

高性能型 高精度型滑台



※详情请参照P.1322~



LESYH□G 系列

尺寸: 25, 32, 40

免电池 绝对增量型(步进电机 DC24V)

可缩短工作节拍时间

工作节拍时间

与以前相比削减**39%** (0.37s←0.61s) [※]

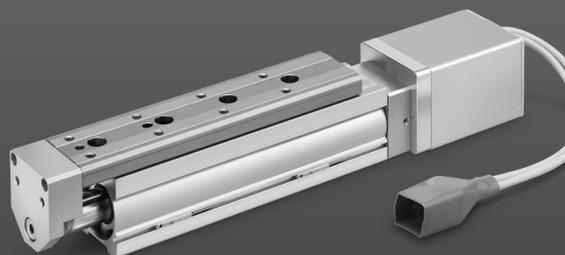
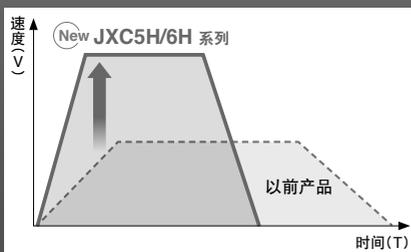
※驱动LESYH25DGA-150 0→150的场所

加减速速度

10000mm/s² (是以前的200%)

最大速度

800mm/s (与以前比提高了200%)



通过滚珠丝杠驱动

重复定位精度 **±0.01mm**

空转行程 **0.1mm以下**

对应免电池 绝对增量型编码器

高性能型 步进电机控制器

能够进行高加速度·高速设置的专用控制器

并行I/O

JXC5H/6H 系列 P.1009



EtherCAT / EtherNet/IP™ / PROFINET

JXCEH/9H/PH 系列 P.1053



- LEFS
- LEFB
- LEKS
- LEKFS
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LEG
- LESYH
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- 高性能型
- 防尘规格
- 洁净规格
- 二次对应
- 对应电池
- JXC□
- LEC□
- LES□
- LECY□
- 无规格电机
- LAT3

带免电池 绝对增量型编码器

电源复位时，可以从停止位置重新启动

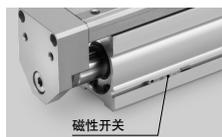
即使在切断电源的情况下，编码器也会保留位置信息。因此，再接通电源时无需原点复位。

■ 对应磁性开关

磁性开关安装槽

限位确认用、中间信号确认用
对应D-M9□, D-M9□E, D-M9□W(2色显示)

※磁性开关，请另行订购。详情请参照P.1308、1309、1311。

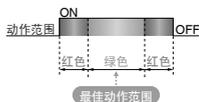


磁性开关

2色显示式无触点磁性开关
可准确无误地设定安装位置

在适合的动作范围内

绿 指示灯亮



■ 无需安装电池，减少维护工时

无需电池即可保留位置信息。
无需管理·回收·替换备用电池。



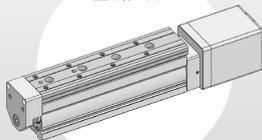
AC伺服驱动器的场合



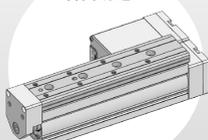
电机配置

可从3个方向选择

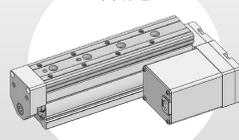
直线安装型



右侧折返型

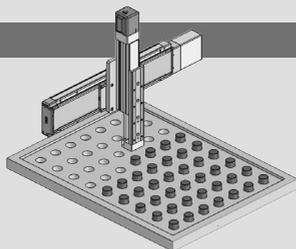


左侧折返型

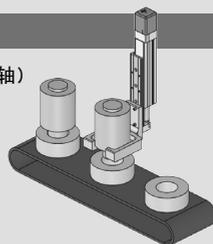


用途示例

● 拾&放



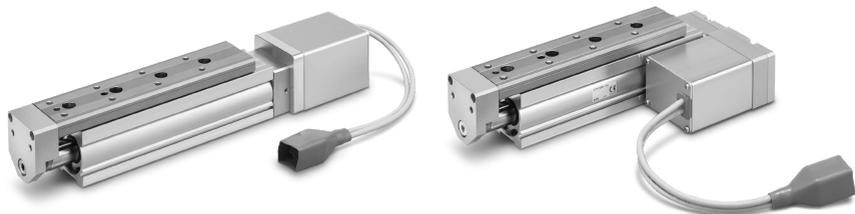
● 垂直搬运(Z轴)



高性能型 滑台 高精度型

滑台 高精度型 LESYH□G 系列

免电池 绝对增量型 (步进电机 DC24V)



