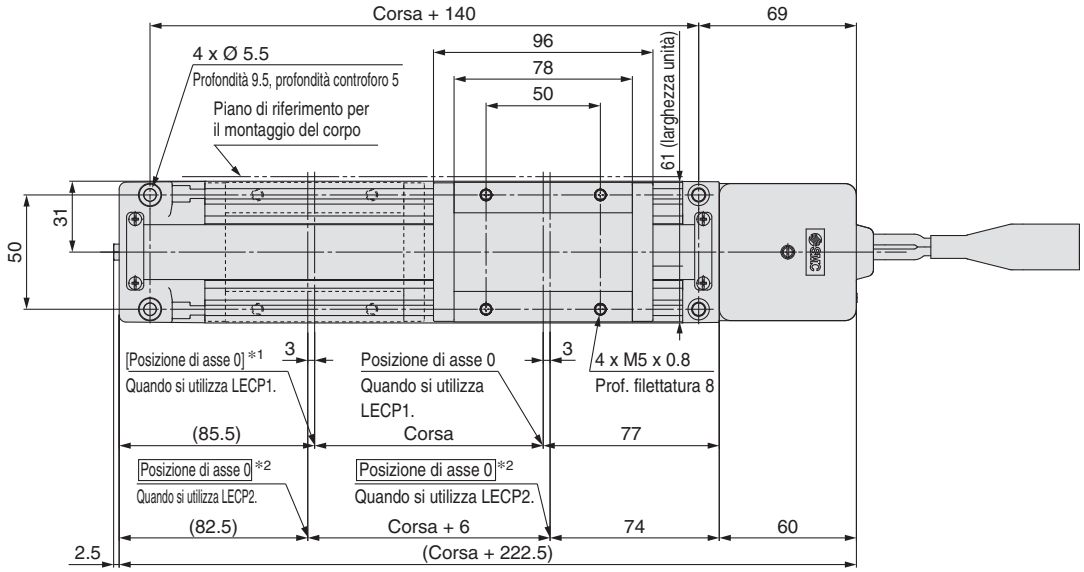
Posizione di montaggio unità di regolazione corsa
LEMB25□T-□□$^{M}_{E}$-□□□□□



Dimensioni Taglia 32

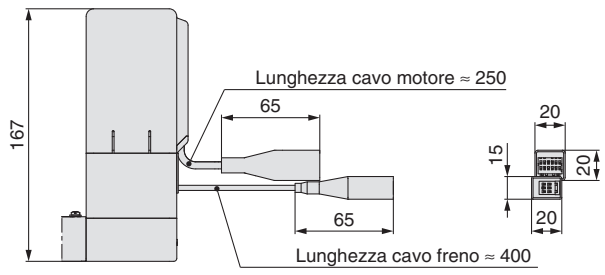
Montaggio superiore
LEMB32T-□□-□□□□□



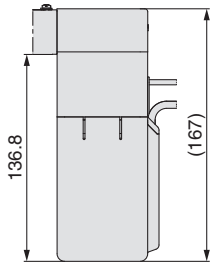


∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

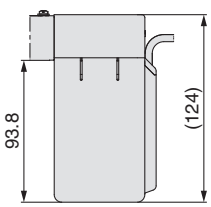
Montaggio superiore
Con freno
LEMB32T-□B□-□□□□□



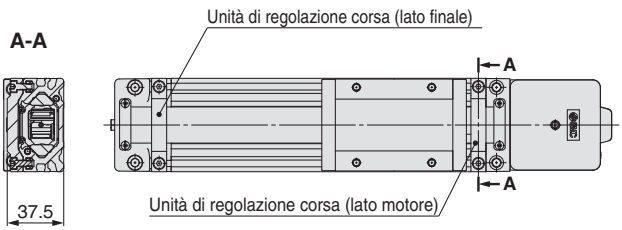
Montaggio inferiore
Con freno
LEMB32UT-□B□-□□□□□



Montaggio inferiore
LEMB32UT-□□-□□□□□

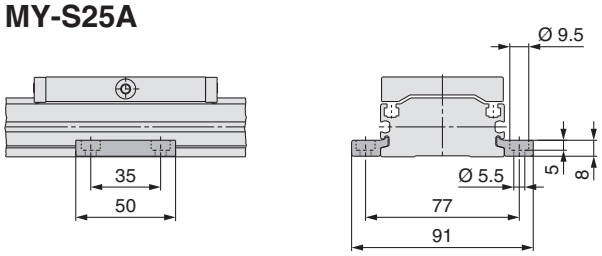


Posizione di montaggio unità di regolazione corsa
LEMB32□T-□□$^{M}_{W}$-□□□□□

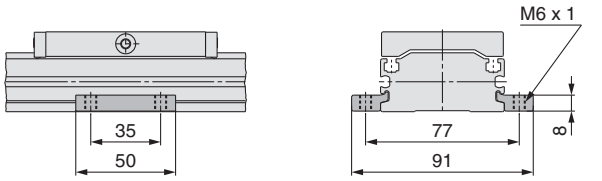


Supporto laterale

Supporto laterale A
MY-S25A



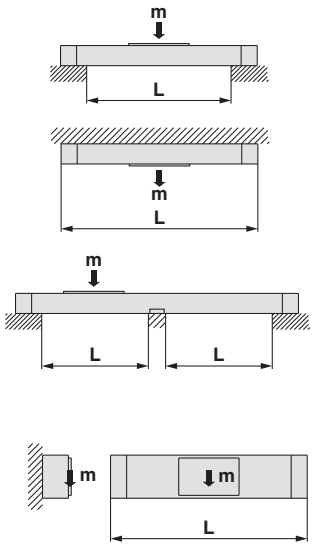
Supporto laterale B
MY-S25B

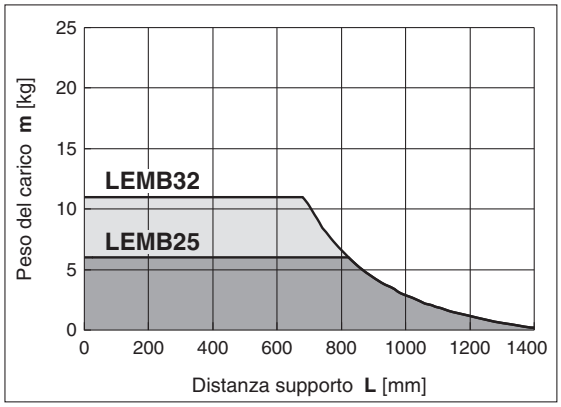


∗ Un set di supporti laterali è formato da un supporto sinistro e un supporto destro.

Distanza consigliata per supporti laterali

Se si usa un attuatore con corsa più lunga, fornire un supporto intermedio per evitare l'inclinazione del telaio o l'inclinazione causata da vibrazioni o urti esterni. La distanza (**L**) dei supporti intermedi non deve superare i valori riportati nel grafico qui sotto.





⚠ Precauzione

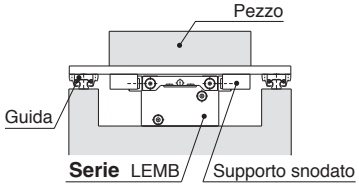
1. Se le superfici di montaggio dell'attuatore non vengono accuratamente misurate, l'utilizzo di un supporto laterale potrebbe causare un funzionamento inefficiente. Livellare la superficie di montaggio prima di montare l'attuatore. Per operazioni con corsa lunga e pezzi sporgenti, si consiglia di usare supporti intermedi anche se la distanza del supporto si trova entro i limiti ammissibili indicati nel grafico. Per il supporto intermedio, ordinare un supporto laterale a parte.
2. I supporti laterali non sono adatti per il montaggio dell'attuatore. Usare i supporti laterali solo per supporto.

Supporto snodato

MYAJ25 ∗ Direzioni di montaggio ① e ② disponibili per questo modello.

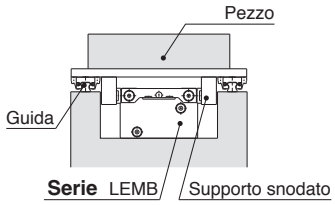
Esempio di applicazione

Direzione di montaggio ① (per ridurre al minimo l'altezza di installazione)

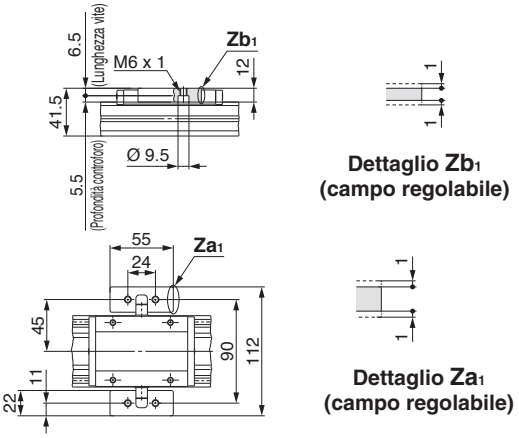


Esempio di applicazione

Direzione di montaggio ② (per ridurre al minimo la larghezza di installazione)



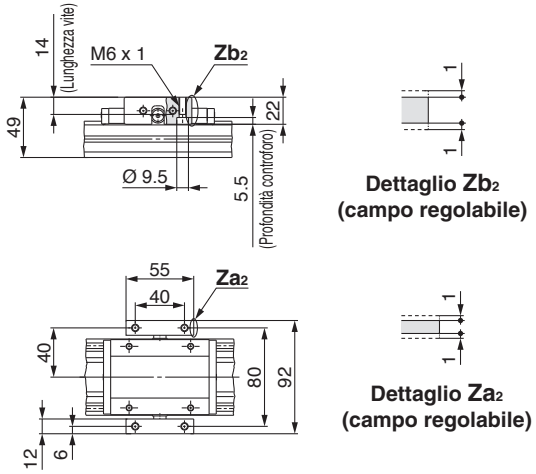
Esempio di montaggio



Dettaglio Zb1 (campo regolabile)

Dettaglio Za1 (campo regolabile)

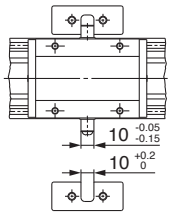
Esempio di montaggio



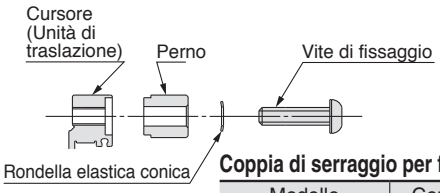
Dettaglio Zb2 (campo regolabile)

Dettaglio Za2 (campo regolabile)

Dimensioni parti snodate



Installazione delle viti di fissaggio



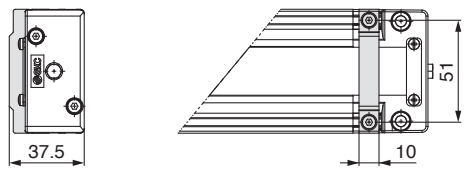
Coppia di serraggio per fissaggio viti [N·m]

Modello	Coppia di serraggio
MYAJ25	3

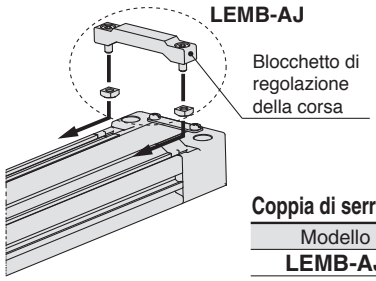
Unità di regolazione corsa

LEMB-AJ

∗ Nell'unità di regolazione corsa è compreso il regolatore di corsa e le viti di montaggio.



Montaggio

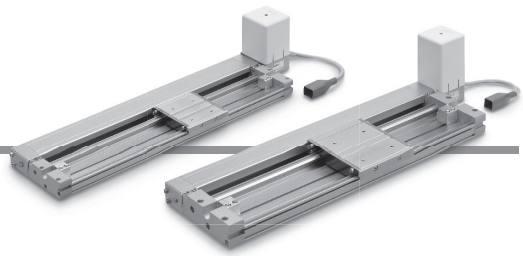


Coppia di serraggio per fissaggio viti [N·m]

Modello	Coppia di serraggio
LEMB-AJ	1.5

Attuatore elettrico/Senza stelo a profilo ribassato
Guida a cuscinetti incrociati

Serie LEMC LEMC25, 32



Serie	E-MY□16
E-MY	E-MY□25

⚠ **Precauzione**

Serie	LEM□25
LEM	LEM□32

Codici di ordinazione

LEMC **25** **□** **T** – **300** **□** – **S1**

❶ ❷ ❸ ❹ ❺ ❻

Serie LEC□
2N **1** **□**

Serie JXC□
CD17T

❼ ❽ ❾

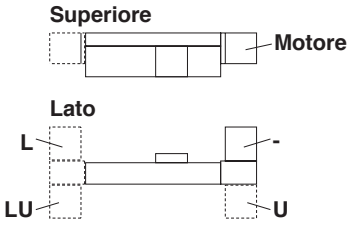
Per i dettagli sui controllori, consultare pagina 260.

❶ Taglia

25
32

❷ Posizione di montaggio del motore

—	Montaggio superiore
U	Montaggio inferiore
L	Montaggio superiore, simmetrico
LU	Montaggio inferiore, simmetrico



❸ Passo equivalente

T	48 mm

❹ Corsa*1 *2 [mm]

Corsa	Assente	
	Taglia	Corsa applicabile
50 a 2000	**25**	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, 700, 800, 900, 1000, **1100**, 1200, **1300**, **1400**, 1500, **1600**, **1700**, **1800**, **1900**, 2000
50 a 2000	**32**	

❺ Opzione motore

—	Senza opzione
B	Con bloccaggio

❻ Tipo/lunghezza cavo attuatore*4

Cavo standard [m]

—	Assente
S1	1.5
S3	3
S5	5

Cavo robotico [m]

R1	1.5	**RA**	10*3
R3	3	**RB**	15*3
R5	5	**RC**	20*3
R8	8*3		

L'unità di regolazione corsa è integrata nel prodotto.

Per i sensori, vedere da pagina 48 a pagina 50.

Serie LEC□ (Per maggiori dettagli, vedere pagina 25).

2N 1 □
⑦ ⑧ ⑨



⑦ Tipo di controllore

—	Senza controllore	
2N	**LECP2**∗5 (Tipo a programmazione semplificata (Con autoapprendimento corsa))	NPN
2P		PNP
1N	**LECP1** (Tipo a programmazione semplificata)	NPN
1P		PNP

⑧ Lunghezza cavo I/O∗6

—	Senza cavo
1	1.5 m
3	3 m∗7
5	5 m∗7

⑨ Montaggio del controllore

—	Montaggio con viti
D	Guida DIN∗7

Serie JXC□ (Per maggiori dettagli, vedere pagina 25).



⑦ Controllore

—	Senza controllore
C□1□□	Con controllore

C D 1 7 T

Interfaccia
(Protocollo di comunicazione/Ingresso/Uscita)

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

Montaggio

7	Montaggio con viti
8∗7	Guida DIN

Per asse singolo

Cavo I/O connettore maschio di comunicazione∗8

Simbolo	Tipo	Interfaccia applicabile
—	Senza accessorio	—
S	Connettore maschio di comunicazione dritto	DeviceNet™ CC-Link Ver 1.10
T	Connettore maschio di comunicazione con derivazione a T	
1	Cavo I/O (1.5 m)	Ingressi digitali (NPN) Ingressi digitali (PNP)
3	Cavo I/O (3 m)	
5	Cavo I/O (5 m)	

∗1 Consultare SMC per tutte le corse non standard e non disponibili come speciali che saranno prodotte come ordini speciali.
∗2 LE corse in grassetto si realizzano su richiesta.
∗3 Si realizza su richiesta (solo cavo robotico)
∗4 Il cavo standard deve essere usato solo su parti fisse.
Per l'uso su parti mobili, selezionare il cavo robotico.
∗5 Selezionare il modello LECP2 quando si imposta il campo della corsa utilizzando l'unità di regolazione della corsa o uno stopper esterno.
∗6 Quando si seleziona "Senza controllore" per i tipi di controllore, non è possibile selezionare la lunghezza del cavo I/O.
∗7 La guida DIN non è compresa. Deve essere ordinata separatamente.
∗8 Selezionare "—" in caso non venga utilizzato DeviceNet™, CC-Link o gli ingressi digitali.
Selezionare "—," "S," o "T" per DeviceNet™ o CC-Link.
Selezionare "—," "1," "3," o "5" per gli ingressi digitali.

⚠Precauzione

[Prodotti a norma CE]

① La conformità EMC è stata provata combinando l'attuatore elettrico della serie LEM e il controllore della serie LEC/JXC.
La normativa EMC dipende dalla configurazione del pannello di controllo del cliente e dalla relazione con altre apparecchiature elettriche e altri cablaggi. Per questo, non è possibile certificare la conformità EMC dei componenti di SMC incorporati nelle apparecchiature del cliente nelle condizioni operative effettive. Di conseguenza, è necessario che il cliente verifichi la conformità con la direttiva EMC del complesso di macchinari e attrezzature.

[Prodotti a norma UL (per la serie LEC)]

Quando è richiesta la conformità a UL, l'attuatore elettrico e il controllore/driver devono essere usati con un'alimentazione classe 2 UL1310.

L'attuatore e il controllore/driver sono venduti insieme.

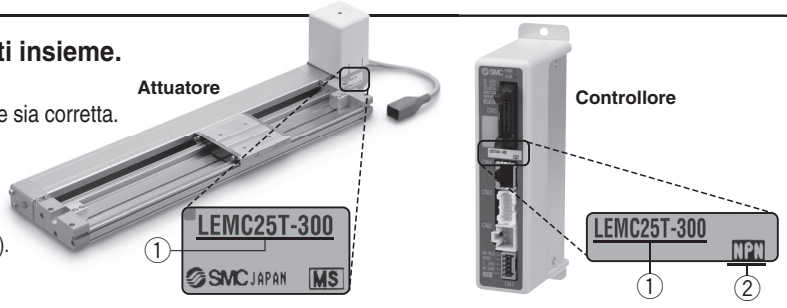
(È possibile ordinarli anche separatamente).

Verificare che la combinazione di controllore/driver e attuatore sia corretta.

<Verificare quanto se prima dell'uso>

① Controllare l'etichetta dell'attuatore per il codice del modello.
Questo numero deve corrispondere a quello del controllore/driver.

② Controllare che la configurazione di I/O digitali coincida (NPN o PNP).

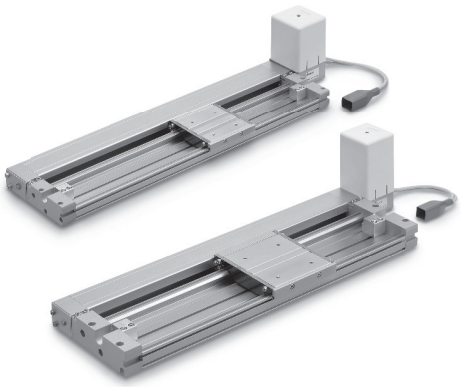


∗ Consultare il manuale operativo per l'uso dei prodotti. Scaricabile dal nostro sito web: https://www.smc.eu

Controllori compatibili

Tipo	Tipo a ingresso diretto EtherCAT®	Tipo a ingresso diretto EtherNet/IP™	Tipo a ingresso diretto PROFINET	Tipo a ingresso diretto DeviceNet™	Tipo a ingresso diretto IO-Link	Tipo a ingresso diretto CC-Link
						
Serie	**JXCE1**	**JXC91**	**JXCP1**	**JXCD1**	**JXCL1**	**JXCM1**
Caratteristiche	EtherCAT® Ingresso diretto	EtherNet/IP™ Ingresso diretto	PROFINET Ingresso diretto	DeviceNet™ Ingresso diretto	IO-Link Ingresso diretto	CC-Link Ingresso diretto
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)					
Numero massimo di punti di posizionamento	64 punti					
Tensione di alimentazione	24 VDC					

Tipo	Tipo a programmazione semplificata (Con autoapprendimento corsa)	Tipo a programmazione semplificata	Tipo a ingresso punti di posizionamento
			
Serie	**LECP2**	**LECP1**	**JXC51 JXC61**
Caratteristiche	Funzionamento end-to-end simile a quello di un cilindro pneumatico utilizzando l'autoapprendimento della corsa	Possibilità di configurare il funzionamento (dati di posizionamento) senza l'utilizzo di un PC o di un terminale portatile	I/O digitali
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)		
Numero massimo di punti di posizionamento	14 punti (2 punti fine corsa + 12 punti intermedi)	14 punti	64 punti
Tensione di alimentazione	24 VDC		



Velocità/Accelerazione (Valori di impostazione per LECP1/2)

Tabella 1 Selettore e velocità*1

N. selettore	Velocità [mm/s]
0	48
1	75
2	100
3	150
4	200
5	250
6	300
7	350
8	400
9	450
10	500
11	600
12	700
13	800
14	900
15	1000

Tabella 2 Selettore e accelerazione*1

N. selettore	Accelerazione [mm/s²]
0	250
1	500
2	1000
3	1500
4	2000
5	2500
6	3000
7	4000
8	5000
9	6000
10	7500
11	10000
12	12500
13	15000
14	17500
15	20000

*1 L'impostazione predefinita di fabbrica per il Selettore è la n. 0.