目录

高性能型 滑台 高精度型 LESYH□G 系列

免电池 绝对增量型 (步进电机 DC24V)



型号选定方法	P.860
型号表示方法	P.868
规格	P.870
结构图	P.871
外形尺寸图	P.872
磁性开关的安装	P.1320
产品单独注意事项	前附83

控制器 JXC□ 系列 P.985

高性能型 控制器 (步信息输入型) JXC5H/6H 系列



型号表示方法	P.1009
规格	P.1009
外形尺寸图	P.1011
可选项	P.1015
执行器电缆	P.1075

高性能型 步进电机控制器 JXCEH/9H/PH 系列



型号表示方法	P.1053
规格	P.1054
外形尺寸图	P.1055
可选项	P.1057
执行器电缆	P.1075

免电池 绝对增量型编码器 / 产品单独注意事项	前附50
CE/UKCA, UL对应表	P.1322

LEFS
LEFB

LEKFS
LEKFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LEG

LESYH

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

高性能型

防尘·规格

洁净规格

二次对应
电池

JXC□
LEC□

LES□
LEC□

无规格
电机

LAT3

型号选定方法



型号选定步骤

定位控制 选定步骤

步骤1 确认搬运重量·速度

步骤2 确认工作节拍时间

步骤3 确认允许力矩

选定示例

步骤1 确认搬运重量·速度 (速度—搬运重量图)(参照P.862~864)

请参照(速度—搬运重量图), 根据工件重量与速度选择对象型号。

选定示例)根据右图, 暂时选择**LESYH16□GA-100**。

步骤2 确认工作节拍时间

请按照以下的计算方法计算工作节拍时间。

工作节拍时间:

T根据以下公式求出。

$$T = T1 + T2 + T3 + T4 [s]$$

- T1: 加速时间、及T3: 减速时间
根据以下公式求出。

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

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

- T2: 匀速时间根据以下公式求出。

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

- T4: 稳定时间因电机种类、负载及步进电机的定位范围等条件而异, 选定请参考以下数值进行计算。

$$T4 = 0.1 [s]$$

计算示例)

T1到T4的值如下所述求出。

$$T1 = V/a1 = 600/5000 = 0.12 [s],$$

$$T3 = V/a2 = 600/5000 = 0.12 [s]$$

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

$$= \frac{100 - 0.5 \cdot 600 \cdot (0.12 + 0.12)}{600}$$

$$= 0.05 [s]$$

$$T4 = 0.1 [s]$$

由此, 工作节拍时间:T为

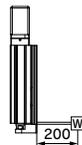
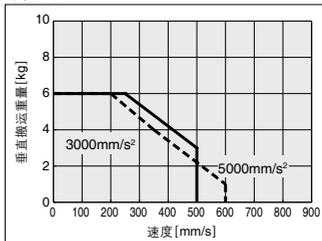
$$T = T1 + T2 + T3 + T4$$

$$= 0.12 + 0.05 + 0.12 + 0.1$$

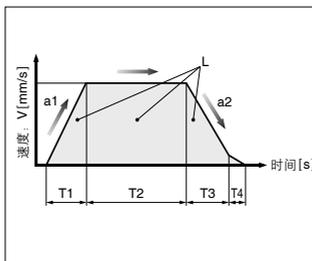
$$= 0.39 [s]$$

使用条件

- 工件重量: 1 [kg]
- 速度: 600 [mm/s]
- 安装姿势: 垂直
- 行程: 100 [mm]
- 加减速度: 5000 [mm/s²]
- 工作节拍时间: 0.4秒
- 工件安装条件:

LESYH16□G / 步进电机 垂直
行程 12

(速度—搬运重量图)



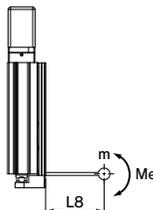
- L: 行程 [mm]..... (运转条件)
- V: 速度 [mm/s]..... (运转条件)
- a1: 加速度 [mm/s²]..... (运转条件)
- a2: 减速度 [mm/s²]..... (运转条件)

- T1: 加速时间 [s]... 到达设定速度所用的时间
- T2: 匀速时间 [s]... 以恒定速度运转的时间
- T3: 减速时间 [s]... 匀速运转至停止的时间
- T4: 稳定时间 [s]... 完成定位的时间

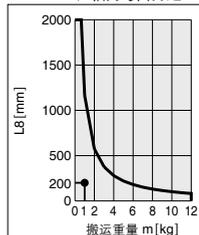
步骤3 确认允许力矩 (静态允许力矩)(参照P.864)

(动态允许力矩)(参照P.866, 867)

请确认施加于执行器上的静态力矩、动态力矩都在允许范围内。



LESYH16 / 轴向弯曲力矩



(动态允许力矩)