Specifiche

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello			LEMC25	LEMC32
Corsa [mm]*1			50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000	50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450, 500 550, 600, 700, 800, 900 1000, (1100), 1200, (1300) (1400), 1500, (1600), (1700) (1800), (1900), 2000
Specifiche attuatore	**Carico [kg]*2**	**Orizzontale**	10	20
	Velocità [mm/s]*2		48 a 1000 (Consultare Tabella 1 per i valori di impostazione quando si seleziona LECP1 o 2).	
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s²]*9		20000 (dipende dal carico). (Consultare Tabella 2 per i valori di impostazione quando si seleziona LECP1 o 2).	
	Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.08	
	Movimento perduto per lasco [mm]*10		0.1 max.	
	Passo [mm]		48	
	Tipo di attuazione		Cinghia	
	Tipo di guida		Guida a cuscinetti incrociati	
	Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40	
	Campo umidità ambientale d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)	
	Forza esterna ammissibile [N]*8		10	20
Specifiche elettriche	**Taglia motore**		□56.4	
	Tipo di motore		Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	
	Encoder		Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)	
	Tensione nominale [V]		24 VDC±10 %	
	Assorbimento [W]*3		50	52
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W]*4		44	44
	Max. assorbimento istantaneo [W]*5		123	127
Specifiche unità freno	**Tipo*6**		Freno attivo senza alimentazione	
	Forza di presa [N]		36	
	Assorbimento [W]*7		5	
	Tensione nominale [V]		24 VDC ±10 %	

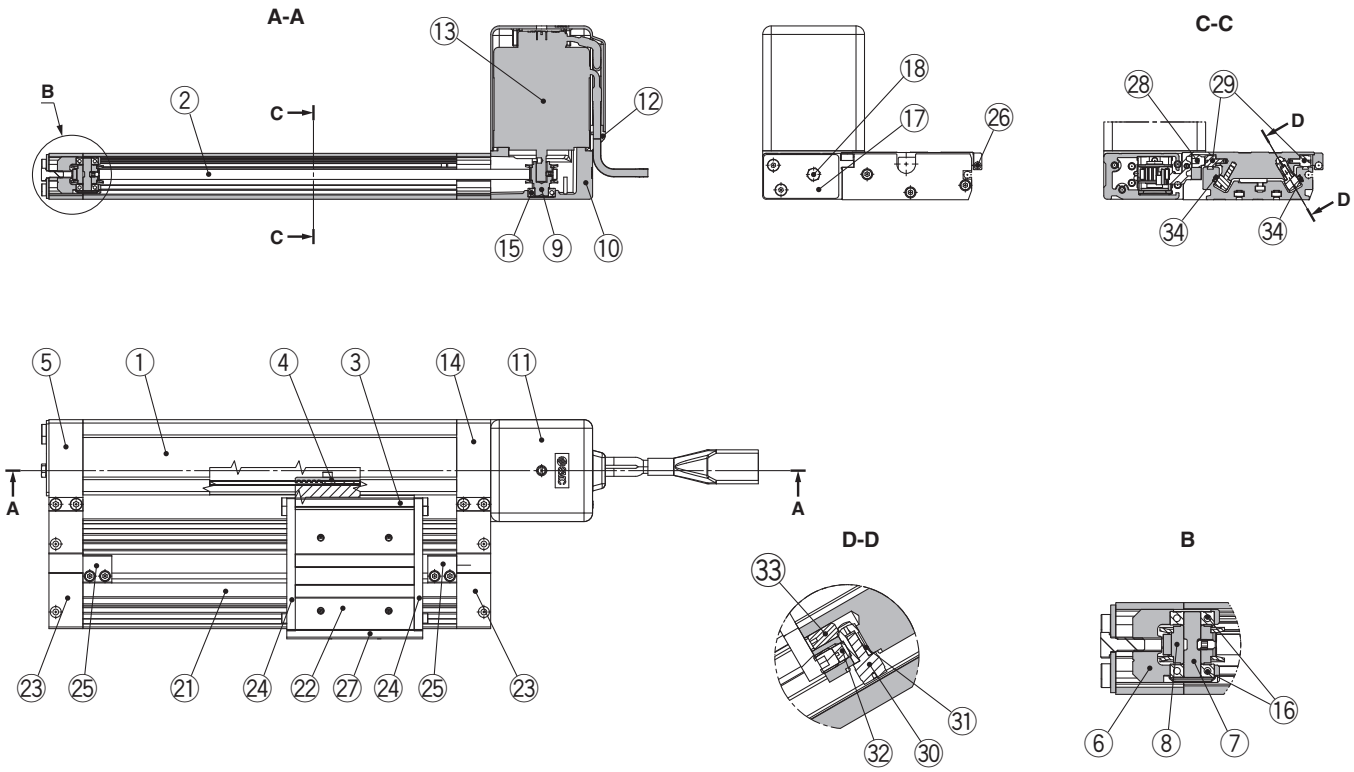
*1 Consultare SMC in quanto tutte le corse che non sono standard né esecuzioni speciali sono realizzate come specials.
*2 La velocità varia in base al carico.
Consultare "Grafico velocità-carico (guida)" a pagina 7.
Il carico varia a seconda delle condizioni di montaggio.
Controllare "Momento dinamico ammissibile" a pagina 10.
Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, allora diminuirà fino al 10 % per ogni 5 m.
*3 L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore è in funzione.
*4 L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.
*5 L'assorbimento istantaneo massimo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore è in funzione. Questo valore può essere utilizzato per la selezione dell'alimentazione.
*6 Solo con freno
*7 Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.
*8 Il valore di resistenza del dispositivo collegato dovrebbe essere entro il valore di resistenza esterna ammissibile.
*9 L'accelerazione e la decelerazione massima sono limitate dal carico e dalla corsa.
Consultare "Grafico carico-accelerazione/decelerazione (guida)" a pagina 9.
*10 Una valore di riferimento per correggere un errore nel moto alternato

Peso

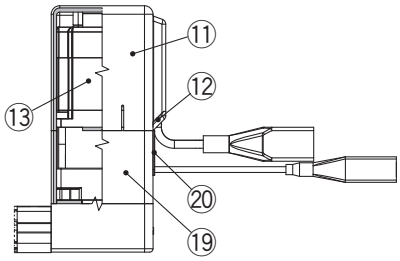
Corsa		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	700	800	900	1000	(1100)	1200	(1300)	(1400)	1500	(1600)	(1700)	(1800)	(1900)	2000
Prodotto peso [kg]	**LEMC25**	2.04	2.18	2.32	2.46	2.60	2.74	2.88	3.01	3.15	3.29	3.43	3.57	3.85	4.12	4.40	4.68	4.95	5.23	5.51	5.79	6.06	6.34	6.62	6.90	7.17	7.45
	LEMC32	3.85	4.06	4.27	4.49	4.70	4.91	5.12	5.33	5.55	5.76	5.97	6.18	6.61	7.03	7.45	7.88	8.30	8.72	9.15	9.57	10.00	10.42	10.84	11.27	11.69	12.11
Peso aggiuntivo con freno [kg]		0.60																									

Costruzione

LEMC



Opzione motore: Con freno



Componenti

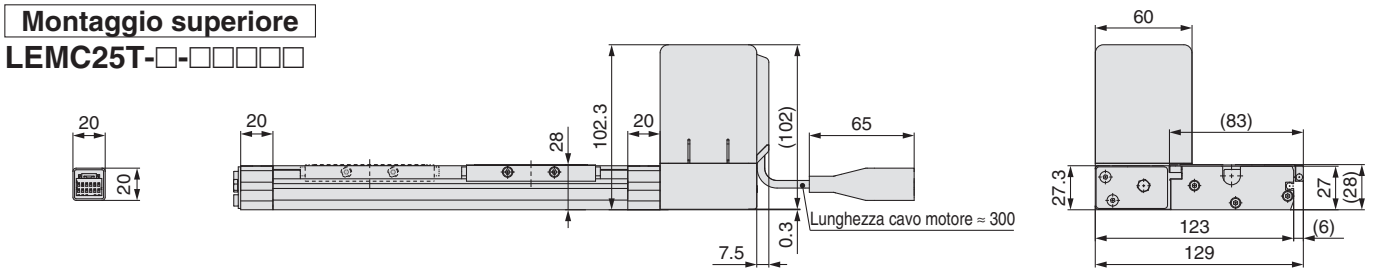
Nº	Descrizione	Materiale	Nota
1	**Corpo**	Lega d'alluminio	Anodizzato
2	**Cinghia**	—	
3	**Squadretta a L**	Lega d'alluminio	Anodizzato
4	**Stopper cinghia**	Lega d'alluminio	
5	**Modulo terminale**	Lega d'alluminio	Anodizzato
6	**Supporto puleggia**	Lega d'alluminio	
7	**Puleggia**	Acciaio inox	Trattamento ad alta temp. + trattamento speciale
8	**Puleggia**	Lega d'alluminio	Anodizzato
9	**Puleggia motore**	Lega d'alluminio	Anodizzato
10	**Montaggio motore**	Alluminio pressofuso	Verniciatura
11	**Protezione motore**	Resina sintetica	
12	**Grommet**	Resina sintetica	
13	**Motore**	—	
14	**Modulo terminale motore**	Lega d'alluminio	Anodizzato
15	**Guida**	—	
16	**Guida**	—	
17	**Piastra di tensione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
18	**Vite esagonale**	Acciaio al carbonio	Cromato

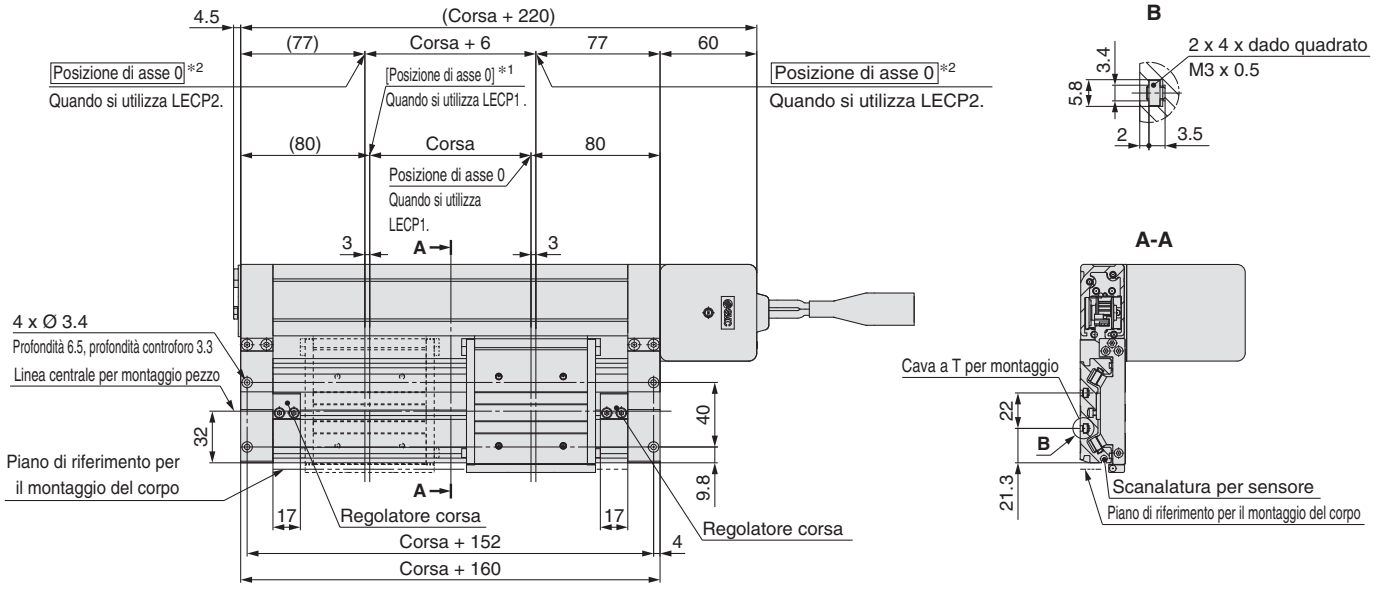
Componenti

Nº	Descrizione	Materiale	Nota
19	**Protezione motore per freno**	Lega d'alluminio	Anodizzato Solo "con freno"
20	**Grommet**	CR	Gomma al cloroprene Solo "con freno"
21	**Corpo unità guida**	Lega d'alluminio	Anodizzato
22	**Unità di traslazione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
23	**Piastra di alimentazione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
24	**Stopper**	Acciaio al carbonio	Nichelato
25	**Regolatore corsa**	Lega d'alluminio	Anodizzato
26	**Anello magnetico**	—	
27	**Coperchio laterale**	Lega d'alluminio	Anodizzato
28	**Coperchio del rullo di punteria**	Lega d'alluminio	Anodizzato
29	**Cuscinetti incrociati**	—	
30	**Cuscinetti incrociati**	—	
31	**Ingranaggio eccentrico**	Acciaio inox	
32	**Squadretta ingranaggio**	Acciaio inox	
33	**Ingranaggio di regolazione**	Acciaio inox	
34	**Guida**	Acciaio duro	

Dimensioni **Taglia 25**

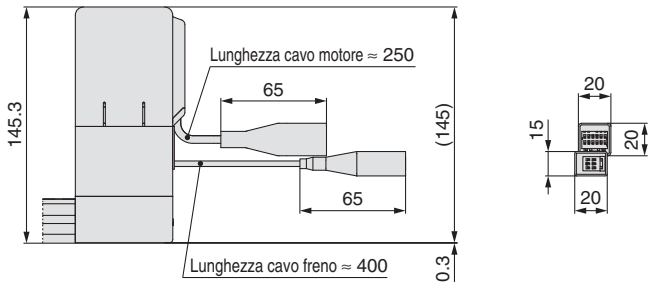
Montaggio superiore
LEMC25T-□-□□□□□



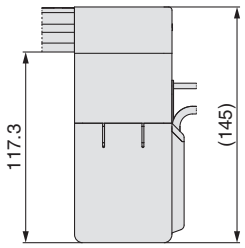


*1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
*2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

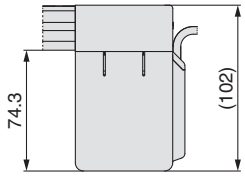
Montaggio superiore
Con freno
LEMC25T-□B-□□□□□



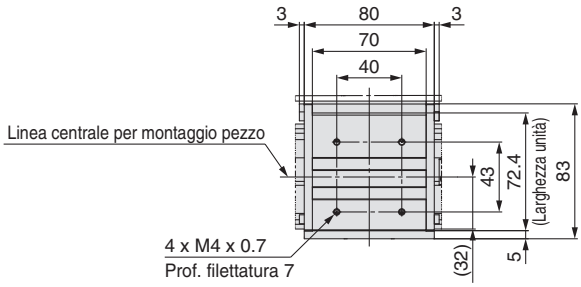
Montaggio inferiore
Con freno
LEMC25UT-□B-□□□□□



Montaggio inferiore
LEMC25UT-□-□□□□□

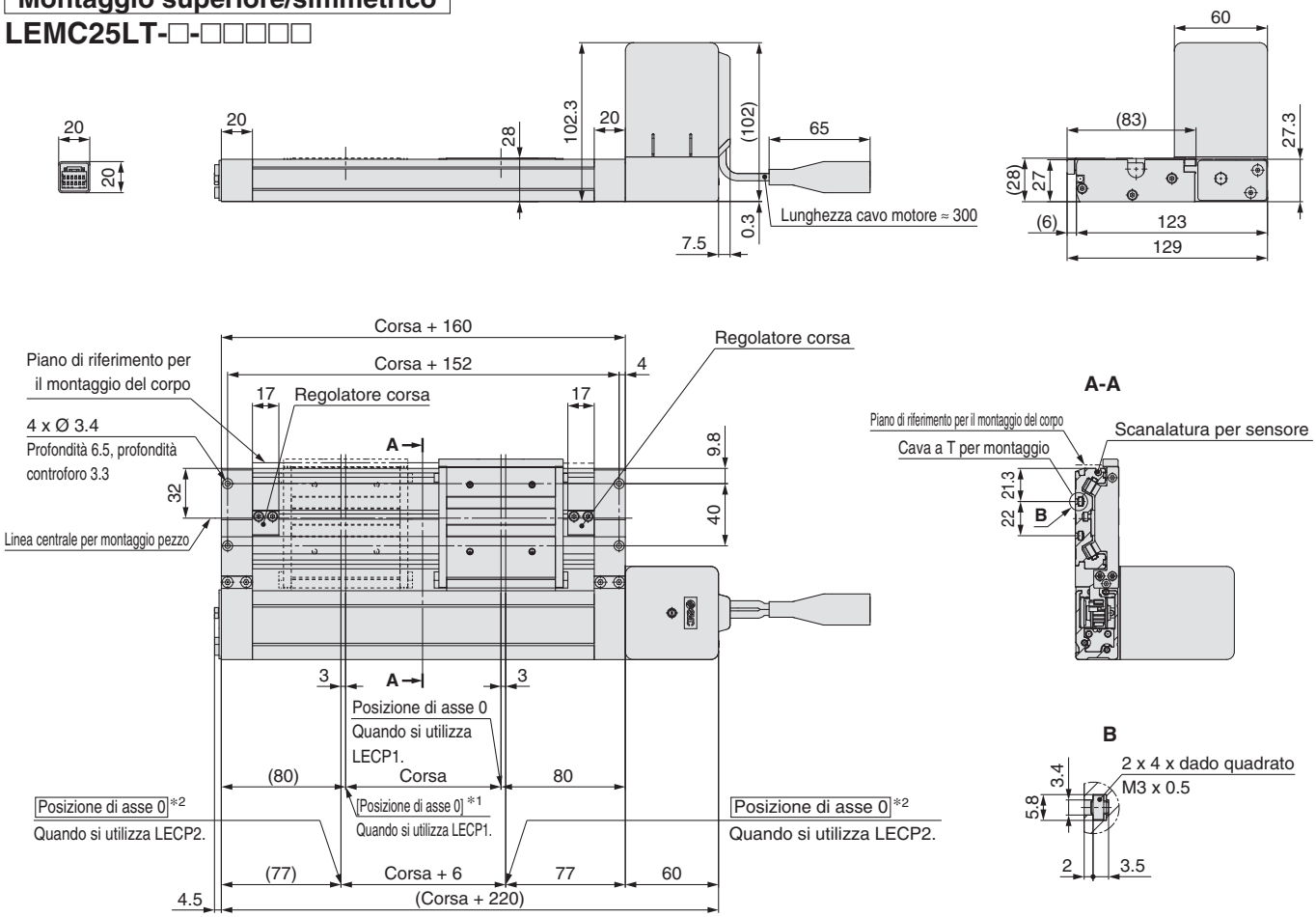


Dettagli unità di traslazione



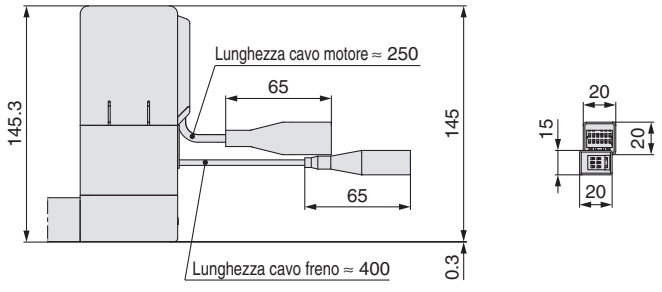
Dimensioni Taglia 25

Montaggio superiore/simmetrico
LEMC25LT-□-□□□□□

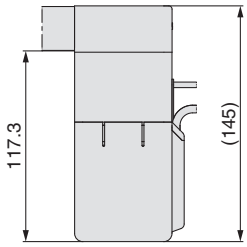


∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

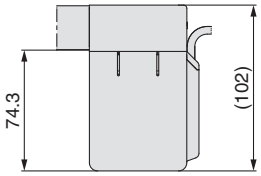
Montaggio superiore
Con freno
LEMC25LT-□B-□□□□□



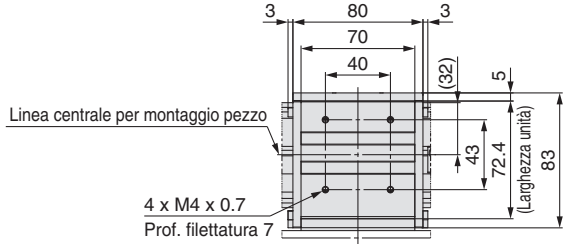
Montaggio inferiore
Con freno
LEMC25LUT-□B-□□□□□



Montaggio inferiore
LEMC25LUT-□-□□□□□



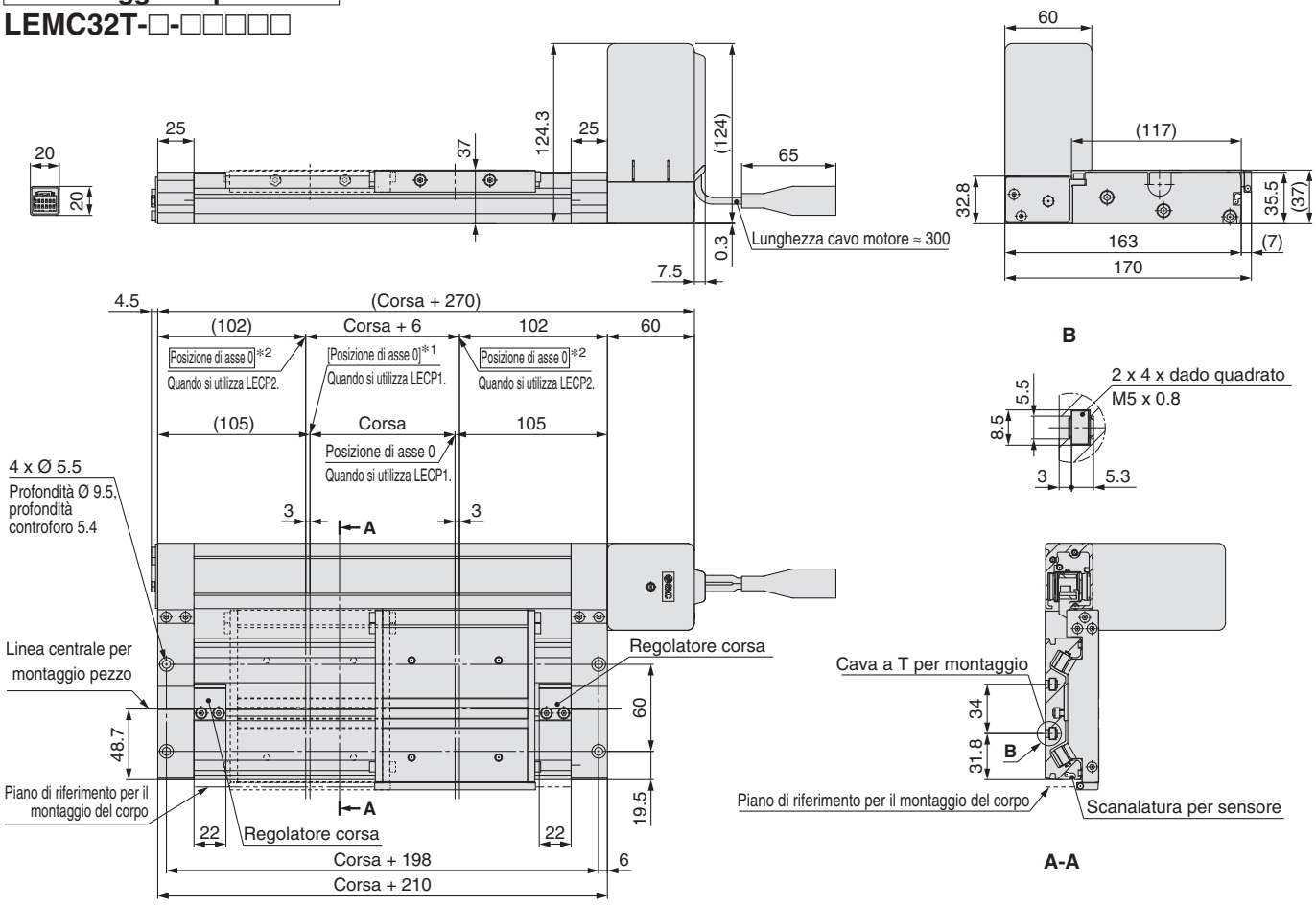
Dettagli unità di traslazione



Dimensioni Taglia 32

Montaggio superiore

LEMC32T-□-□□□□□

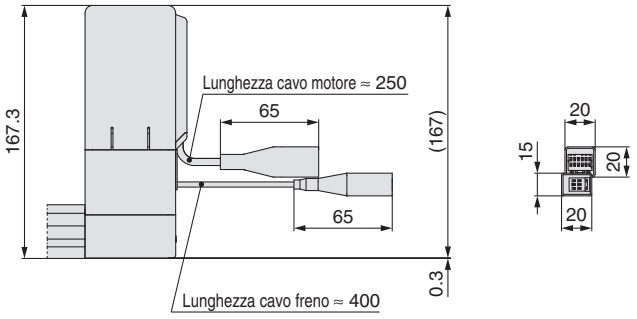


*1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
*2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è "Corsa + 6 mm".

Montaggio superiore

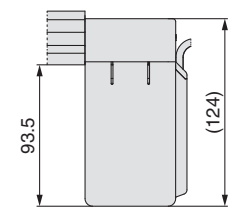
Con freno

LEMC32T-□B-□□□□□



Montaggio inferiore

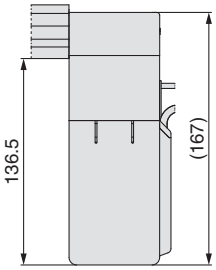
LEMC32UT-□-□□□□□



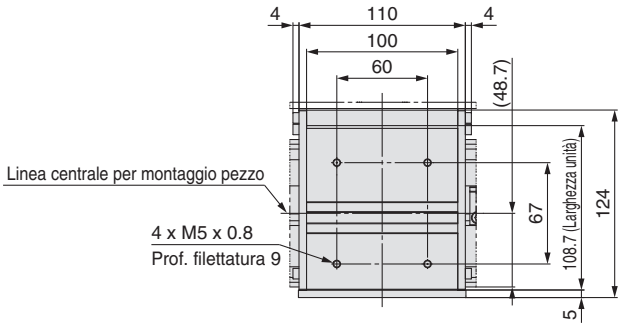
Montaggio inferiore

Con freno

LEMC32UT-□B-□□□□□



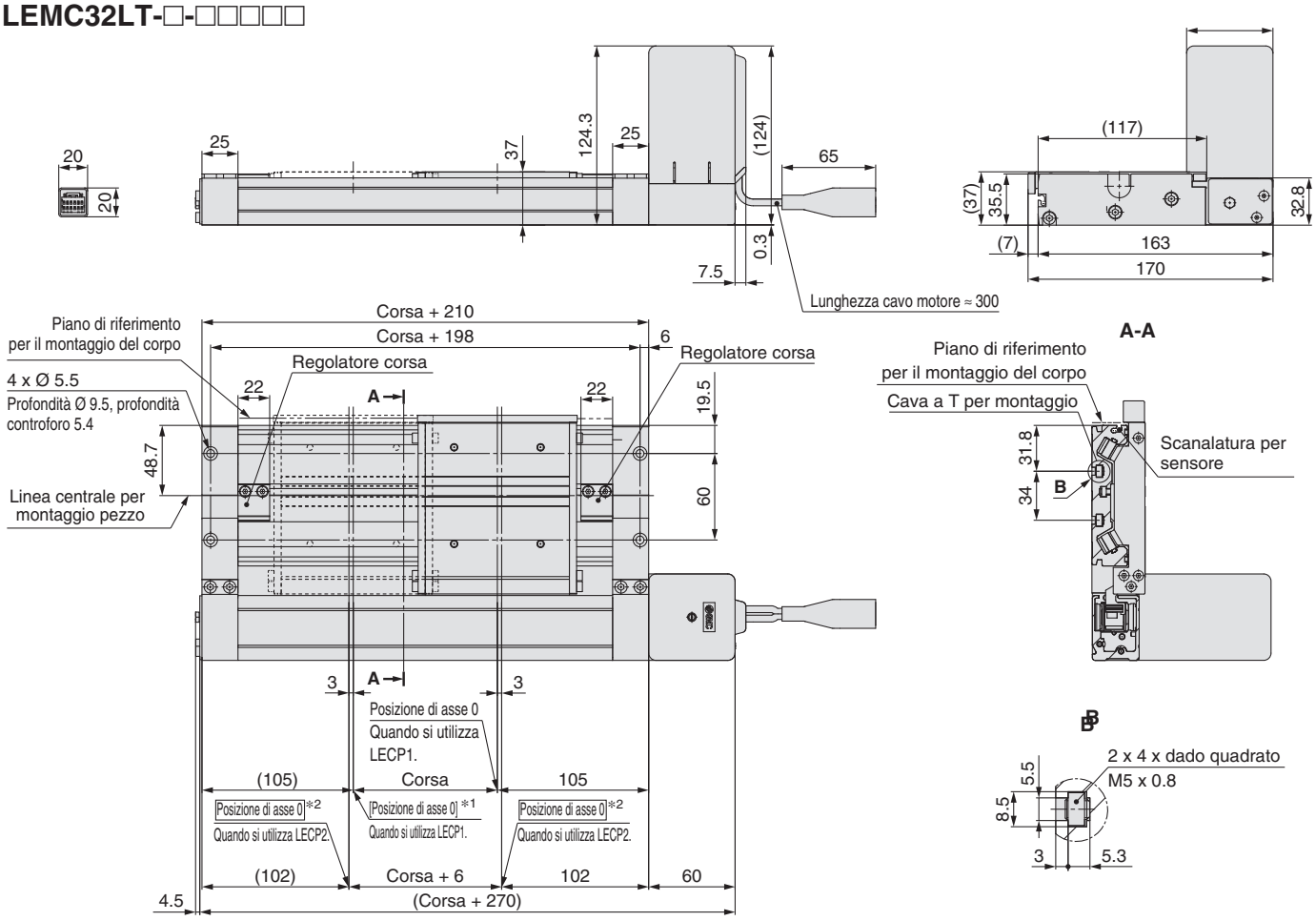
Dettagli unità di traslazione



Dimensioni Taglia 32

Montaggio superiore/simmetrico

LEMC32LT-□-□□□□□

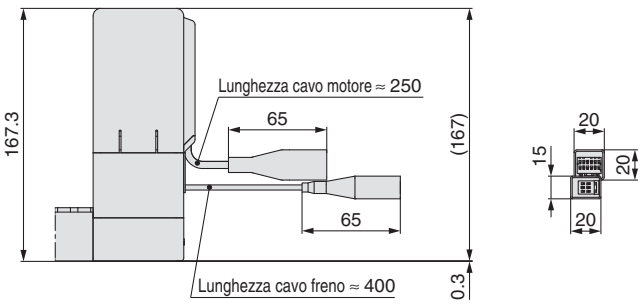


*1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
*2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è "Corsa + 6 mm".

Montaggio superiore

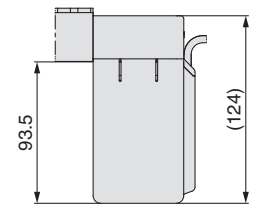
Con freno

LEMC32LT-□B-□□□□□



Montaggio inferiore

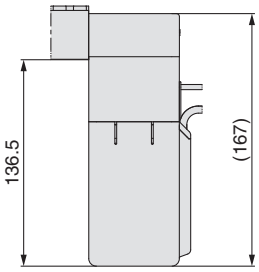
LEMC32LUT-□-□□□□□



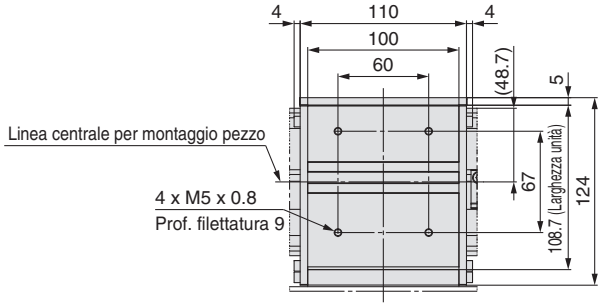
Montaggio inferiore

Con freno

LEMC32LUT-□B-□□□□□

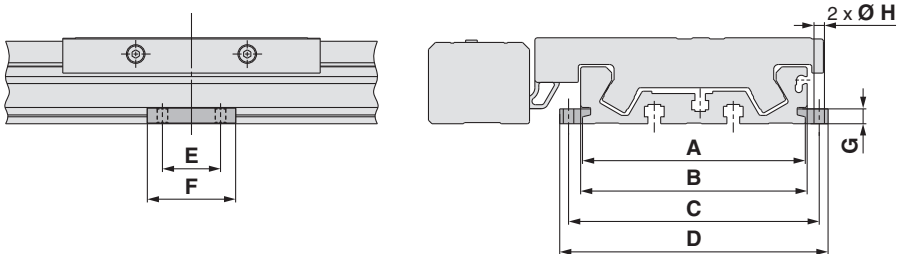


Dettagli unità di traslazione



Supporto laterale

Supporto laterale
MYC-S□A

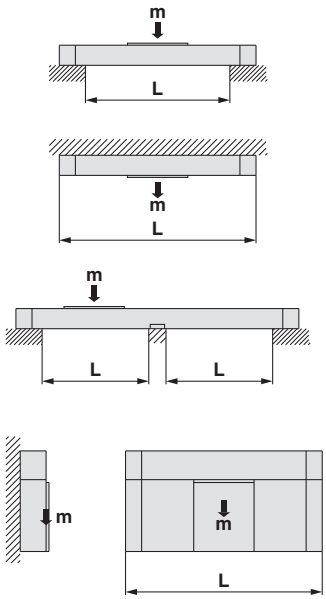


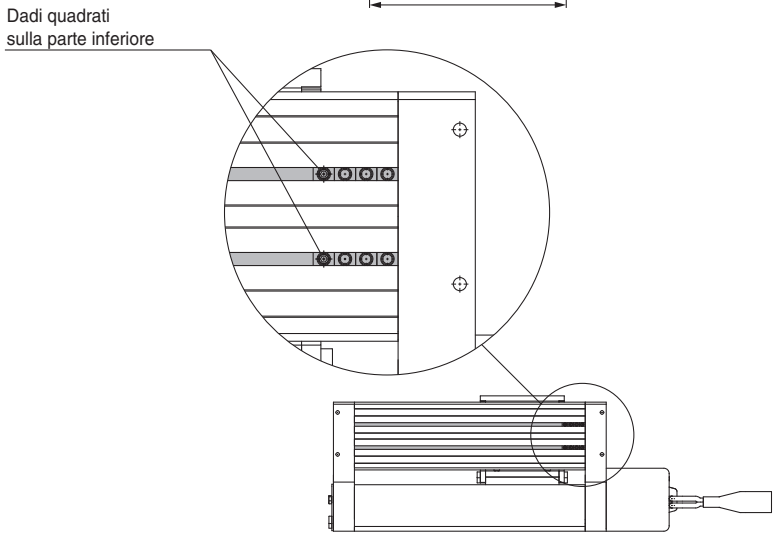
Modello	Attuatore applicabile	A	B	C	D	E	F	G	Ø H
MYC-S16A	**LEMC25**	60.6	64.6	70.6	77.2	15	26	4.9	3.4
MYC-S25A	**LEMC32**	95.9	97.5	107.9	115.5	25	38	6.4	4.5

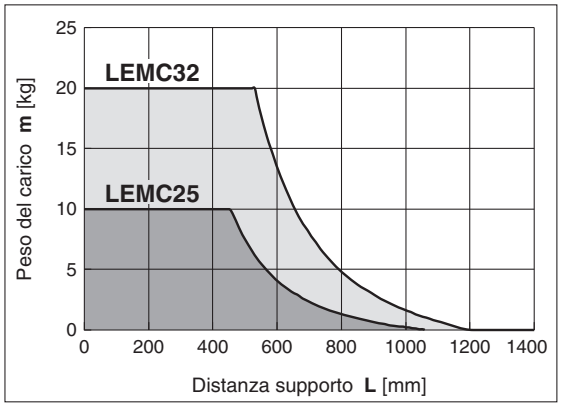
∗ Un set di supporti laterali è formato da un supporto sinistro e un supporto destro.

Distanza consigliata per supporti laterali

Se si usa un attuatore con corsa più lunga, fornire un supporto intermedio per evitare l'inclinazione del telaio o l'inclinazione causata da vibrazioni o urti esterni. La distanza (**L**) dei supporti intermedi non deve superare i valori riportati nel grafico qui sotto.







⚠ Precauzione

1. Se le superfici di montaggio dell'attuatore non vengono accuratamente misurate, l'utilizzo di un supporto laterale potrebbe causare un funzionamento inefficiente. Livellare la superficie di montaggio prima di montare l'attuatore. Per operazioni con corsa lunga e pezzi sporgenti, si consiglia di usare supporti intermedi anche se la distanza del supporto si trova entro i limiti ammissibili indicati nel grafico. Per il supporto intermedio, ordinare un supporto laterale a parte.
2. I supporti laterali non sono adatti per il montaggio dell'attuatore. Usare i supporti laterali solo per supporto.

Attuatore elettrico/Senza stelo a profilo ribassato
Guida lineare singola/Guida lineare doppia

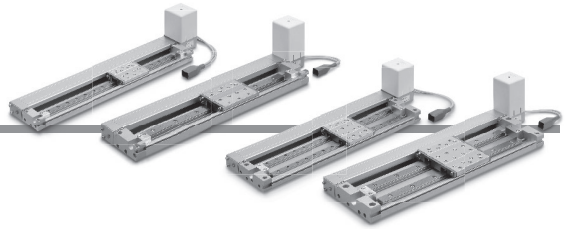
Serie LEMH/HT LEMH/LEMHT25, 32

RoHS

⚠Precauzione

Serie E-MY	E-MY□16 / E-MY□25	➡	Serie LEM	LEM□25 / LEM□32

Codici di ordinazione



Guida lineare singola	LEMH	25	□	T	-	300	□	-	S1		
Guida lineare doppia	LEMHT	25	□	T	-	300	□	-	S1		
		❶	❷	❸		❹	❺		❻		

Serie LEC□ 2N 1 □

Serie JXC□ CD17T

❼ ❽ ❾

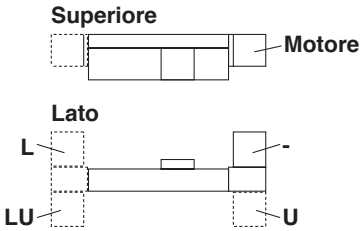
Per i dettagli sui controllori, consultare pagina 34.

❶ Taglia

25
32

❷ Posizione di montaggio del motore

—	Montaggio superiore
U	Montaggio inferiore
L	Montaggio superiore, simmetrico
LU	Montaggio inferiore, simmetrico



❸ Passo equivalente

T	48 mm

❹ Corsa*1 *2 [mm]

Corsa	Assente	
	Taglia	Corsa applicabile
50 a 1000	**25**	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, **700**, **800**, **900**, **1000**
50 a 1500	**32**	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350, 400, 450, 500, 550, 600, **700**, **800**, **900**, **1000**, **1100**, **1200**, **1300**, **1400**, **1500**

❺ Opzione motore

—	Senza opzione
B	Con bloccaggio

❻ Tipo/lunghezza cavo attuatore*4

Cavo standard [m]

—	Assente
S1	1.5
S3	3
S5	5

Cavo robotico [m]

R1	1.5	RA	10*3
R3	3	RB	15*3
R5	5	RC	20*3
R8	8*3		

L'unità di regolazione corsa è integrata nel prodotto.

Per i sensori, vedere da pagina 48 a pagina 50.

Serie LEC□ (Per maggiori dettagli, vedere pagina 35).

2N 1 □
⑦ ⑧ ⑨



⑦ Tipo di controllore

—	Senza controllore	
2N	**LECP2**∗5 (Tipo a programmazione semplificata (Con autoapprendimento corsa))	NPN
2P		PNP
1N	**LECP1** (Tipo a programmazione semplificata)	NPN
1P		PNP

⑧ Lunghezza cavo I/O∗6

—	Senza cavo
1	1.5 m
3	3 m
5	5 m

⑨ Montaggio del controllore

—	Montaggio con viti
D	Guida DIN∗7

Serie JXC□ (Per maggiori dettagli, vedere pagina 35).



⑦ Controllore

—	Senza controllore
C□1□□	Con controllore

C D 1 7 T

Interfaccia (Protocollo di comunicazione/Ingresso/Uscita)

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

Per asse singolo

Montaggio

7	Montaggio con viti
8∗7	Guida DIN

Cavo I/O connettore maschio di comunicazione∗8

Simbolo	Tipo	Interfaccia applicabile
—	Senza accessorio	—
S	Connettore maschio di comunicazione dritto	DeviceNet™ CC-Link Ver 1.10
T	Connettore maschio di comunicazione con derivazione a T	
1	Cavo I/O (1.5 m)	Ingressi digitali (NPN) Ingressi digitali (PNP)
3	Cavo I/O (3 m)	
5	Cavo I/O (5 m)	

∗1 Consultare SMC per tutte le corse non standard e non disponibili come speciali che saranno prodotte come ordini speciali.
∗2 LE corse in grassetto si realizzano su richiesta.
∗3 Si realizza su richiesta (solo cavo robotico)
∗4 Il cavo standard deve essere usato solo su parti fisse.
Per l'uso su parti mobili, selezionare il cavo robotico.
∗5 Selezionare il modello LECP2 quando si imposta il campo della corsa utilizzando l'unità di regolazione della corsa o uno stopper esterno.
∗6 Quando si seleziona "Senza controllore" per i tipi di controllore, non è possibile selezionare la lunghezza del cavo I/O.
∗8 La guida DIN non è compresa. Deve essere ordinata separatamente.
∗9 Selezionare "—" in caso non venga utilizzato DeviceNet™, CC-Link o gli ingressi digitali.
Selezionare "—," "S," o "T" per DeviceNet™ o CC-Link.
Selezionare "—," "1," "3," o "5" per gli ingressi digitali.

⚠Precauzione

[Prodotti a norma CE]

① La conformità EMC è stata provata combinando l'attuatore elettrico della serie LEM e il controllore della serie LEC/JXC.
La normativa EMC dipende dalla configurazione del pannello di controllo del cliente e dalla relazione con altre apparecchiature elettriche e altri cablaggi. Per questo, non è possibile certificare la conformità EMC dei componenti di SMC incorporati nelle apparecchiature del cliente nelle condizioni operative effettive. Di conseguenza, è necessario che il cliente verifichi la conformità con la direttiva EMC del complesso di macchinari e attrezzature.