根据以上的结果, 选择**LESYH16□GA-100**。

型号选定步骤

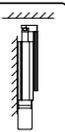
推压控制 选定步骤

步骤1 确认所需推力 → **步骤2 确认压触推力** → **步骤3 确认占空比** → **步骤4 确认允许力矩**

选定示例

使用条件

- 压触推力: 100N
- 工件重量: 1kg
- 速度: 100mm/s
- 行程: 100mm
- 安装姿势: 垂直向上
- 按压时间+动作(A): 1.5秒
- 全工作节拍时间(B): 10秒



步骤1 确认所需推力

计算压触动作所需的大概推力。

- 选定示例) • 压触推力: 100[N]
• 工件重量: 1[kg]
因此所需大概推力 $100 + 10 = 110$ [N]。

请参见产品规格(P.870), 根据所需的大概推力选定目标型号。

选定示例) 根据规格表

- 所需大概推力: 110[N]
 - 速度: 100[mm/s]
- 因此, 暂时选择 **LESYH16□GA**。

然后, 计算压触动作所需的推力。

安装姿势为垂直向上的场合, 加算执行器的滑台重量。

选定示例) 根据(滑台重量)表

- **LESYH16□GA**的滑台重量为: 0.7[kg]

因此, 所需推力为 $110 + 7 = 117$ [N]。

滑台重量

单位[kg]

型号	行程[mm]			
	50	75	100	150
LESYH8	0.2	0.3	—	—
LESYH16	0.4	—	0.7	—
LESYH25	0.9	—	1.3	1.7

※安装姿势为垂直向上的场合, 加算滑台重量。

LESYH16□G□ / 高性能 免电池 绝对增量型



〈压触推力设定值—推力图〉

步骤2 确认压触推力

〈压触推力设定值—推力图〉(参照P.865)

请参见(压触推力设定值—推力图), 根据所需的推力选择目标型号。确认压触推力设定值。

选定示例) 根据右图

- 所需推力: 117[N]
- 因此, 暂时选择 **LESYH16□GA**。
此时的压触推力设定值为64[%]。

允许占空比

步进电机(带编码器 DC24V)

压触推力设定值[%]	占空比[%]	连续推压时间[分]
35	—	—
50以下	30以下	5以下
70以下	20以下	3以下

步骤3 确认占空比

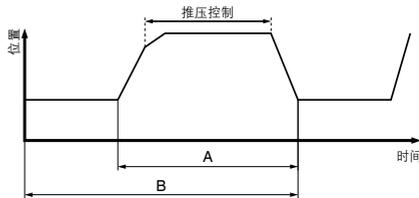
请参照(允许占空比), 根据压触推力设定值, 确认允许占空比。

选定示例) 根据(允许占空比)表,

- 压触推力设定值: 64[%]
- 因此, 允许占空比在20[%]以下。

计算使用条件的占空比, 确认在允许占空比以下。

- 选定示例) • 按压时间+动作(A): 1.5秒
• 全工作节拍时间(B): 10秒
因此, 占空比为 $1.5/10 \times 100 = 15$ [%], 在允许范围内。

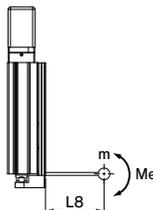


步骤4 确认允许力矩

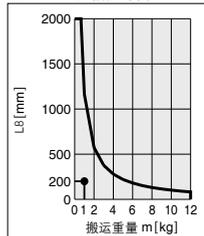
〈静态允许力矩〉(参照P.864)

〈动态允许力矩〉(参照P.866, 867)

请确认施加于执行器上的静态力矩、动态力矩都在允许范围内。



LESYH16 / 轴向弯曲力矩



〈动态允许力矩〉

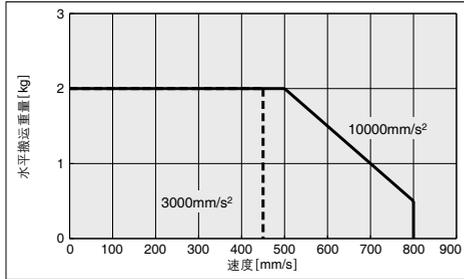
根据以上的结果, 选择**LESYH16□GA-100**。

LEFS
LEFB
LEKFS
LEKFB
LEJS
LEJB
LEL
LEM
LEY
LEYG
LEG
LESYH
LESYH
LES
LESFH
LEPY
LEPS
LER
LEH
高性能型
防尘·规格
洁净规格
二次对应
免电池
JXC□
LEC□
LES□
LECY□
无规格
电机
LAT3

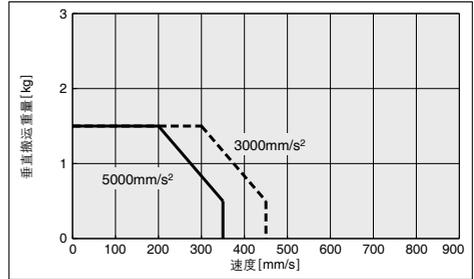
速度—搬运重量图(参考)

LESYH8□G

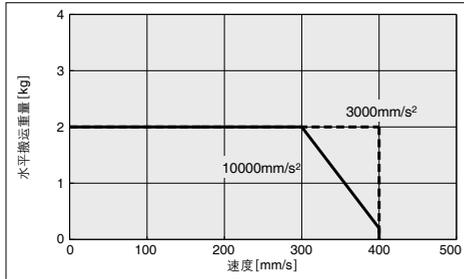
水平 / 导程10



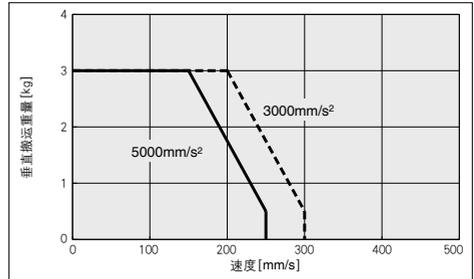
垂直 / 导程10



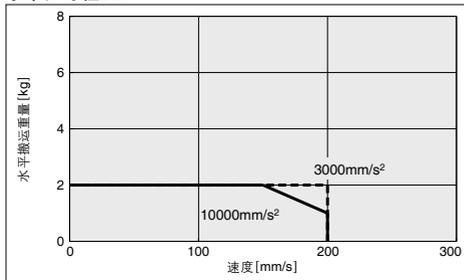
水平 / 导程5



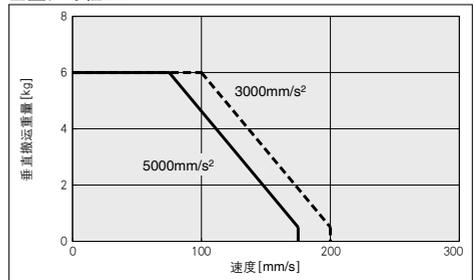
垂直 / 导程5



水平 / 导程2.5



垂直 / 导程2.5

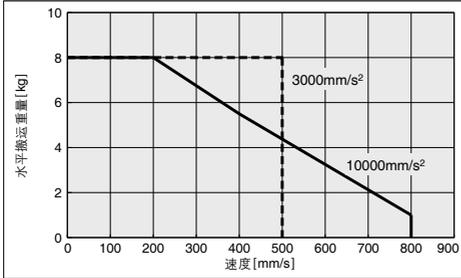


使用温度:30℃以下占空比100%以下、
30℃以上的场合占空比40%以下使用。

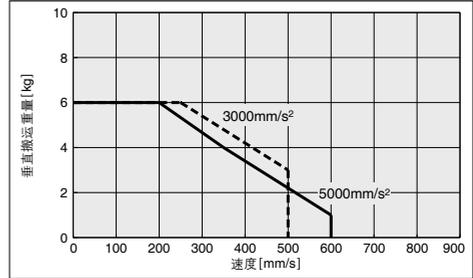
速度—搬运重量图(参考)

LESYH16□G

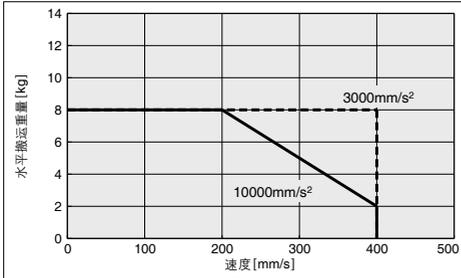
水平 / 导程12



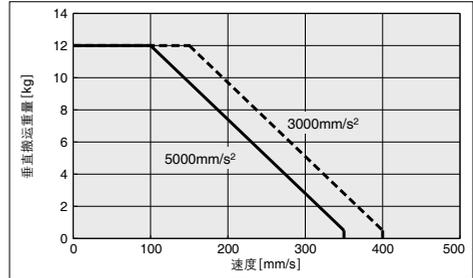
垂直 / 导程12



水平 / 导程6



垂直 / 导程6



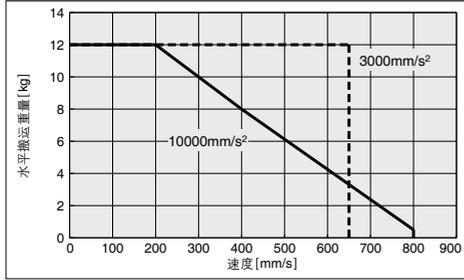
使用温度: 30℃以下占空比100%以下、
30℃以上的场合占空比40%以下使用。