[Prodotti a norma UL (per la serie LEC)]

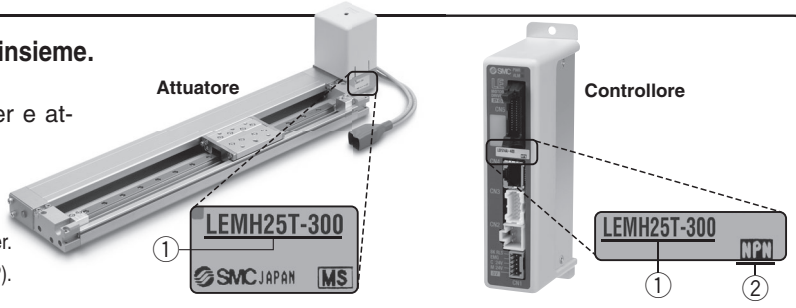
Quando è richiesta la conformità a UL, l'attuatore elettrico e il controllore/driver devono essere usati con un'alimentazione classe 2 UL1310.

L'attuatore e il controllore/driver sono venduti insieme.
(È possibile ordinarli anche separatamente).

Verificare che la combinazione di controllore/driver e attuatore sia corretta.

<Verificare quanto se prima dell'uso>

① Controllare l'etichetta dell'attuatore per il codice del modello. Questo numero deve corrispondere a quello del controllore/driver.
② Controllare che la configurazione di I/O digitali coincida (NPN o PNP).

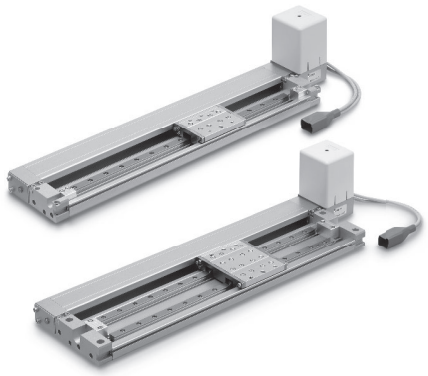


∗ Consultare il manuale operativo per l'uso dei prodotti. Scaricabile dal nostro sito web: https://www.smc.eu

Controllori compatibili

Tipo	Tipo a ingresso diretto EtherCAT®	Tipo a ingresso diretto EtherNet/IP™	Tipo a ingresso diretto PROFINET	Tipo a ingresso diretto DeviceNet™	Tipo a ingresso diretto IO-Link	Tipo a ingresso diretto CC-Link
						
Serie	**JXCE1**	**JXC91**	**JXCP1**	**JXCD1**	**JXCL1**	**JXCM1**
Caratteristiche	EtherCAT® Ingresso diretto	EtherNet/IP™ Ingresso diretto	PROFINET Ingresso diretto	DeviceNet™ Ingresso diretto	IO-Link Ingresso diretto	CC-Link Ingresso diretto
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)					
Numero massimo di punti di posizionamento	64 punti					
Tensione di alimentazione	24 VDC					

Tipo	Tipo a programmazione semplificata (Con autoapprendimento corsa)	Tipo a programmazione semplificata	Tipo a ingresso punti di posizionamento
			
Serie	**LECP2**	**LECP1**	**JXC51 JXC61**
Caratteristiche	Funzionamento end-to-end simile a quello di un cilindro pneumatico utilizzando l'autoapprendimento della corsa	Possibilità di configurare il funzionamento (dati di posizionamento) senza l'utilizzo di un PC o di un terminale portatile	I/O digitali
Motore compatibile	Motore passo-passo (Servo/24 VDC)		
Numero massimo di punti di posizionamento	14 punti (2 punti fine corsa + 12 punti intermedi)	14 punti	64 punti
Tensione di alimentazione	24 VDC		



Velocità/Accelerazione (Valori di impostazione per LECP1/2)

Tabella 1 Selettore e velocità*1

N. selettore	Velocità [mm/s]
0	48
1	75
2	100
3	150
4	200
5	300
6	400
7	500
8	600
9	800
10	1000
11	1200
12	1400
13	1600
14	1800
15	2000

Tabella 2 Selettore e accelerazione*1

N. selettore	Accelerazione [mm/s²]
0	250
1	500
2	1000
3	1500
4	2000
5	2500
6	3000
7	4000
8	5000
9	6000
10	7500
11	10000
12	12500
13	15000
14	17500
15	20000

*1 L'impostazione predefinita di fabbrica per il Selettore è la n. 0.

Specifiche

Motore passo-passo (Servo/24 VDC)

Modello			LEMH25/LEMHT25	LEMH32/LEMHT32
Corsa [mm]*1			50, 100, 150, 200, 250 300, 350, 400, 450 500, 550, 600, (700) (800), (900), (1000)	50, 100, 150, 200, 250, 300, 350 400, 450, 500, 550, 600, (700) (800), (900), (1000), (1100) (1200), (1300), (1400), (1500)
Specifiche attuatore	**Carico [kg]*2**	Orizzontale	10	20
	Velocità [mm/s]*2		48 a 2000 (Consultare Tabella 1 per i valori di impostazione quando si seleziona LECP1 o 2).	
	Max. accelerazione/decelerazione [mm/s²]*9		20000 (dipende dal carico). (Consultare Tabella 2 per i valori di impostazione quando si seleziona LECP1 o 2).	
	Ripetibilità di posizionamento [mm]		±0.08	
	Movimento perduto per lasco [mm]*10		0.1 max.	
	Passo [mm]		48	
	Tipo di attuazione		Cinghia	
	Tipo di guida		Guida lineare	
	Campo temperatura d'esercizio [°C]		5 a 40	
	Campo umidità ambientale d'esercizio [%UR]		90 max. (senza condensazione)	
	Forza esterna ammissibile [N]*8		10	20
Specifiche elettriche	**Taglia motore**		□56.4	
	Tipo di motore		Motore passo-passo (Servo/24 VDC)	
	Encoder		Fase A/B incrementale (800 impulsi/giro)	
	Tensione nominale [V]		24 VDC ±10 %	
	Assorbimento [W]*3		50	52
	Assorbimento in standby durante il funzionamento [W]*4		44	44
	Max. assorbimento istantaneo [W]*5		123	127
Specifiche unità freno	**Tipo*6**		Freno attivo senza alimentazione	
	Forza di presa [N]		36	
	Assorbimento [W]*7		5	
	Tensione nominale [V]		24 VDC ±10 %	

*1 Consultare SMC in quanto tutte le corse che non sono standard né esecuzioni speciali sono realizzate come specials.
*2 La velocità varia in base al carico.
Consultare "Grafico velocità-carico (guida)" a pagina 7.
Il carico varia a seconda delle condizioni di montaggio. Controllare "Momento dinamico ammissibile" a pagina 10 e 11.
Inoltre, se la lunghezza del cavo supera i 5 m, allora diminuirà fino al 10 % per ogni 5 m.
*3 L'assorbimento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore è in funzione.
*4 L'assorbimento in standby in funzionamento (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore si arresta nella posizione impostata durante il funzionamento.
*5 L'assorbimento istantaneo massimo (compreso il controllore) si riferisce solo a quando l'attuatore è in funzione. Questo valore può essere utilizzato per la selezione dell'alimentazione.
*6 Solo con freno
*7 Per un attuatore con freno, aggiungere l'assorbimento per il freno.
*8 Il valore di resistenza del dispositivo collegato dovrebbe essere entro il valore di resistenza esterna ammissibile.
*9 L'accelerazione e la decelerazione massima sono limitate dal carico e dalla corsa. Consultare "Grafico carico-accelerazione/decelerazione (guida)" a pagina 9.
*10 Una valore di riferimento per correggere un errore nel moto alternato

Peso

Guida lineare singola

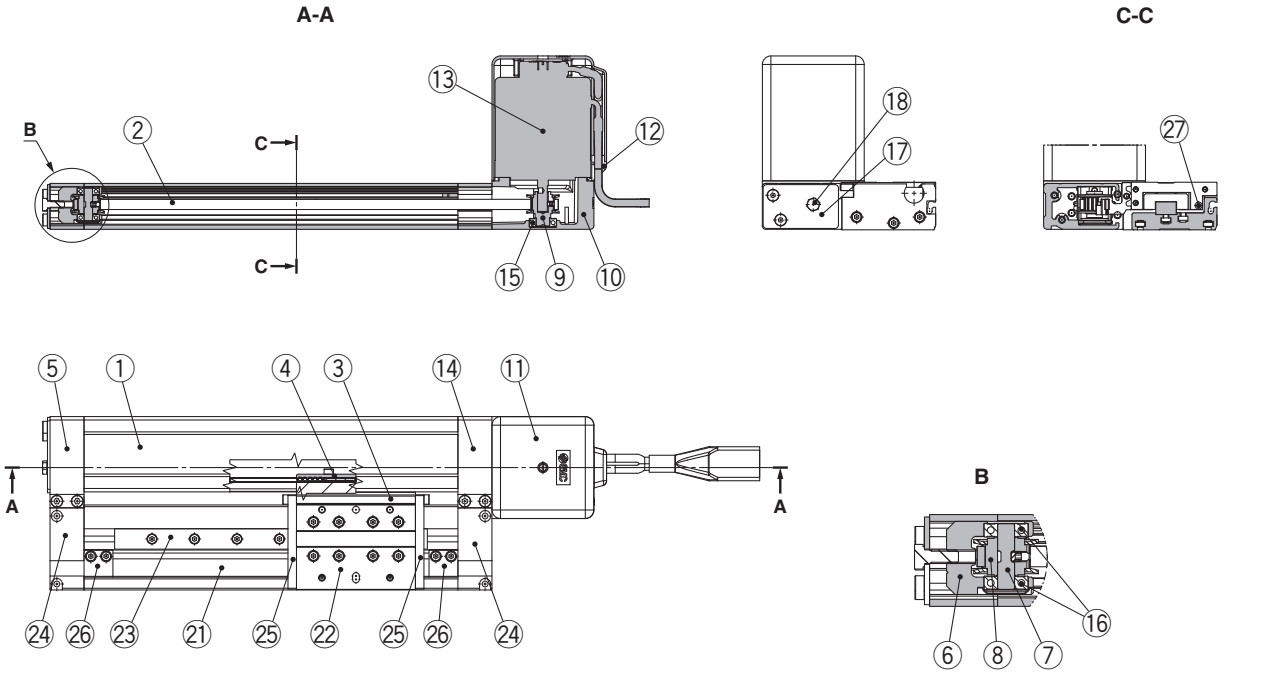
Corsa		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	(700)	(800)	(900)	(1000)	(1100)	(1200)	(1300)	(1400)	(1500)
Prodotto peso [kg]	**LEMH25**	1.91	2.05	2.18	2.32	2.46	2.59	2.73	2.87	3.00	3.14	3.28	3.42	3.69	3.96	4.24	4.51	—	—	—	—	—
	LEMH32	3.47	3.70	3.93	4.17	4.40	4.63	4.87	5.10	5.33	5.57	5.80	6.03	6.50	6.97	7.44	7.90	8.37	8.84	9.30	9.77	10.24
Peso aggiuntivo con freno [kg]		0.60																				

Guida lineare doppia

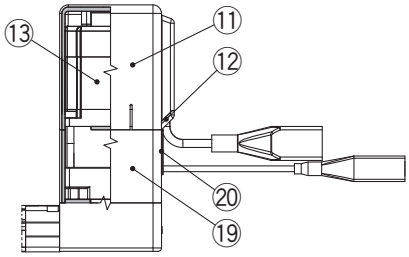
Corsa		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	(700)	(800)	(900)	(1000)	(1100)	(1200)	(1300)	(1400)	(1500)
Prodotto peso [kg]	**LEMHT25**	2.40	2.61	2.82	3.03	3.24	3.45	3.66	3.87	4.08	4.29	4.50	4.71	5.13	5.55	5.97	6.38	—	—	—	—	—
	LEMHT32	4.82	5.20	5.58	5.97	6.35	6.73	7.12	7.50	7.88	8.27	8.65	9.04	9.80	10.57	11.34	12.10	12.87	13.64	14.41	15.17	15.94
Peso aggiuntivo con freno [kg]		0.60																				

Costruzione

LEMH



Opzione motore: Con freno



Componenti

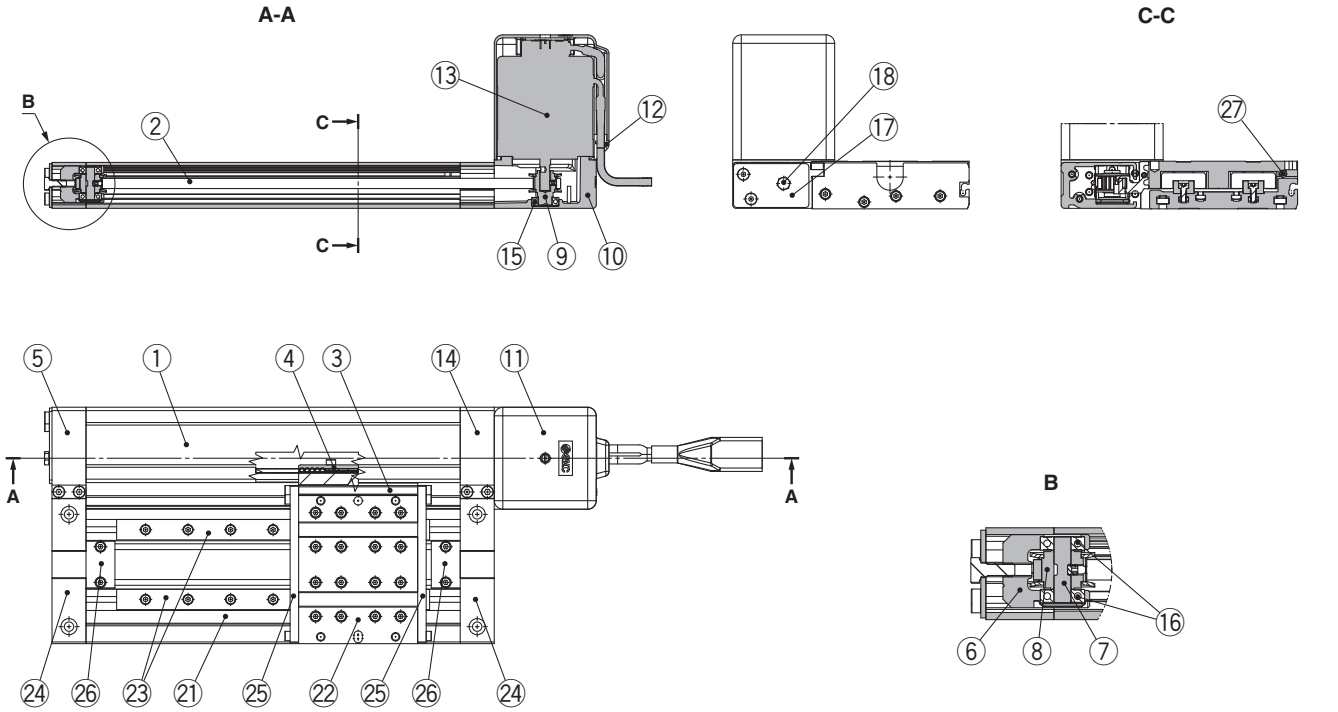
Nº	Descrizione	Materiale	Nota
1	**Corpo**	Lega d'alluminio	Anodizzato
2	**Cinghia**	—	
3	**Squadretta a L**	Lega d'alluminio	Anodizzato
4	**Stopper cinghia**	Lega d'alluminio	
5	**Modulo terminale**	Lega d'alluminio	Anodizzato
6	**Supporto puleggia**	Lega d'alluminio	
7	**Puleggia**	Acciaio inox	Trattamento ad alta temp. + trattamento speciale
8	**Puleggia**	Lega d'alluminio	Anodizzato
9	**Puleggia motore**	Lega d'alluminio	Anodizzato
10	**Montaggio motore**	Alluminio pressofuso	Verniciatura
11	**Protezione motore**	Resina sintetica	
12	**Grommet**	Resina sintetica	
13	**Motore**	—	
14	**Modulo terminale motore**	Lega d'alluminio	Anodizzato
15	**Guida**	—	

Componenti

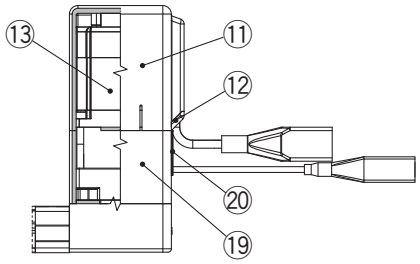
Nº	Descrizione	Materiale	Nota
16	**Guida**	—	
17	**Piastra di tensione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
18	**Vite esagonale**	Acciaio al carbonio	Cromato
19	**Protezione motore per freno**	Lega d'alluminio	Anodizzato Solo "con freno"
20	**Grommet**	CR	Gomma al cloroprene Solo "con freno"
21	**Corpo unità guida**	Lega d'alluminio	Anodizzato
22	**Unità di traslazione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
23	**Guida**	—	
24	**Piastra di alimentazione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
25	**Stopper**	Acciaio al carbonio	Nichelato
26	**Regolatore corsa**	Lega d'alluminio	Anodizzato
27	**Anello magnetico**	—	

Costruzione

LEMHT



Opzione motore: Con freno



Componenti

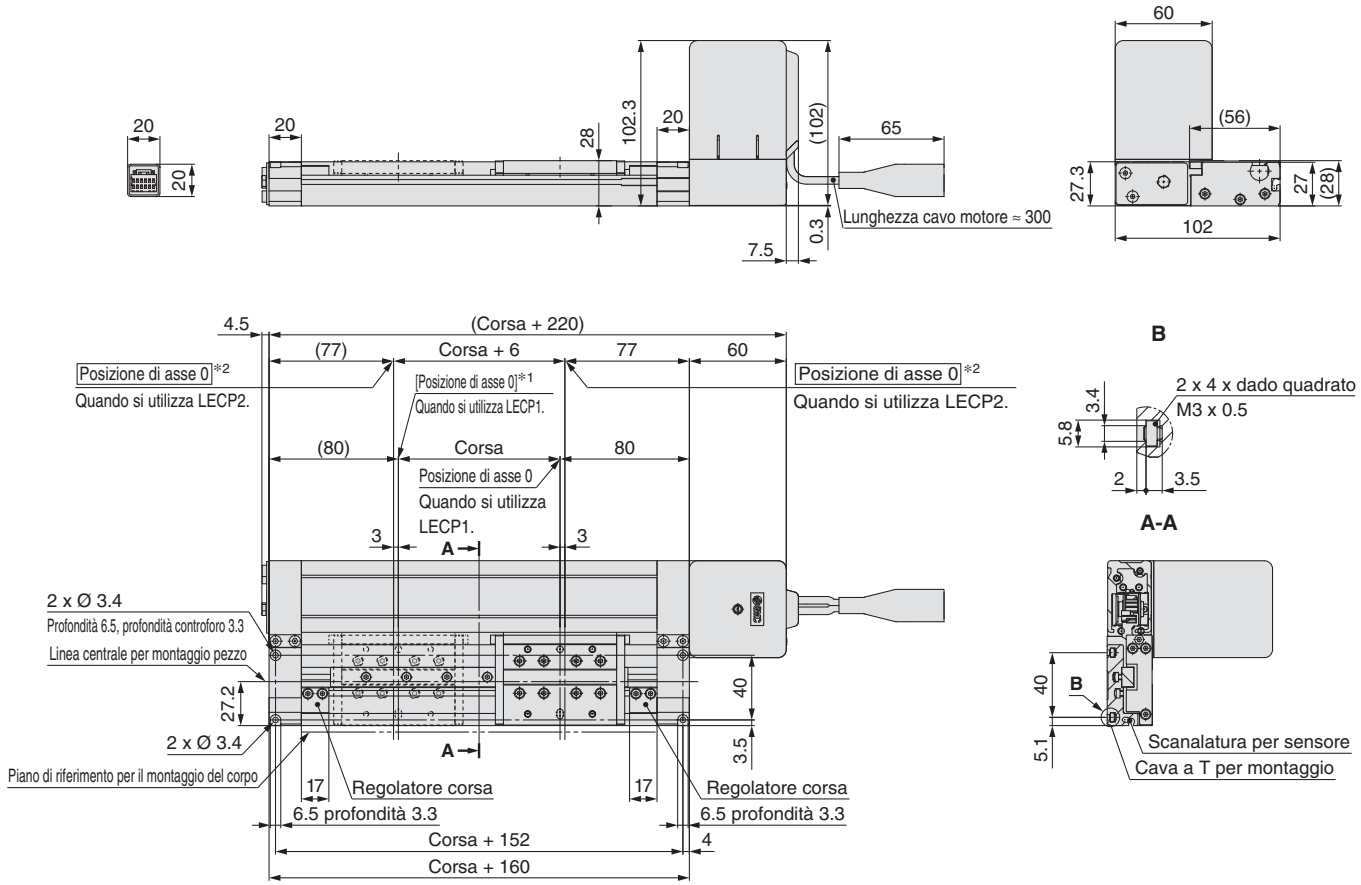
Nº	Descrizione	Materiale	Nota
1	**Corpo**	Lega d'alluminio	Anodizzato
2	**Cinghia**	—	
3	**Squadretta a L**	Lega d'alluminio	Anodizzato
4	**Stopper cinghia**	Lega d'alluminio	
5	**Modulo terminale**	Lega d'alluminio	Anodizzato
6	**Supporto puleggia**	Lega d'alluminio	
7	**Puleggia**	Acciaio inox	Trattamento ad alta temp. + trattamento speciale
8	**Puleggia**	Lega d'alluminio	Anodizzato
9	**Puleggia motore**	Lega d'alluminio	Anodizzato
10	**Montaggio motore**	Alluminio pressofuso	Verniciatura
11	**Protezione motore**	Resina sintetica	
12	**Grommet**	Resina sintetica	
13	**Motore**	—	
14	**Modulo terminale motore**	Lega d'alluminio	Anodizzato
15	**Guida**	—	