- LEFS
- LEFB
- LEKFS
- LEKFB
- LEJS
- LEJB
- LEL
- LEM
- LEY
- LEYG
- LEG
- LESYH
- LES
- LESH
- LEPY
- LEPS
- LER
- LEH
- 高性能型
- 防尘·规格
- 洁净规格
- 一对应
- 二次电池
- JXC
- LEC
- LES
- LEC
- LEC
- LEC
- 无规格
- 无电机
- LAT3

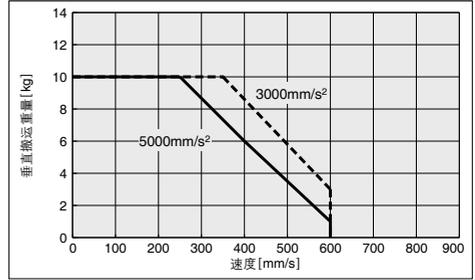
速度—搬运重量图(参考)

LESYH25□G

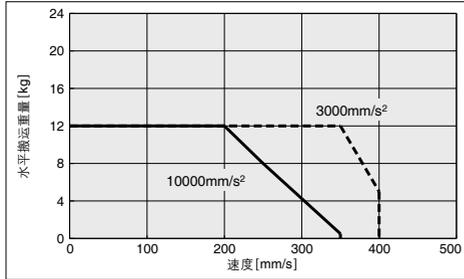
水平 / 导程16



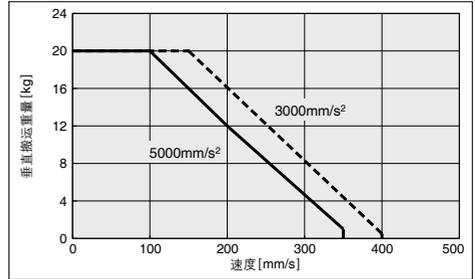
垂直 / 导程16



水平 / 导程8



垂直 / 导程8



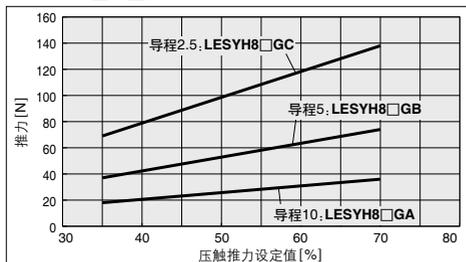
使用温度:30℃以下占空比100%以下、
30℃以上的场合占空比40%以下使用。

静态允许力矩

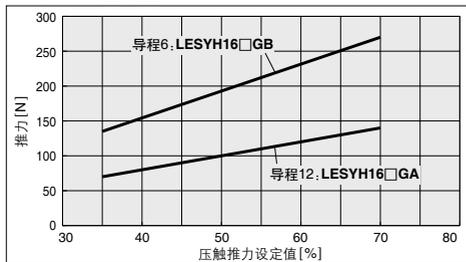
型号	LESYH8		LESYH16		LESYH25		
行程[mm]	50	75	50	100	50	100	150
轴向弯曲力矩[N·m]	11		26	43	77	112	155
偏转力矩[N·m]	12		48		146	177	152
回转力矩[N·m]	12		48		146	177	152