Componenti

Nº	Descrizione	Materiale	Nota
16	**Guida**	—	
17	**Piastra di tensione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
18	**Vite esagonale**	Acciaio al carbonio	Cromato
19	**Protezione motore per freno**	Lega d'alluminio	Anodizzato Solo "con freno"
20	**Grommet**	CR	Gomma al cloroprene Solo "con freno"
21	**Corpo unità guida**	Lega d'alluminio	Anodizzato
22	**Unità di traslazione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
23	**Guida**	—	
24	**Piastra di alimentazione**	Lega d'alluminio	Anodizzato
25	**Stopper**	Acciaio al carbonio	Nichelato
26	**Regolatore corsa**	Lega d'alluminio	Anodizzato
27	**Anello magnetico**	—	

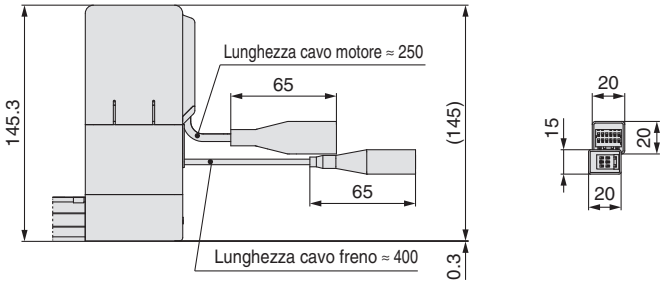
Dimensioni: Guida lineare singola **Taglia 25**

Montaggio superiore
LEMH25T-□-□□□□□

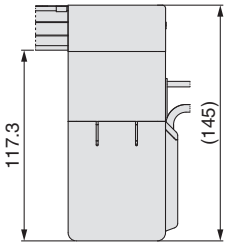


*1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
*2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

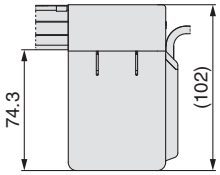
Montaggio superiore
Con freno
LEMH25T-□B-□□□□□



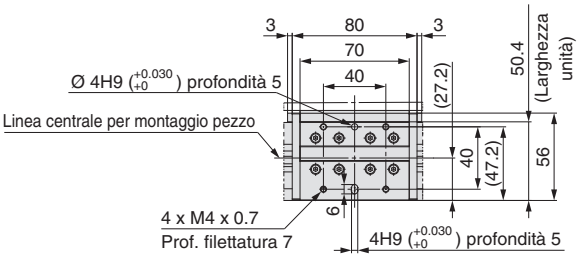
Montaggio inferiore
Con freno
LEMH25UT-□B-□□□□□



Montaggio inferiore
LEMH25UT-□-□□□□□

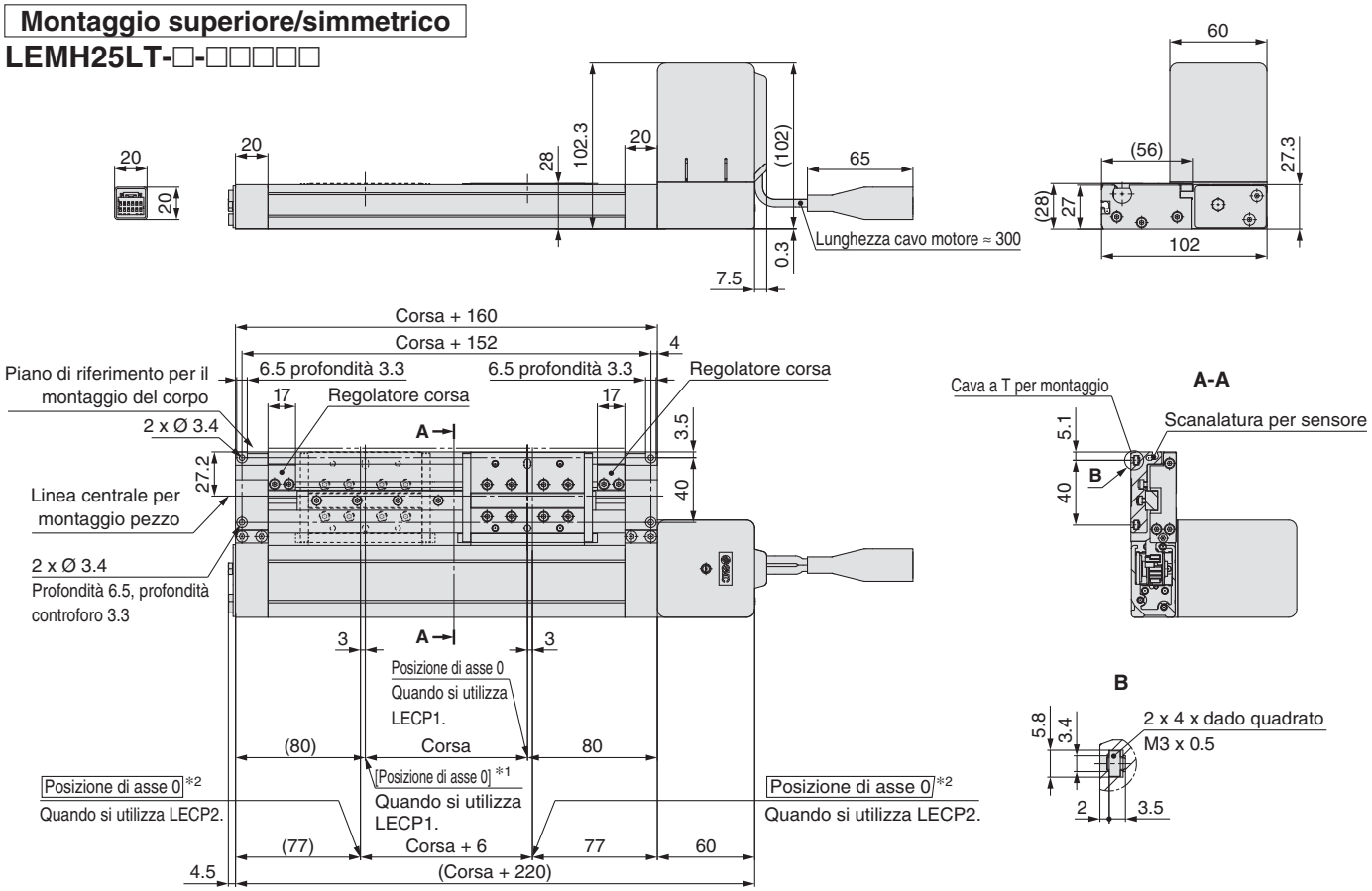


Dettagli unità di traslazione



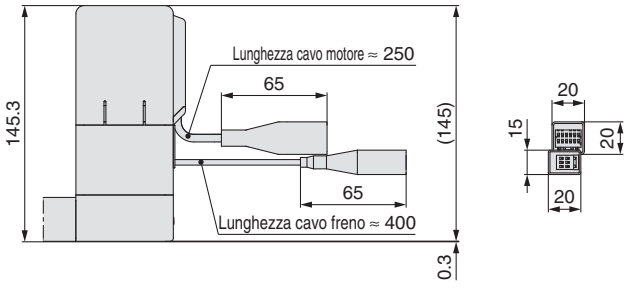
Dimensioni: Guida lineare singola Taglia 25

Montaggio superiore/simmetrico
LEMH25LT-□-□□□□□

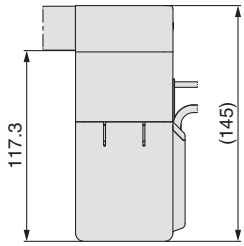


∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

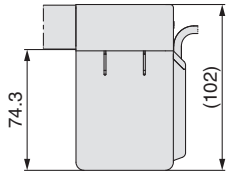
Montaggio superiore
Con freno
LEMH25LT-□B-□□□□□



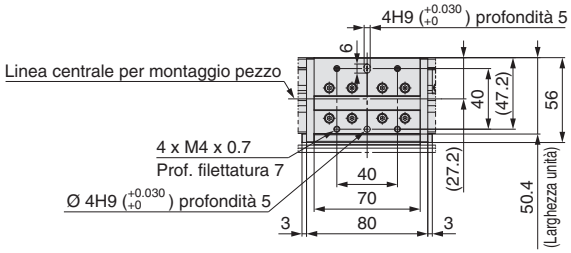
Montaggio inferiore
Con freno
LEMH25LUT-□B-□□□□□



Montaggio inferiore
LEMH25LUT-□-□□□□□

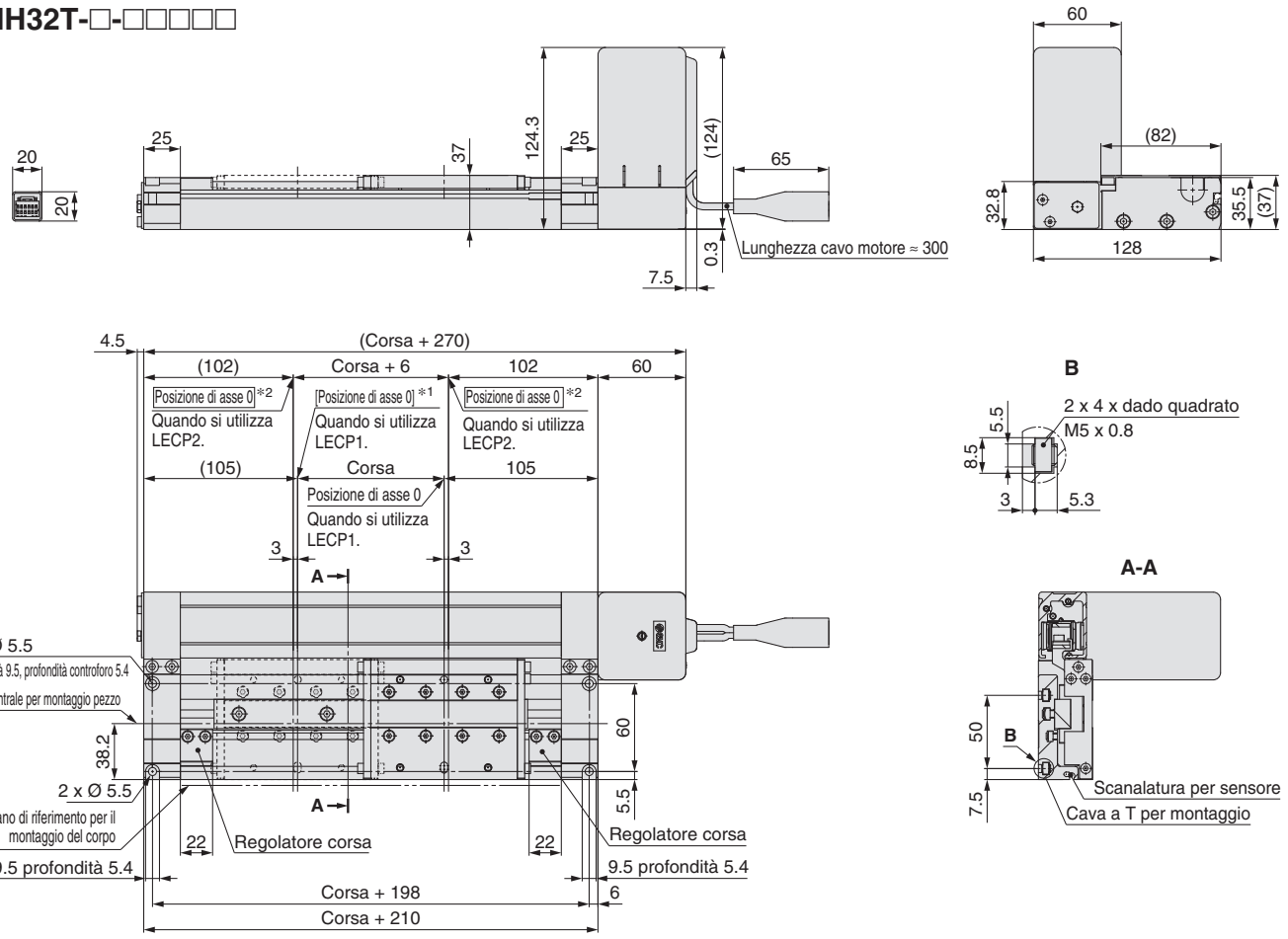


Dettagli unità di traslazione



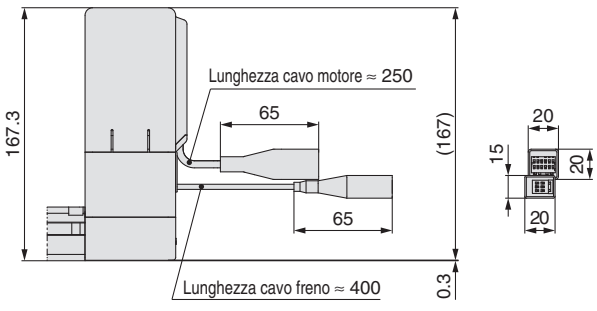
Dimensioni: Guida lineare singola **Taglia 32**

Montaggio superiore
LEMH32T-□-□□□□□

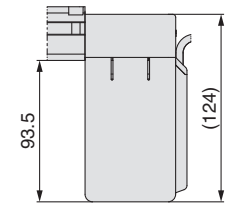


∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

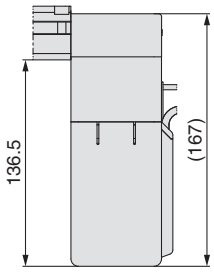
Montaggio superiore
Con freno
LEMH32T-□B-□□□□□



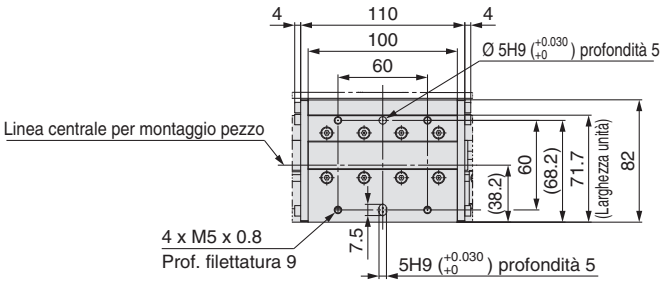
Montaggio inferiore
LEMH32UT-□-□□□□□



Montaggio inferiore
Con freno
LEMH32UT-□B-□□□□□



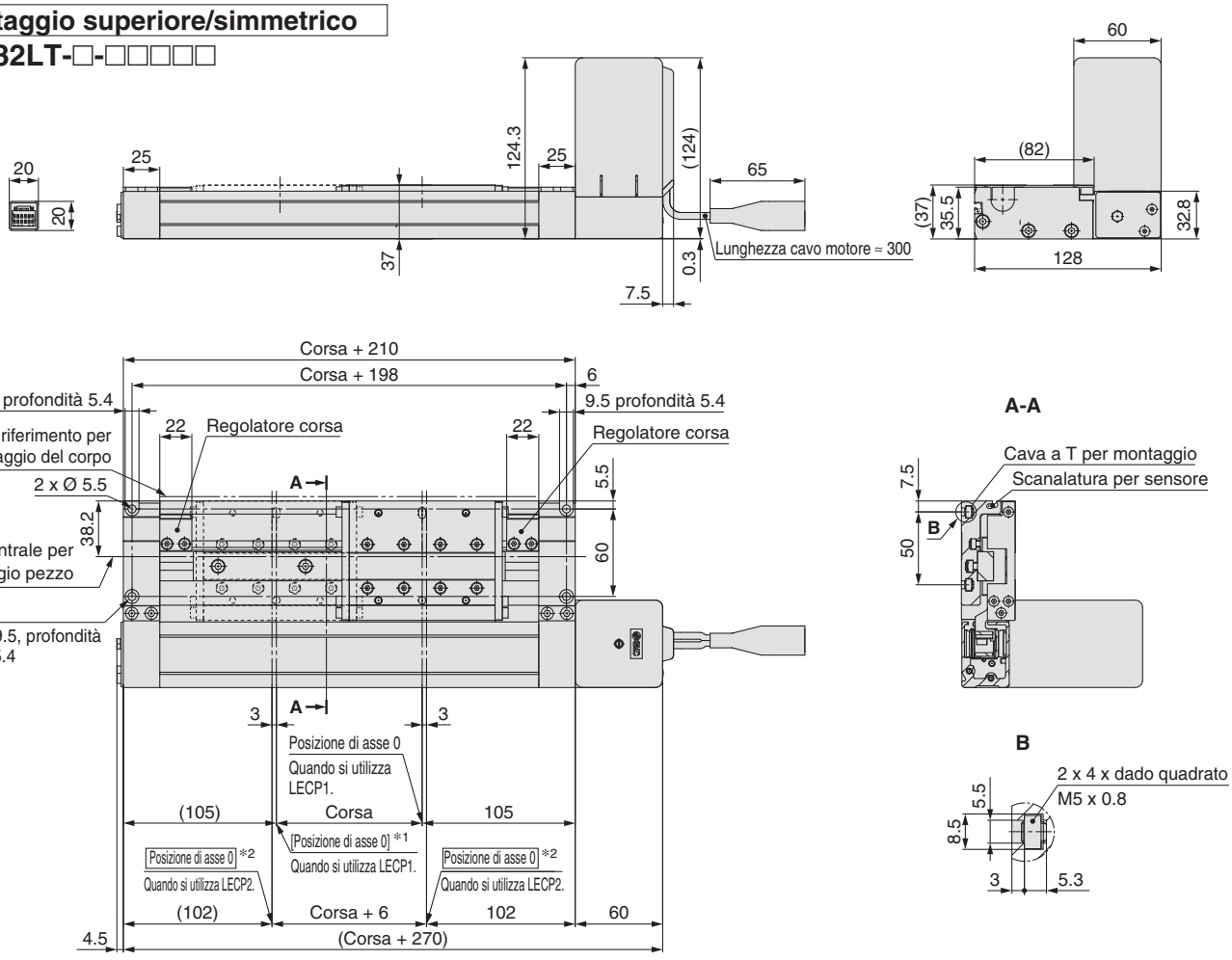
Dettagli unità di traslazione



Dimensioni: Guida lineare singola Taglia 32

Montaggio superiore/simmetrico

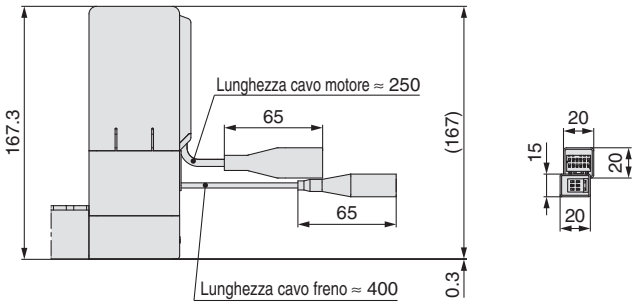
LEMH32LT-□-□□□□□



∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

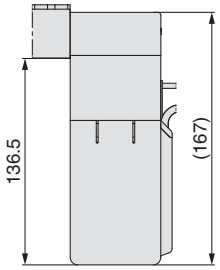
Montaggio superiore

Con freno
LEMH32LT-□B-□□□□□



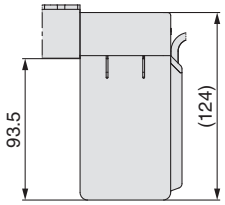
Montaggio inferiore

Con freno
LEMH32LUT-□B-□□□□□

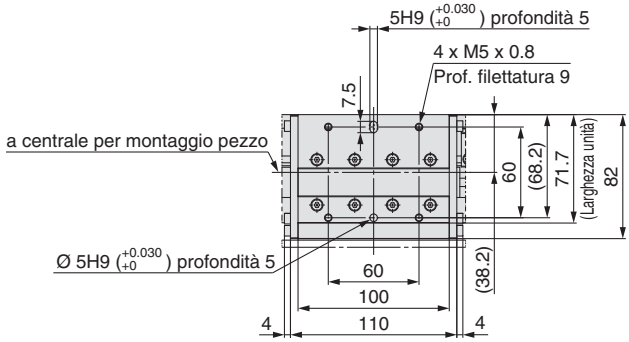


Montaggio inferiore

LEMH32LUT-□-□□□□□

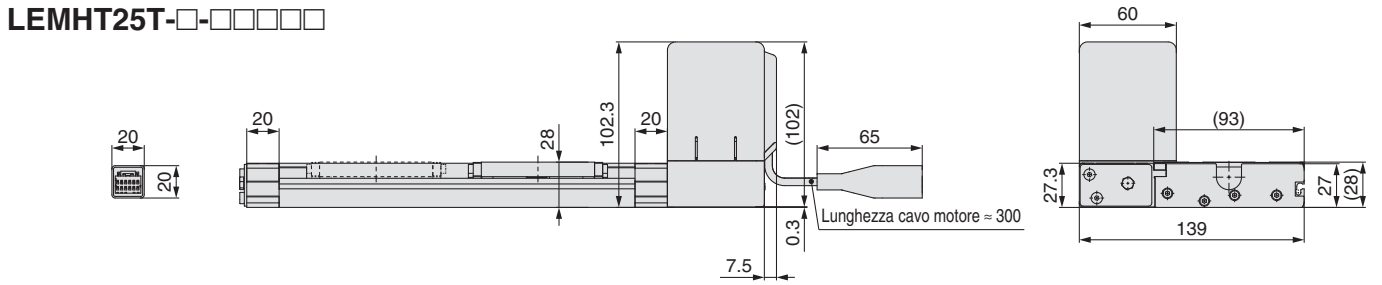


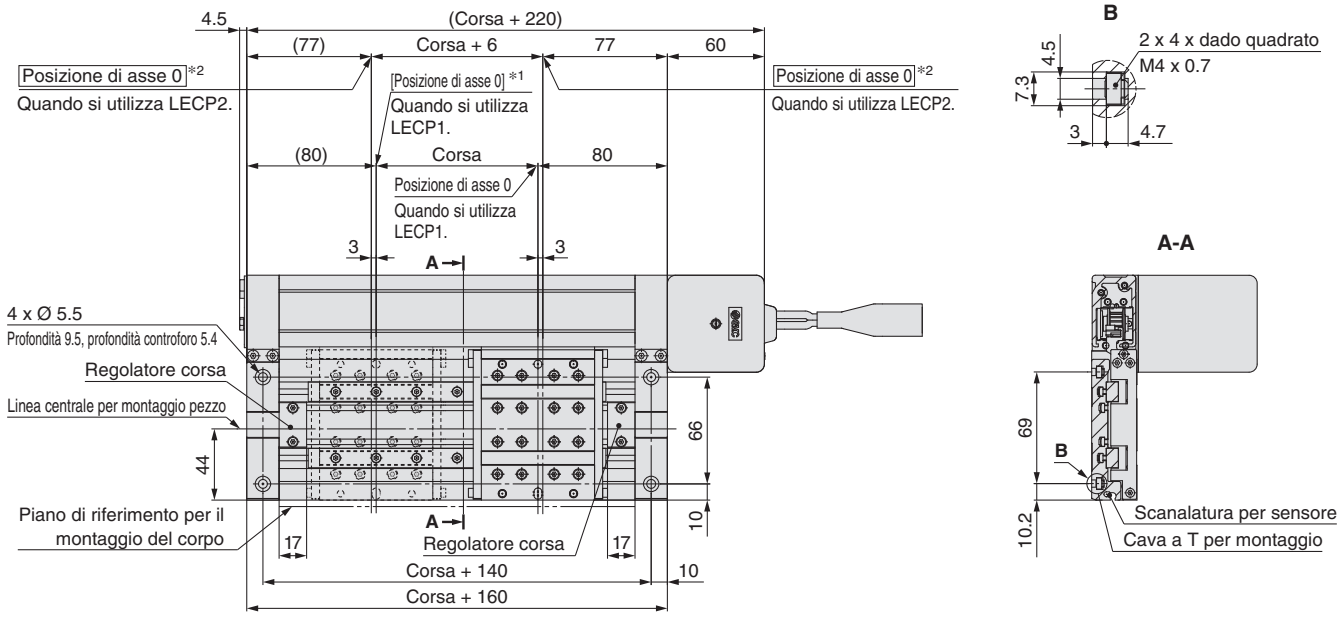
Dettagli unità di traslazione



Dimensioni: Guida lineare doppia **Taglia 25**

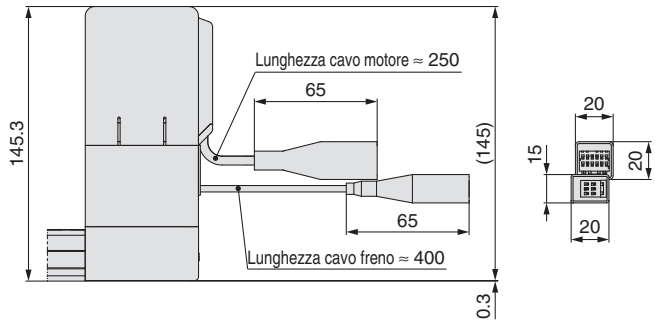
Montaggio superiore
LEMHT25T-□-□□□□□



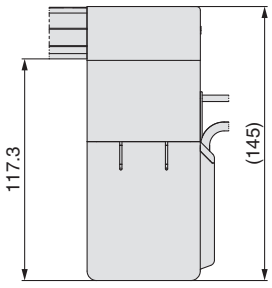


∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

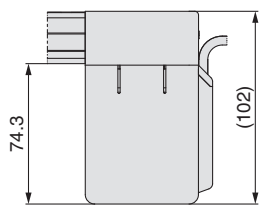
Montaggio superiore
Con freno
LEMHT25T-□B-□□□□□



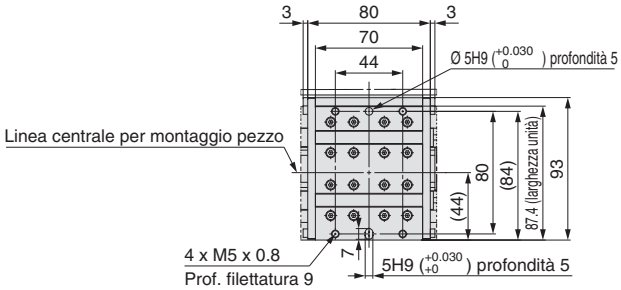
Montaggio inferiore
Con freno
LEMHT25UT-□B-□□□□□



Montaggio inferiore
LEMHT25UT-□-□□□□□



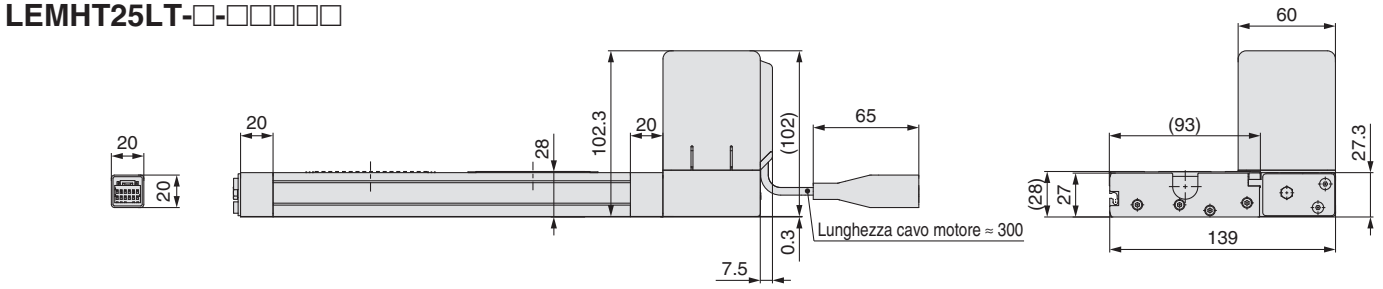
Dettagli unità di traslazione

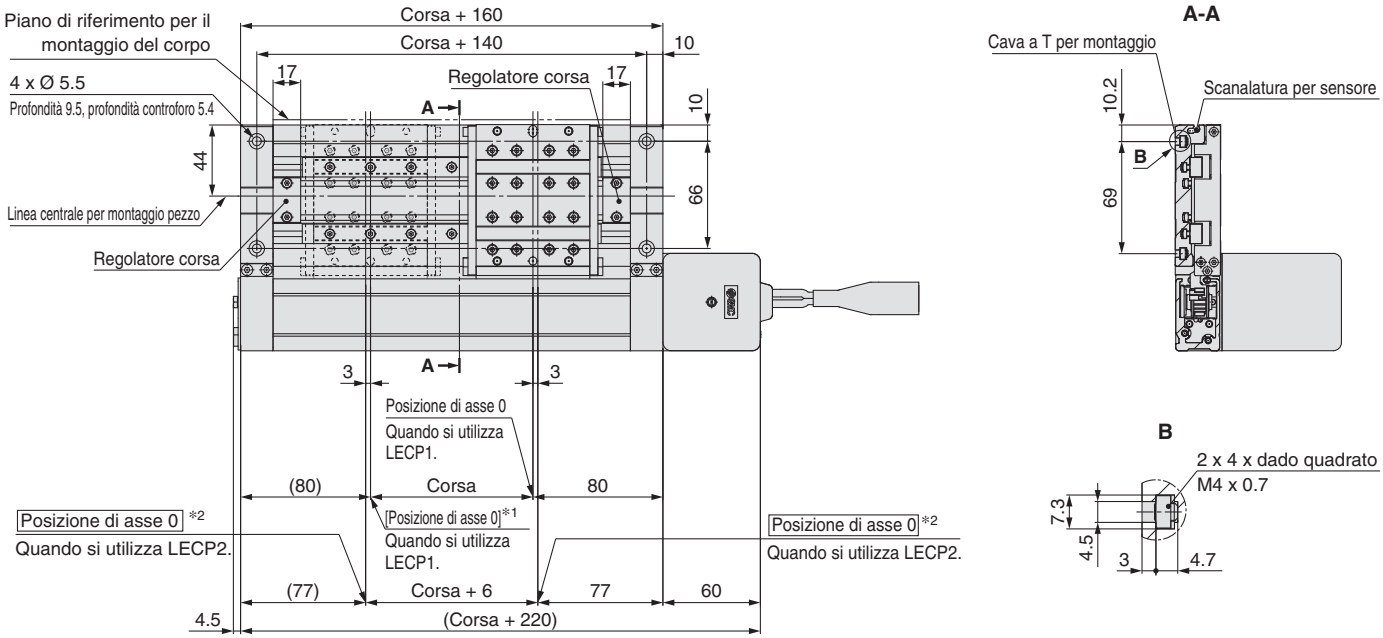


Dimensioni: Guida lineare doppia **Taglia 25**

Montaggio superiore/simmetrico

LEMHT25LT-□-□□□□□

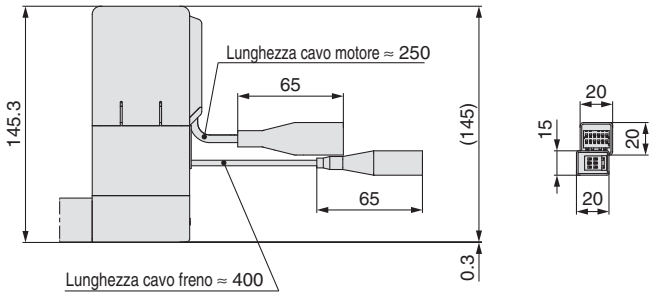




*1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
*2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

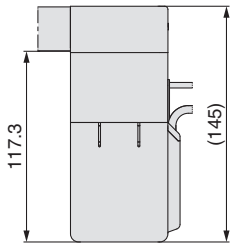
Montaggio superiore

Con freno
LEMHT25LT-□B-□□□□□



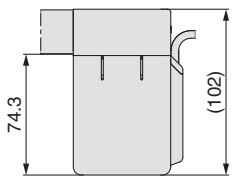
Montaggio inferiore

Con freno
LEMHT25LUT-□B-□□□□□

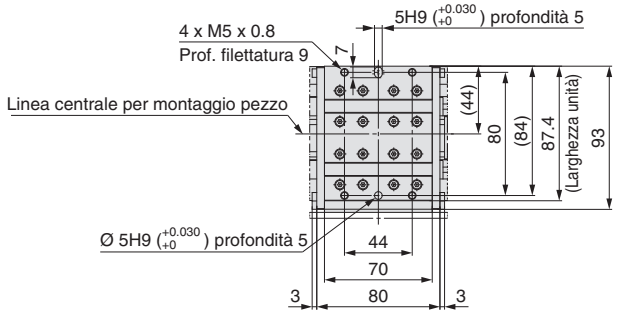


Montaggio inferiore

LEMHT25LUT-□-□□□□□

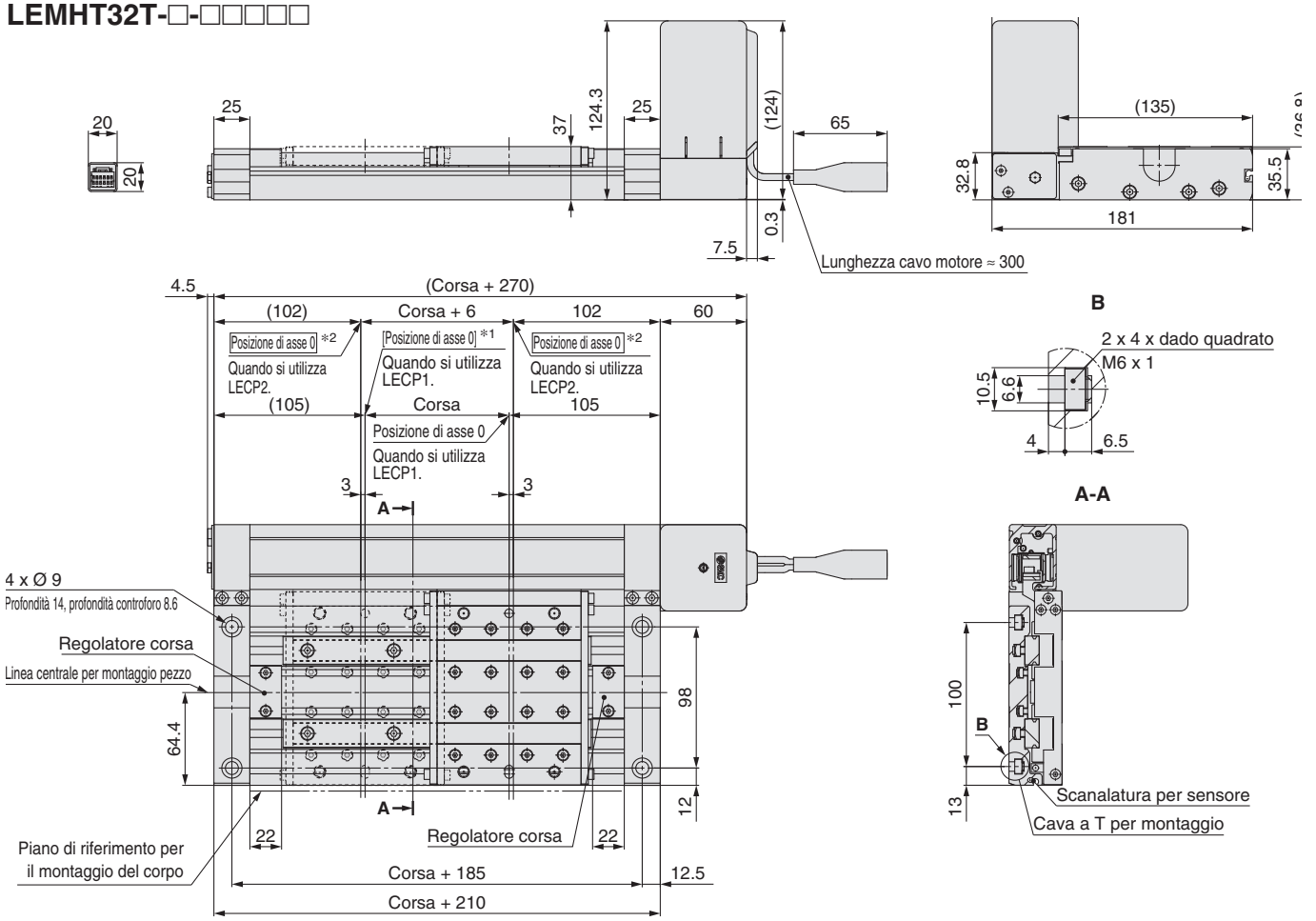


Dettagli unità di traslazione



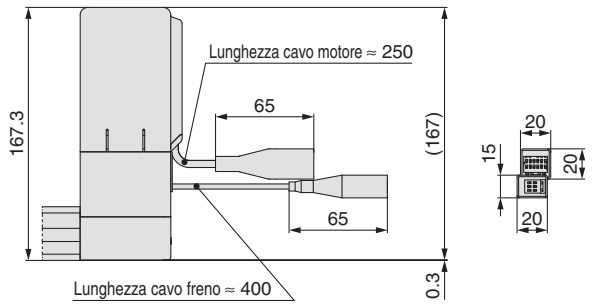
Dimensioni: Guida lineare doppia **Taglia 32**

Montaggio superiore
LEMHT32T-□-□□□□□

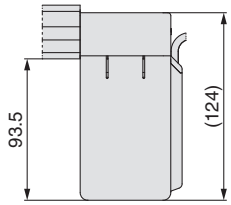


∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

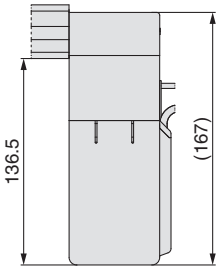
Montaggio superiore
Con freno
LEMHT32T-□B-□□□□□



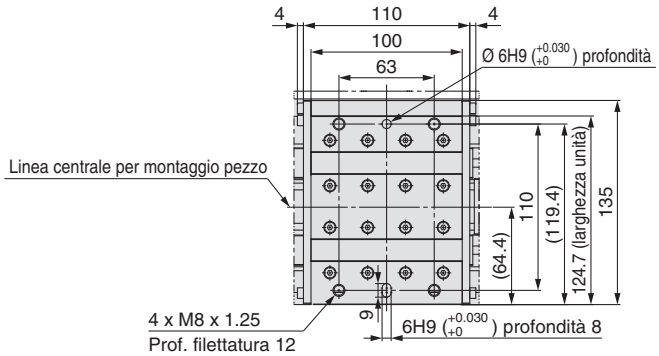
Montaggio inferiore
LEMHT32UT-□-□□□□□



Montaggio inferiore
Con freno
LEMHT32UT-□B-□□□□□



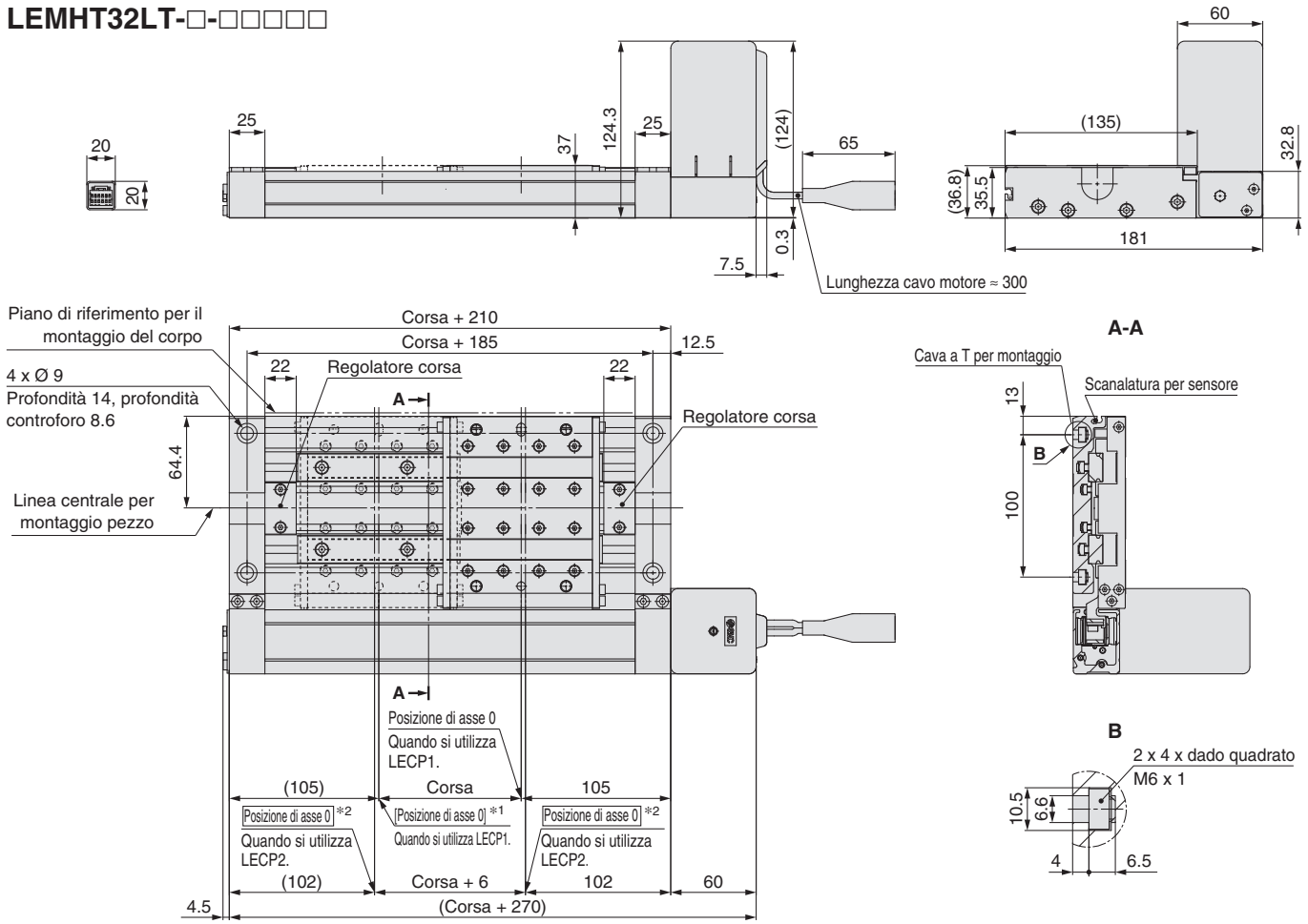
Dettagli unità di traslazione



Dimensioni: Guida lineare doppia Taglia 32

Montaggio superiore/simmetrico

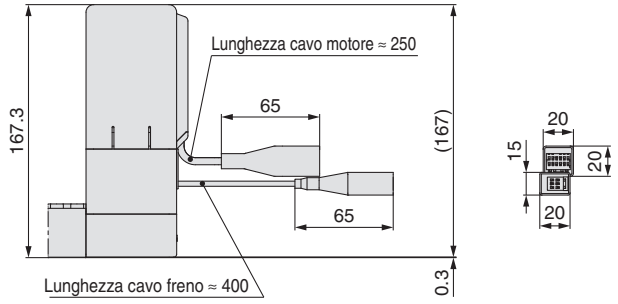
LEMHT32LT-□-□□□□□



∗1 [ ] indica quando è cambiata la direzione di ritorno alla posizione di asse 0. (Quando si utilizza LECP1).
∗2 Posizione di asse 0 quando si utilizza LECP2. La corsa mobile è “Corsa + 6 mm”.