压触推力设定值—推力图

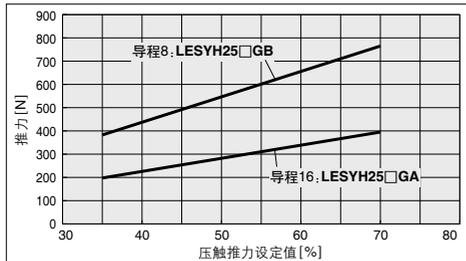
LESYH8□G□



LESYH16□G□



LESYH25□G□



LEFS
LEFB

LEKFS
LEKFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LEG

LESYH

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

高性能型
防尘·规格

洁净规格

二次对应
电池

JXC□
LEC□

LES□
LEC□

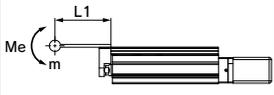
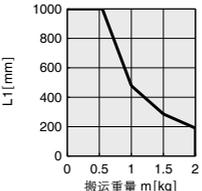
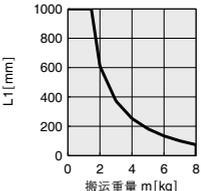
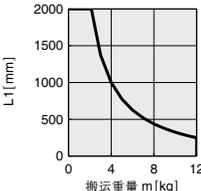
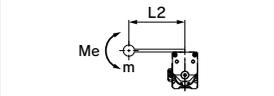
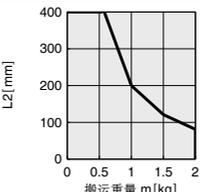
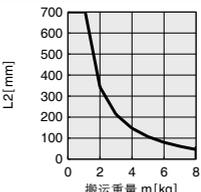
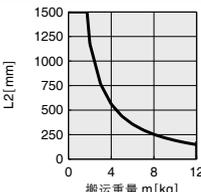
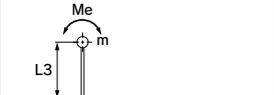
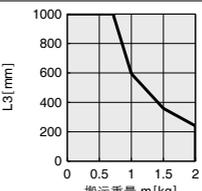
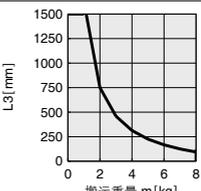
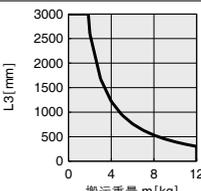
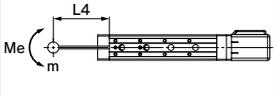
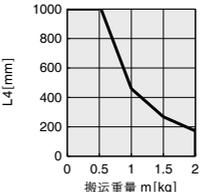
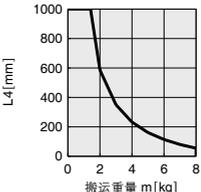
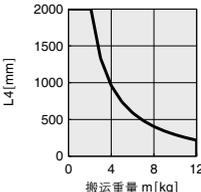
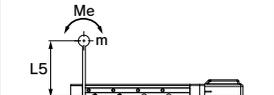
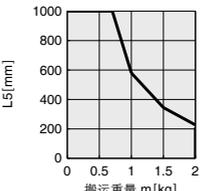
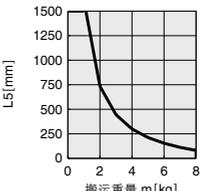
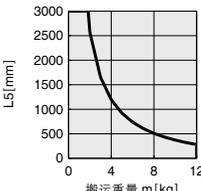
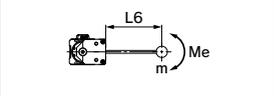
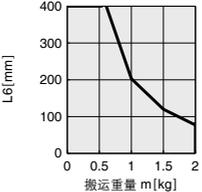
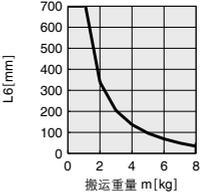
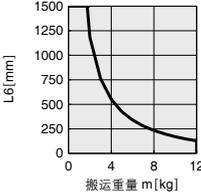
无规格
电机

LAT3

动态允许力矩

※本图表示工件重心向1个方向伸出时的允许外伸量(导轨部)。外伸量的选定, 请根据“导轨负载率的计算”或“电动执行器选定程序”确认。 <https://www.smc.com.cn>

加减速速度 水平: 10000mm/s² 垂直: 5000mm/s²

姿势	负载伸出方向 m: 搬运重量[kg] Me: 允许力矩[N·m] L: 到工件重心的外伸量[mm]	型号		
		LESYH8	LESYH16	LESYH25
水平·顶面	 X			
	 Y			
	 Z			
水平·侧面	 X			
	 Y			
	 Z			

动态允许力矩

※本图表示工件重心向1个方向伸出时的允许外伸量(导轨部)。选定外伸量时, 请通过“导轨负载率的计算”或“电机执行器选定程序”确认。https://www.smc.com.cn

加减速速度 水平: 10000mm/s² 垂直: 5000mm/s²

姿势	负载伸出方向 m: 搬运重量[kg] Me: 允许力矩[N·m] L: 到工件重心的外伸量[mm]	型号		
		LESYH8	LESYH16	LESYH25
垂直	Y			
	Z			

导轨负载率的计算

① 决定使用条件。

型号: LESYH

尺寸: 16

安装姿势: 水平 / 顶面 / 壁面 / 垂直

② 由型号、尺寸、安装姿势选择对应曲线图。

③ 根据加速度、搬运重量, 从曲线图查得外伸量[mm]: Lx/Ly/Lz。

④ 求各方向的负载率。

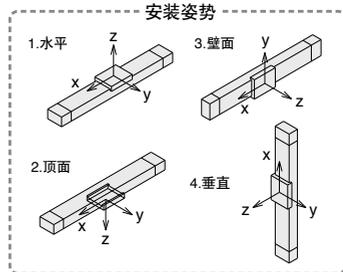
$$\alpha_x = X_c / L_x \quad \alpha_y = Y_c / L_y \quad \alpha_z = Z_c / L_z$$