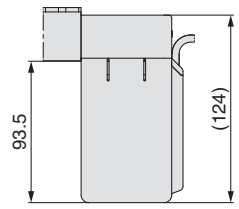
Montaggio superiore

Con freno
LEMHT32LT-□B-□□□□□



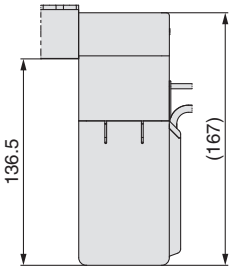
Montaggio inferiore

LEMHT32LUT-□-□□□□□

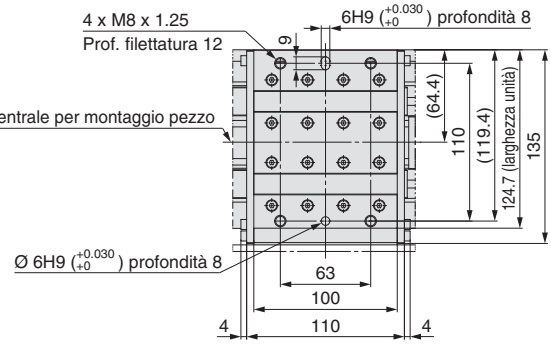


Montaggio inferiore

Con freno
LEMHT32LUT-□B-□□□□□

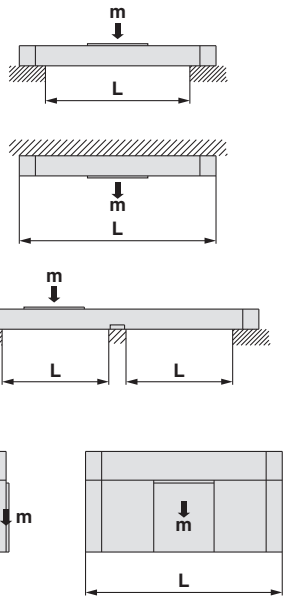


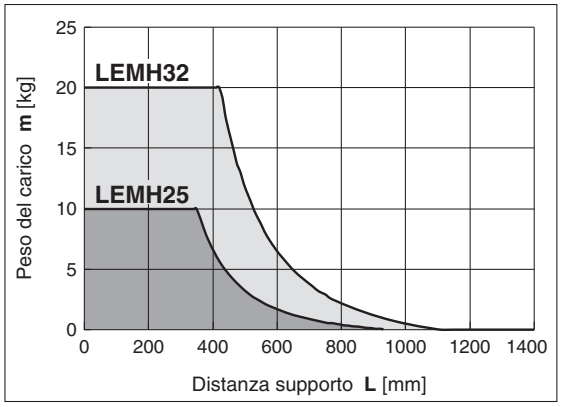
Dettagli unità di traslazione

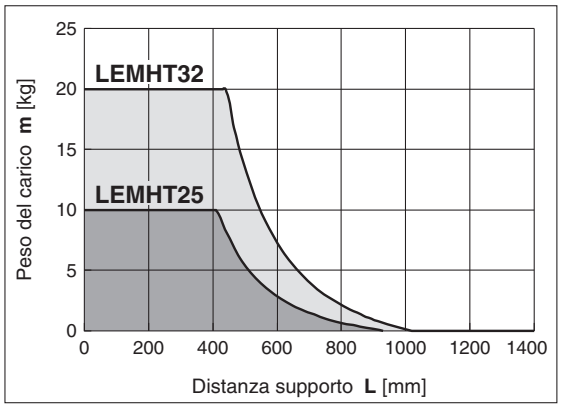


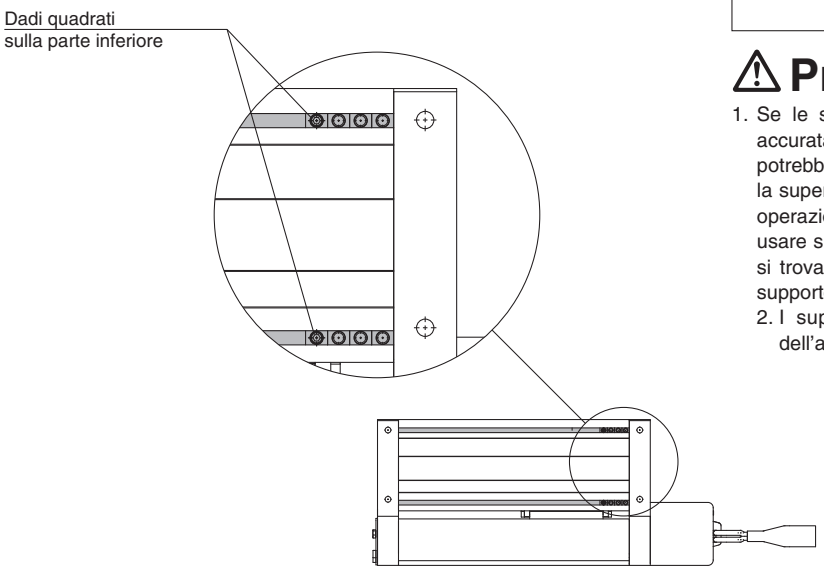
Distanza consigliata per supporti laterali

Se si usa un attuatore con corsa più lunga, fornire un supporto intermedio per evitare l'inclinazione del telaio o l'inclinazione causata da vibrazioni o urti esterni. La distanza (**L**) dei supporti intermedi non deve superare i valori riportati nel grafico qui sotto.









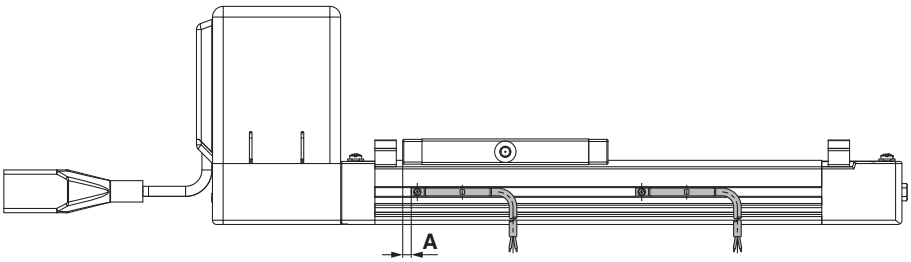
⚠ Precauzione

1. Se le superfici di montaggio dell'attuatore non vengono accuratamente misurate, l'utilizzo di un supporto laterale potrebbe causare un funzionamento inefficiente. Livellare la superficie di montaggio prima di montare l'attuatore. Per operazioni con corsa lunga e pezzi sporgenti, si consiglia di usare supporti intermedi anche se la distanza del supporto si trova entro i limiti ammissibili indicati nel grafico. Per il supporto intermedio, ordinare un supporto laterale a parte.
2. I supporti laterali non sono adatti per il montaggio dell'attuatore. Usare i supporti laterali solo per supporto.

Serie LEM
Montaggio del sensore

Posizione di montaggio sensore per rilevazione di fine corsa

Per LEMB



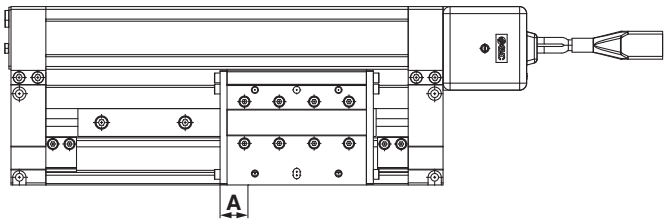
D-M9, D-M9□V
D-M9□W, D-M9□WV [mm]

Modello	Taglia nominale	A	Campo d'esercizio
LEMB	**25**	40	5.5
LEMC		8	3.5
LEMH		10	6
LEMHT		34	7
LEMB	**32**	40	5.5
LEMC		8.4	4
LEMH			5.5
LEMHT			5.5

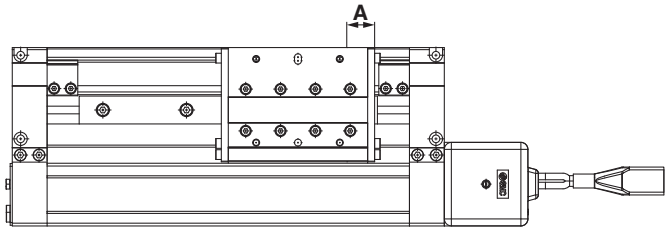
∗ Nel campo d'esercizio è compresa l'isteresi e pertanto tali valori potrebbero non essere precisi. Possono esistere grandi variazioni (fino al ±30 %) in base all'ambiente di lavoro.

Per LEMC/H/HT La posizione di montaggio per rilevazione a fine corsa (dimensione A) cambia a seconda della posizione di montaggio del motore (standard o simmetrica).

Posizione di montaggio motore: Standard



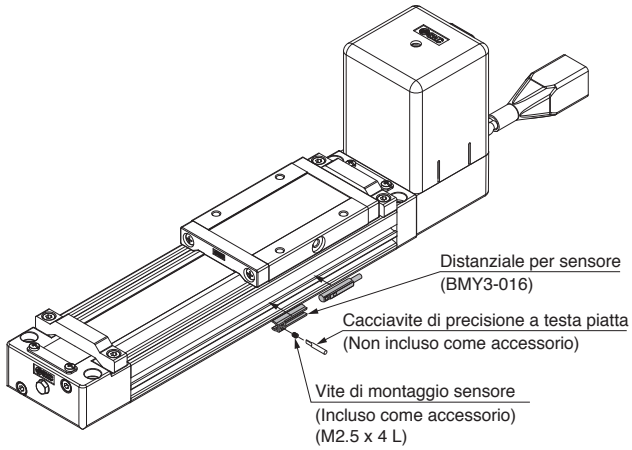
Posizione di montaggio motore: Simmetrica



Montaggio del sensore

Serie LEMB

Quando si collega un sensore, per prima cosa prendere un distanziale per sensore tra le dita e spingerlo all'interno della scanalatura. Durante questa operazione, verificare che sia posizionato nella direzione di montaggio corretta, o riposizionarlo se necessario. Poi, inserire il sensore nella scanalatura e farlo scorrere fino a quando non sia sotto il distanziale per sensore.
Dopo aver stabilito la posizione di montaggio, utilizzare un cacciavite a testa piatta per stringere la vite di montaggio del sensore inclusa.



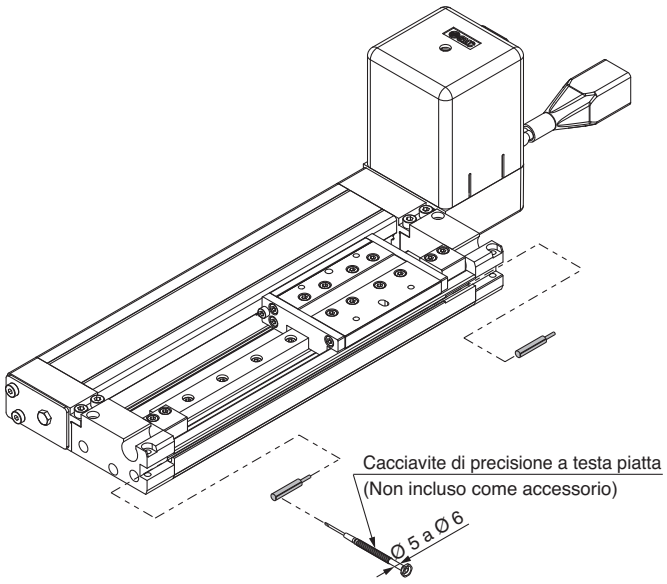
∗ Per serrare la vite di montaggio del sensore, usare un cacciavite di precisione con manico da 5 a 6 mm circa di diametro. Applicare una coppia di serraggio da 0.05 a 0.1 N·m. Orientativamente ruotare di circa 90° dopo il punto di prima resistenza.

Codice distanziale sensore

Diametro applicabile [mm]	25	32
Codice distanziale sensore	BMY3-016	

Serie LEMC/H/HT

Quando si monta un sensore, inserirlo nell'apposita scanalatura di montaggio dell'attuatore come mostrato sotto. Una volta nella posizione di montaggio, utilizzare un cacciavite a testa piatta per stringere la vite di montaggio del sensore inclusa.



∗ Per serrare la vite di montaggio del sensore (sensore compreso), usare un cacciavite di precisione con manico da 5 a 6 mm circa di diametro.

Coppia di serraggio per vite di montaggio sensore [N·m]

Modello di sensore	Coppia di serraggio
D-M9□(V) **D-M9□W(V)**	da 0.10 a 0.15

Sensore allo stato solido
Tipo a montaggio diretto
D-M9N(V)/D-M9P(V)/D-M9B(V)

Consultare il sito web di SMC per informazioni dettagliate sui prodotti conformi agli standard internazionali.

Grommet

- **La corrente di carico a 2 fili è ridotta (da 2.5 a 40 mA).**
- **Uso di un cavo flessibile di serie.**



⚠Precauzione

Precauzioni

Fissare il sensore con la vite esistente installata sul corpo del sensore. Se si utilizzano viti diverse da quelle fornite, il sensore può danneggiarsi.

Specifiche del sensore

PLC: Programmable Logic Controller

D-M9□, D-M9□V (con LED)							
Modello di sensore	D-M9N	D-M9NV	D-M9P	D-M9PV	D-M9B	D-M9BV
Direzione connessione elettrica	In linea	Perpendicolare	In linea	Perpendicolare	In linea	Perpendicolare
Tipo di cablaggio	3 fili				2-fili	
Tipo di uscita	NPN		PNP		—	
Carico applicabile	Circuito IC, relè, PLC				Relè 24 VDC, PLC	
Tensione d'alimentazione	5, 12, 24 VDC (4.5 a 28 V)				—	
Assorbimento	10 mA max.				—	
Tensione di carico	28 VDC max.		—		24 VDC (da 10 a 28 VDC)	
Corrente di carico	40 mA max.				2.5 a 40 mA	
Caduta di tensione interna	0.8 V max. a 10 mA (2 V max. a 40 mA)				4 V o inferiore	
Dispersione di corrente	100 μA max. a 24 VDC				0.8 mA o inferiore	
Indicatore ottico	Il LED rosso si accende quando è su ON.					
Standard	Marcatura CE, RoHS					

Specifiche cavo antiolio per applicazioni gravose

Modello di sensore		D-M9N(V)	D-M9P(V)	D-M9B(V)
Rivestimento	Diametro esterno [mm]	2.6		
Isolamento	Numero di fili	3 fili (marrone/blu/nero)		2 fili (marrone/blu)
	Diametro esterno [mm]	0.88		
Conduttore	Area effettiva [mm²]	0.15		
	Diametro del filo [mm]	0.05		
Raggio minimo di curvatura [mm] (Valori di riferimento)		17		

∗ Consultare il Catalogo web per le specifiche comuni del sensore allo stato solido sul nostro sito: www.smc.eu.

Peso

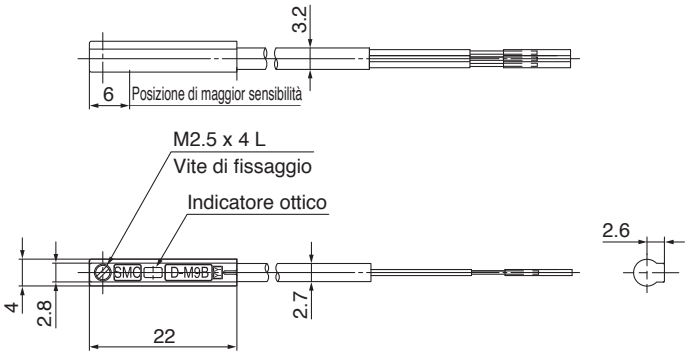
[g]

Modello di sensore		D-M9N(V)	D-M9P(V)	D-M9B(V)
Lunghezza cavo	0.5 m (—)	8		7
	1 m (**M**)	14		13
	3 m (**L**)	41		38
	5 m (**Z**)	68		63

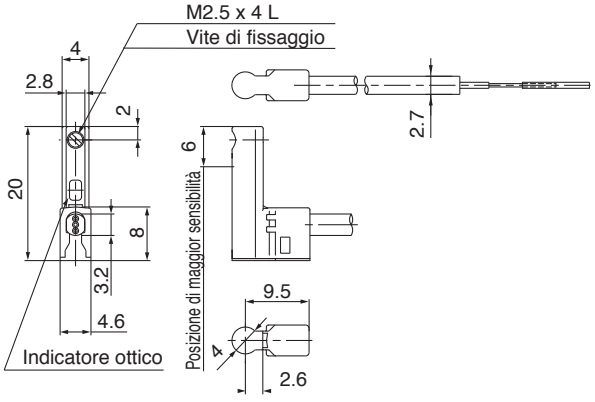
Dimensioni

[mm]

D-M9□



D-M9□V



SMC

Sensore allo stato solido con LED bicolore
Tipo a montaggio diretto
D-M9NW(V)/D-M9PW(V)/D-M9BW(V)

Consultare il sito web di SMC per informazioni dettagliate sui prodotti conformi agli standard internazionali.

Grommet

- **La corrente di carico a 2 fili è ridotta (da 2.5 a 40 mA).**
- **Uso di un cavo flessibile di serie.**
- **Il campo di esercizio ottimale può essere determinato dal colore del led. (Rosso → Verde ← Rosso)**



⚠Precauzione

Precauzioni

Fissare il sensore con la vite esistente installata sul corpo del sensore. Se si utilizzano viti diverse da quelle fornite, il sensore può danneggiarsi.

Specifiche del sensore

PLC: Programmable Logic Controller

D-M9□W, D-M9□WV (con LED)						
Modello di sensore	D-M9NW	D-M9NWV	D-M9PW	D-M9PWV	D-M9BW	D-M9BWV
Direzione connessione elettrica	In linea	Perpendicolare	In linea	Perpendicolare	In linea	Perpendicolare
Tipo di cablaggio	3 fili				2-fili	
Tipo di uscita	NPN		PNP		—	
Carico applicabile	Circuito IC, relè, PLC				Relè 24 VDC, PLC	
Tensione d'alimentazione	5, 12, 24 VDC (4.5 a 28 V)				—	
Assorbimento	10 mA max.				—	
Tensione di carico	28 VDC max.		—		24 VDC (da 10 a 28 VDC)	
Corrente di carico	40 mA max.				2.5 a 40 mA	
Caduta di tensione interna	0.8 V max. a 10 mA (2 V max. a 40 mA)				4 V o inferiore	
Dispersione di corrente	100 μA max. a 24 VDC				0.8 mA o inferiore	
Indicatore ottico	Campo d'esercizio ····· Il LED rosso si illumina. Campo di esercizio corretto ····· Il LED verde si accende.					
Standard	Marcatura CE, RoHS					

Specifiche cavo antiolio per applicazioni gravose

Modello di sensore		D-M9NW(V)	D-M9PW(V)	D-M9BW(V)
Rivestimento	Diametro esterno [mm]	2.6		
Isolamento	Numero di fili	3 fili (marrone/blu/nero)		2 fili (marrone/blu)
	Diametro esterno [mm]	0.88		
Conduttore	Area effettiva [mm²]	0.15		
	Diametro del filo [mm]	0.05		
Raggio minimo di curvatura [mm] (Valori di riferimento)		17		

∗ Consultare il Catalogo web per le specifiche comuni del sensore allo stato solido sul nostro sito: www.smc.eu.