⑤ 确认 α_x 、 α_y 、 α_z 加起来在1以下。

$$\alpha_x + \alpha_y + \alpha_z \leq 1$$

若超过了1, 请采取降低加速度、减小搬运重量, 改变重心位置或变更系列等应对措施。

加速度[mm/s²]: a
搬运重量[kg]: m
搬运重心的重心位置[mm]: X_c/Y_c/Z_c



例

① 使用条件

型号: LESYH

尺寸: 16

安装姿势: 水平

加速度[mm/s²]: 5000

搬运重量[kg]: 4.0

搬运重心的重心位置[mm]: X_c=80, Y_c=50, Z_c=60

② 从第866页第2列上部选择3个图。

③ L_x=250mm, L_y=160mm, L_z=700mm

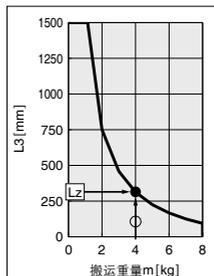
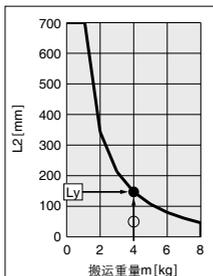
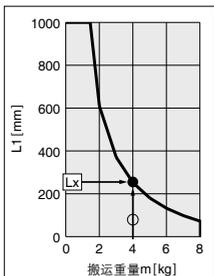
④ 各方向的负载率如下。

$$\alpha_x = 80 / 250 = 0.32$$

$$\alpha_y = 50 / 160 = 0.32$$

$$\alpha_z = 60 / 700 = 0.09$$

⑤ $\alpha_x + \alpha_y + \alpha_z = 0.73 \leq 1$



LEFS
LEFB

LEKS
LEKB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LEG

LESYH

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

高性能型

防粉尘·规格

洁净规格

二次对应

电池

JXC

LEC

LES

LEC

无规格

电机

LAT3

免电池 绝对增量型(步进电机 DC24V)

高性能型 滑台

高精度型

LESYH□G 系列



型号表示方法



LESYH 16 D G A - 50 C - R1 C5H73

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

控制器详见下一页。

① 尺寸

8
16
25

② 电机配置 / 电机罩朝向
(尺寸8の場合)

记号	电机配置	电机罩朝向
D1	直线安装型	左侧
D2		右侧
D3		上侧
D4		下侧
R	右侧折返型	—
L	左侧折返型	—

② 电机配置
(尺寸16/25の場合)

D	直线安装型
R	右侧折返型
L	左侧折返型

③ 电机种类

记号	电机种类	适合控制器 / 驱动器
G	高性能型 (免电池 绝对增量型)	JXC5H JXC6H JXCEH JXC9H JXCPH

④ 导程 [mm]

	尺寸		
	8	16	25
A	10	12	16
B	5	6	8
C	2.5	—	—

⑤ 行程 [mm]

	尺寸		
	8	16	25
50	●	●	●
75	●	—	—
100	—	●	●
150	—	—	●

⑥ 电机可选项

C	无锁
W	带锁

⑦ 插头 / 执行器电缆种类·长度

机器人电缆				[m]
无记号	无电缆	R8		8*1
R1	1.5	RA		10*1
R3	3	RB		15*1
R5	5	RC		20*1

关于磁性开关请参照P.1308、1309、1311、1320。

⑧ 控制器

无记号	无控制器
C□H□□	带控制器

C5H73

通信协议
(通信协议 / 输入输出)

5	并行输入 (NPN)
6	并行输入 (PNP)
E	EtherCAT
9	EtherNet/IP™
P	PROFINET

控制器安装方法

7	螺钉安装型
8※2	DIN导轨安装型

轴数 / 特殊规格

H	1轴 / 高性能型
---	-----------

I/O电缆

记号	种类	对象通信协议
无记号	无附件	—
1	I/O电缆 (1.5m)	并行输入 (NPN) 并行输入 (PNP)
3	I/O电缆 (3m)	
5	I/O电缆 (5m)	

※1 按订货生产

※2 不附带DIN导轨。需另行订购。

⚠ 注意

【关于CE/UKCA对应品】

EMC的适应性实验是将电动执行器LES系列与控制器JXC系列组合进行的。EMC实验结果会随组装了电动执行器的客户端装置、控制盘的构成或其它电气元件的配置、配线关系而变化。所以不能保证客户端装置在设置环境中使用时的适合性。由此，需要您对最终机械、装置的整体进行EMC的适合性确认。

■ 相关商标

EtherNet/IP® ODVA的注册商标。

EtherCAT® 注册商标和专利技术，由德国Beckhoff Automation GmbH公司授权。

执行器和控制器配套成组。

请务必确认控制器和执行器的组合是正确的。

(使用前，请务必确认以下内容)

注) 确认“执行器”和“控制器”上所记载的执行器型号是否一致

LESYH16RGA-50

注)