Peso

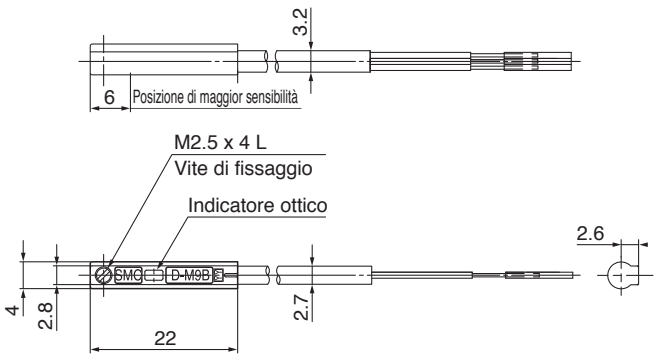
[g]

Modello di sensore		D-M9NW(V)	D-M9PW(V)	D-M9BW(V)
Lunghezza cavo	0.5 m (—)	8		7
	1 m (**M**)	14		13
	3 m (**L**)	41		38
	5 m (**Z**)	68		63

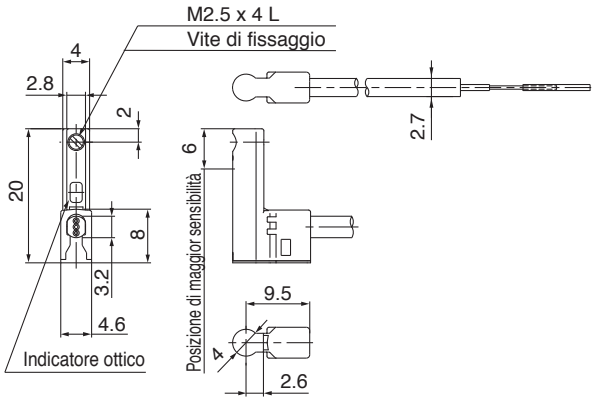
Dimensioni

[mm]

D-M9□W



D-M9□WV



Serie LEM
Precauzioni specifiche del prodotto 1

Leggere attentamente prima dell'uso. Consultare la retrocopertina per le Istruzioni di sicurezza e il manuale di funzionamento per le Precauzioni degli attuatori elettrici. Scaricarlo dal nostro sito web http://www.smc.eu

Progettazione

⚠Precauzione

1. Non applicare un carico oltre i limiti delle specifiche.
Selezionare un attuatore adatto in base al carico e al momento ammissibile. Se alla guida viene applicato un carico superiore ai limiti delle specifiche, possono verificarsi effetti negativi come la generazione di gioco nella guida, una minore precisione o una vita utile ridotta del prodotto.

2. Non aumentare la velocità oltre i limiti delle specifiche.
Selezionare un attuatore adatto in base alla relazione tra "velocità-carico" e "carico-accelerazione/decelerazione". Se il prodotto viene utilizzato al di fuori dei limiti delle specifiche, possono verificarsi effetti negativi come la generazione di disturbi, una minore precisione o una vita utile ridotta del prodotto.

3. Non utilizzare il prodotto in applicazioni soggette a forze esterne eccessive o a possibili impatti.
Ciò può causare un malfunzionamento.

4. Quando si applica una forza esterna sull'unità di traslazione, è necessario aggiungere una forza esterna al carico come carico trasportato totale per il dimensionamento.
Per il montaggio del condotto cavi o del tubo mobile flessibile parallelamente all'attuatore, è necessario aggiungere la forza di attrito al carico come carico trasportato totale per la selezione della taglia.

5. Il valore di resistenza del dispositivo collegato dovrebbe essere entro il valore di resistenza esterna ammissibile.

6. Quando il prodotto effettua cicli ripetuti con corse parziali (vedi tabella sottostante), azionarlo a corsa completa almeno una volta ogni dozzina di cicli.
In caso contrario, il prodotto potrebbe esaurire la lubrificazione.

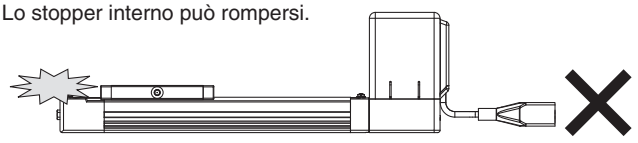
Modello	Corsa parziale
LEMB25	45 mm max.
LEMB32	45 mm max.
LEMC25	30 mm max.
LEMC32	40 mm max.
LEMH25	20 mm max.
LEMH32	25 mm max.
LEMHT25	20 mm max.
LEMHT32	25 mm max.

Uso

⚠Precauzione

1. Segnale in uscita INP
1) Operazione di posizionamento
Quando il prodotto rientra nel campo impostato dei dati di movimentazione [In posizione], si accenderà il segnale in uscita INP.
Valore iniziale: impostato su [1] o più.

2. Evitare che l'unità di traslazione entri in collisione con il fine corsa se non durante il ritorno alla posizione iniziale. (Eccetto quando si usa il controllore LECP2).
Lo stopper interno può rompersi.



3. La forza di spinta deve corrispondere al valore iniziale.
Se la forza di spinta viene impostata al di sotto del valore iniziale, potrebbe generarsi un allarme.

4. La velocità effettiva di questo attuatore può essere modificata dal carico.
Consultare la sezione sulla selezione del modello del catalogo.

5. Non applicare carichi esterni, impatti né resistenze oltre al carico trasportato durante il ritorno alla posizione di asse 0.
Una forza aggiuntiva causerà lo spostamento della posizione di asse 0 dato che dipende dalla coppia del motore rilevata.

Uso

⚠Precauzione

6. Non incidere, graffiare o danneggiare il corpo e le superficie della tavola.
Si potrebbero verificare irregolarità nella superficie di montaggio, il gioco della guida o un aumento della resistenza di scorrimento.

7. Non applicare forti impatti o momenti eccessivi durante il montaggio di un pezzo.
Se si applica una forza esterna superiore al momento massimo ammissibile, si potrebbero provocare giochi nella guida o un aumento della resistenza allo scorrimento.

8. Preparare una superficie piana per l'installazione dell'attuatore. La planarità della superficie deve essere determinata dal requisito di precisione della macchina, o dalla sua precisione corrispondente.
La planarità della superficie per l'installazione dell'attuatore deve trovarsi entro 0.05 mm/200 mm. La planarità della superficie per il montaggio di un pezzo deve trovarsi entro 0.05 mm (LEMB), 0.02 mm (LEMC/H/HT).

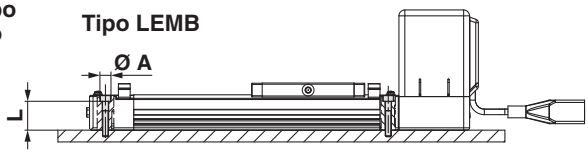
9. Per il montaggio dell'attuatore, lasciare un diametro di curvatura di almeno 40 mm per il cavo.

10. Evitare che un pezzo entri in collisione con l'unità di traslazione durante l'operazione di posizionamento o all'interno del campo di posizionamento.

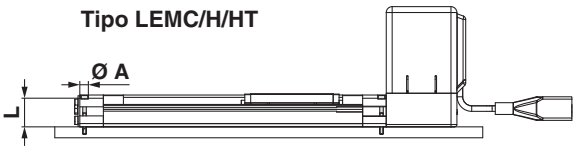
11. Durante il montaggio del prodotto, usare viti di lunghezza adeguata e serrarle con una coppia adeguata.
Il serraggio delle viti con una coppia più alta di quella raccomandata può provocare un malfunzionamento, mentre il serraggio con una coppia più bassa può provocare lo spostamento della posizione di montaggio o, in condizioni estreme, l'attuatore potrebbe staccarsi dalla sua posizione di montaggio.

Corpo fisso

Tipo LEMB



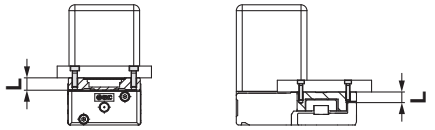
Tipo LEMC/H/HT



Modello	Dimensione della vite	Coppia di serraggio massima (N·m)	Ø **A** [mm]	**L** [mm]
LEMB□	M5	3	5.5	24.5
LEMC25 **LEMH25**	M3	0.6	3.4	23.7
LEMC32 **LEMH32**	M5	3	5.5	30.1
LEMHT25	M5	3	5.5	21.6
LEMHT32	M8	12.5	9	26.9

Pezzo fisso

Tipo LEMB **Tipo LEMC/H/HT**



Modello	Dimensione della vite	Coppia di serraggio massima (N·m)	**L** (Max. profondità di avvitamento) [mm]
LEMB□	M5 x 0.8	3	8
LEMC25 **LEMH25**	M4 x 0.5	1.5	7
LEMC32 **LEMH32**	M5 x 0.8	3	9
LEMHT25	M5 x 0.8	3	9
LEMHT32	M8 x 1.25	12.5	12

Onde evitare che le viti di fissaggio del pezzo tocchino il corpo, usare viti pari a 0.5 mm o inferiori alla profondità di avvitamento massima. Se si usano viti lunghe, queste potrebbero toccare il corpo e causare malfunzionamenti.

Serie LEM
Precauzioni specifiche del prodotto 2

Leggere attentamente prima dell'uso. Consultare la retrocopertina per le Istruzioni di sicurezza e il manuale di funzionamento per le Precauzioni degli attuatori elettrici. Scaricarlo dal nostro sito web http://www.smc.eu

Uso

⚠Precauzione

12. Non effettuare l'azionamento tenendo ferma la slitta e muovendo il corpo dell'attuatore.

13. L'attuatore con trasmissione a cinghia non può essere utilizzato per le applicazioni verticali.

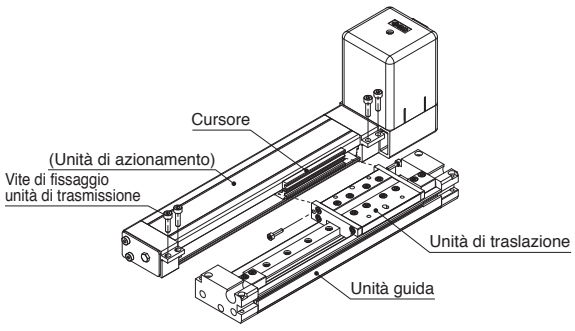
14. Controllare le specifiche riguardanti la velocità minima di ogni attuatore.
In caso contrario, si potrebbero verificare malfunzionamenti imprevisti come ad esempio il battito in testa.

15. Nel caso dell'attuatore con trasmissione a cinghia, durante il funzionamento a velocità entro le specifiche dell'attuatore si potrebbero verificare vibrazioni. Ciò potrebbe essere causato dalle condizioni di esercizio. Modificare la velocità impostandola su un valore che non causi vibrazioni.

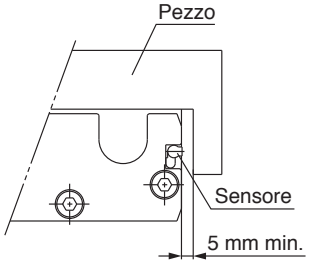
16 A seconda delle condizioni di esercizio, durante la decelerazione si verificheranno disturbi ad alta frequenza. Questi disturbi sono generati durante il processo di rigenerazione dell'energia. Non rappresenta un guasto.

17 Se si usa un attuatore con corsa più lunga, installare un supporto intermedio.
Se si usa un attuatore con corsa più lunga, fornire un supporto intermedio per evitare l'inclinazione del telaio o l'inclinazione causata da vibrazioni o urti esterni.

18 Montaggio e smontaggio dell'unità di trasmissione
Per rimuovere l'unità di trasmissione, smontare le 6 viti di fissaggio dell'unità di trasmissione e rimuovere il cursore dall'unità guida. Per installare l'unità di trasmissione, inserire il cursore nell'unità di traslazione sull'unità guida e serrare le 2 viti della sezione di collegamento, poi serrare in modo uniforme le 4 viti di fissaggio. Stringere le viti di serraggio in modo sicuro perché se si allentano si possono produrre danni, guasti, ecc.



19 Montaggio del pezzo
Per il montaggio di un pezzo magnetico, mantenere uno spazio di 5 mm minimo tra il sensore e il pezzo. In caso contrario, la forza magnetica presente all'interno dell'attuatore verrebbe dispersa, dando come risultato il malfunzionamento del sensore.



Uso

⚠Precauzione

20 Per il modello in cui è applicato del grasso alla fascia di tenuta antipolvere per lo scorrimento, quando si rimuove il grasso per eliminare corpi estranei, ecc., assicurarsi di applicare nuovamente il grasso in seguito.

21 Evitare di applicare forze esterne sulla fascia di tenuta antipolvere.
In particolare durante il trasporto

Manutenzione

⚠Attenzione

Frequenza della manutenzione
Eseguire la manutenzione in accordo con la tabella sotto.

Frequenza	Controllo esterno	Controllo interno	Controllo cinghia
Ispezione prima del funzionamento giornaliero	○	—	—
Ispezione ogni 6 mesi/1000 km/ 5 milioni di cicli*1	○	○	○

*1 Selezionare a seconda della condizione che si verifica per prima.

- **Elementi per controllo visivo esterno**
  1. Viti di fissaggio allentate, quantità anomala di sporcizia, ecc.
  2. Controllo di danni visibili, controllo delle giunzioni dei cavi
  3. Vibrazioni, rumore.

- **Elementi per controllo interno**
  1. Stato del lubrificante sulle parti mobili
  2. Allentamenti o giochi meccanici nelle parti fisse o nelle viti di fissaggio

- **Elementi per controllo cinghia**
  Arrestare immediatamente il funzionamento e sostituire la cinghia quando si verifica una delle seguenti condizioni. Inoltre, sincerarsi che l'ambiente e le condizioni operative soddisfino i requisiti prescritti per il prodotto.

  a. La tela dentata è consumata
  La fibra della tela diventa crespa. La gomma è rimossa e la fibra diventa biancastra. Le linee delle fibre diventano indistinte

  b. Spellatura o usura della parte laterale della cinghia
  L'angolo della cinghia diventa arrotondato e la sfilacciatura fuoriesce

  c. Cinghia parzialmente tagliata
  La cinghia è parzialmente tagliata. I corpi estranei incastrati nella dentatura di altre parti causano dei danni

  d. È visibile una linea verticale della dentatura della cinghia
  Danno che si forma quando la cinghia scorre sulla flangia

  e. Il retro in gomma della cinghia è morbida e appiccicosa.

  f. Sono visibili delle crepe sulla testata posteriore della cinghia

Di seguito sono riportati i valori ammissibili dell'accelerazione impostata ai carichi. Impostare l'accelerazione entro il campo consentito.

⚠ Istruzioni di sicurezza

Le istruzioni di sicurezza servono per prevenire situazioni pericolose e/o danni alle apparecchiature. Il grado di pericolosità è indicato dalle diciture di "Precauzione", "Attenzione" o "Pericolo". Rappresentano avvisi importanti relativi alla sicurezza e devono essere seguiti assieme agli standard internazionali (ISO/IEC)*1) e altri regolamenti sulla sicurezza.

⚠ **Precauzione:**	**Precauzione** indica un pericolo con un livello basso di rischio che, se non viene evitato, potrebbe provocare lesioni lievi o medie.
⚠ **Attenzione:**	**Attenzione** indica un pericolo con un livello medio di rischio che, se non viene evitato, potrebbe provocare lesioni gravi o la morte.
⚠ **Pericolo:**	**Pericolo** indica un pericolo con un livello alto di rischio che, se non viene evitato, provocherà lesioni gravi o la morte.

1) ISO 4414: Pneumatica – Regole generali relative ai sistemi pneumatici.
ISO 4413: Idraulica – Regole generali relative ai sistemi.
IEC 60204-1: Sicurezza dei macchinari – Apparecchiature elettriche delle macchine. (Parte 1: norme generali)
ISO 10218-1: Sicurezza dei robot industriali di manipolazione.
ecc.

⚠ Attenzione

1. La compatibilità del prodotto è responsabilità del progettista dell'impianto o di chi ne definisce le specifiche tecniche.
Dato che il presente prodotto viene usato in diverse condizioni operative, la sua compatibilità con un determinato impianto deve essere decisa dalla persona che progetta l'impianto o ne decide le caratteristiche tecniche in base ai risultati delle analisi e prove necessarie. La responsabilità relativa alle prestazioni e alla sicurezza dell'impianto è del progettista che ha stabilito la compatibilità con il prodotto. La persona addetta dovrà controllare costantemente tutte le specifiche del prodotto, facendo riferimento ai dati del catalogo più aggiornato con l'obiettivo di prevedere qualsiasi possibile guasto dell'impianto al momento della configurazione dello stesso.

2. Solo personale qualificato deve azionare i macchinari e gli impianti.
Il presente prodotto può essere pericoloso se utilizzato in modo scorretto. Il montaggio, il funzionamento e la manutenzione delle macchine o dell'impianto che comprendono il nostro prodotto devono essere effettuati da un operatore esperto e specificamente istruito.

3. Non effettuare la manutenzione o cercare di rimuovere il prodotto e le macchine/impianti se non dopo aver verificato le condizioni di sicurezza.
1. L'ispezione e la manutenzione della macchina/impianto possono essere effettuate solo ad avvenuta conferma dell'attivazione delle posizioni di blocco di sicurezza specificamente previste.
2. Al momento di rimuovere il prodotto, confermare che le misure di sicurezza di cui sopra siano implementate e che l'alimentazione proveniente da qualsiasi sorgente sia interrotta. Leggere attentamente e comprendere le precauzioni specifiche del prodotto di tutti i prodotti relativi.
3. Prima di riavviare la macchina/impianto, prendere le dovute precauzioni per evitare funzionamenti imprevisti o malfunzionamenti.

4. Contattare prima SMC e tenere particolarmente in considerazione le misure di sicurezza se il prodotto viene usato in una delle seguenti condizioni.
1. Condizioni o ambienti che non rientrano nelle specifiche date, l'uso all'aperto o in luoghi esposti alla luce diretta del sole.
2. Impiego nei seguenti settori: nucleare, ferroviario, aviazione, spaziale, dei trasporti marittimi, degli autotrasporti, militare, dei trattamenti medici, alimentare, della combustione e delle attività ricreative. Oppure impianti a contatto con alimenti, circuiti di blocco di emergenza, applicazioni su presse, sistemi di sicurezza o altre applicazioni inadatte alle specifiche standard descritte nel catalogo del prodotto.
3. Applicazioni che potrebbero avere effetti negativi su persone, cose o animali, e che richiedano pertanto analisi speciali sulla sicurezza.
4. Utilizzo in un circuito di sincronizzazione che richiede un doppio sistema di sincronizzazione per evitare possibili guasti mediante una funzione di protezione meccanica e controlli periodici per confermare il funzionamento corretto.

⚠ Precauzione

1. Questo prodotto è stato progettato per l'uso nell'industria manifatturiera.
Il prodotto qui descritto è previsto basicamente per l'uso pacifico nell'industria manifatturiera.
Se è previsto l'utilizzo del prodotto in altri tipi di industrie, consultare prima SMC per informarsi sulle specifiche tecniche o all'occorrenza stipulare un contratto.
Per qualsiasi dubbio, contattare la filiale di vendita più vicina.

Limitazione di garanzia ed esonero di responsabilità/ Requisiti di conformità

Il prodotto usato è soggetto alla seguente "Limitazione di garanzia ed esonero di responsabilità" e "Requisiti di conformità".Leggerli e accettarli prima dell'uso.

Limitazione di garanzia ed esonero di responsabilità

1. Il periodo di garanzia del prodotto è di 1 anno in servizio o 18 mesi dalla consegna, a seconda di quale si verifichi prima.[2)] Inoltre, il prodotto dispone di una determinata durabilità, distanza di funzionamento o parti di ricambio. Consultare la filiale di vendita più vicina.
2. Per qualsiasi guasto o danno subito durante il periodo di garanzia di nostra responsabilità, sarà effettuata la sostituzione del prodotto o dei pezzi necessari. Questa limitazione di garanzia si applica solo al nostro prodotto in modo indipendente e non ad altri danni che si sono verificati a conseguenza del guasto del prodotto.
3. Prima di utilizzare i prodotti di SMC, leggere e comprendere i termini della garanzia e gli esoneri di responsabilità indicati nel catalogo del prodotto specifico.

2) Le ventose per vuoto sono escluse da questa garanzia di 1 anno. Una ventosa per vuoto è un pezzo consumabile pertanto è soggetto a garanzia per un anno a partire dalla consegna. Inoltre, anche durante il periodo di garanzia, l'usura del prodotto dovuta all'uso della ventosa per vuoto o il guasto dovuto al deterioramento del materiale in plastica non sono coperti dalla garanzia limitata.

Requisiti di conformità

1. È assolutamente vietato l'uso dei prodotti di SMC negli impianti di produzione per la fabbricazione di armi di distruzione di massa o altro tipo di armi.
2. Le esportazioni dei prodotti o della tecnologia di SMC da un paese a un altro sono regolate dalle relative leggi e norme sulla sicurezza dei paesi impegnati nella transazione. Prima di spedire un prodotto di SMC in un altro paese, assicurarsi di conoscere e osservare tutte le norme locali che regolano l'esportazione in questione.

⚠ Precauzione

I prodotti SMC non sono stati progettati per essere utilizzati come strumenti per la metrologia legale.
Gli strumenti di misurazione fabbricati o venduti da SMC non sono stati omologati tramite prove previste dalle leggi sulla metrologia (misurazione) di ogni paese.
Pertanto, i prodotti SMC non possono essere utilizzati per attività o certificazioni imposte dalle leggi sulla metrologia (misurazione) di ogni paese.

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.smcdk.com	smc@smcdk.com
Estonia	+372 6510370	www.smcpneumatics.ee	smc@info@smcee.ee
Finland	+358 207513513	www.smc.fi	smcfi@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 (812)3036600	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)86031240	www.smc.nu	smc@smc.nu
Switzerland	+41 (0)523963131	www.smc.ch	info@smc.ch
Turkey	+90 212 489 0 440	www.smcpnomatik.com.tr	info@smcpnomatik.com.tr
UK	+44 (0)845 121 5122	www.smc.uk	sales@smc.uk
South Africa	+27 10 900 1233	www.smcza.co.za	zasales@smcza.co.za

Printing ZU 00 Printed in Spain

Le caratteristiche posso essere soggette a modifiche senza preavviso o obblighi da parte del produttore.