※使用相关产品请参见使用说明书。
使用说明书请通过本公司官网下载。
<https://www.smc.com.cn>

种类	步信息输入型	EtherCAT直接输入型	EtherNet/IP™直接输入型	PROFINET直接输入型
系列	JXC5H JXC6H	JXCEH	JXC9H	JXCPH
特点	并行输入输出	EtherCAT直接输入	EtherNet/IP™直接输入	PROFINET直接输入
对应电机	免电池 绝对增量型 (步进电机 DC24V)			
最大步信息数	64点			
电源电压	DC24V			
参照页	P.1009		P.1053	

- LEFS LEFB
- LEKFS LEKFB
- LEJS LEJB
- LEL
- LEM
- LEY LEYG
- LEG
- LESYH
- LES LESEH
- LEPY LEPS
- LER
- LEH
- 高性能型
- 防尘·规格
- 洁净规格
- 二对一次电池
- JXC□ LEC□
- LES□ LEC□
- 无规格电机
- LAT3

规格

型号		LESYH8□GA	LESYH8□GB	LESYH8□GC	LESYH16□GA	LESYH16□GB	LESYH25□GA	LESYH25□GB	
执行器规格	行程[mm]	50, 75			50, 100		50, 100, 150		
	最大可搬运重量[kg] ^{注1)注3)}	水平	2			8		12	
		垂直	1.5	3	6	6	12	10	20
	压触推力 / 35%~70%[N] ^{注2)注3)}	18~36	37~74	69~138	70~140	135~270	197~395	382~765	
	速度[mm/s] ^{注1)注3)}	20~800	10~400	5~200	20~800	10~400	20~800	10~400	
	推压速度[mm/s]	20~30	10~30	5~30	20~30	10~30	20~30	10~30	
	最大加减速[mm/s ²]	水平	10000						
		垂直	5000						
	重复定位精度[mm]	±0.01							
	空转行程[mm] ^{注4)}	0.1以下							
	丝杠导程[mm]	10	5	2.5	12	6	16	8	
	耐冲击 / 耐振动[m/s ²] ^{注5)}	50/20							
	驱动方式	滚珠丝杠 / LESYH□D 滚珠丝杠 + 同步带 / LESYH□(R,L)							
	导轨方式	直线导轨(循环)							
使用温度范围[°C]	5~40								
使用湿度范围[%RH]	90以下(未结露)								
防护等级	IP40								
电机规格	电机尺寸	□28			□42		□56		
	电机种类	步进电机(带编码器DC24V)							
	编码器(角变位传感器)	免电池绝对增量型							
	额定电压[V]	DC24 ± 10%							
功率[W] ^{注6)}	最多116			最多126		最多222			
锁紧规格	型号	断电锁紧型							
	保持力[N]	20	39	78	78	157	108	216	
	消耗功率[W] ^{注8)}	2.9			5				
	额定电压[V]	DC24 ± 10%							

注1) 关于搬运重量的速度·加速度和占空比，请参照P.862~864的“速度—搬运重量图”确认。

注2) 压触推力的精度为±20%(F.S.)。

注3) 根据电缆长度·负载·安装条件等，速度·推力可能会有变化。

注3) 电缆长度超过5m时，速度·推力每增加5m最大下降10%。(15m时，最大下降20%)

注4) 是修正往复动作误差时的参考值。

注5) 耐振动：45~2000Hz，在1周期内，进给丝杠的轴方向及直角方向无误动作。(初始值)

耐冲击：在落下式冲击试验中，进给丝杠的轴方向及直角方向无误动作。(初始值)

注6) 为含控制器运转时的最大功率。请在选定电源容量时使用。

注7) 仅限锁紧规格。

注8) 若选择锁紧规格，请加算其消耗功率。

重量

产品重量

[kg]

型号	行程			
	50	75	100	150
LESYH8□G	1.06	1.23	—	—
LESYH16□G	2.39	—	2.78	—
LESYH25□G	4.82	—	5.42	6.22

增加重量

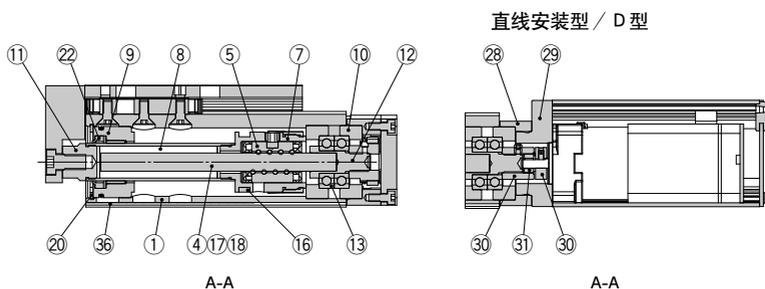
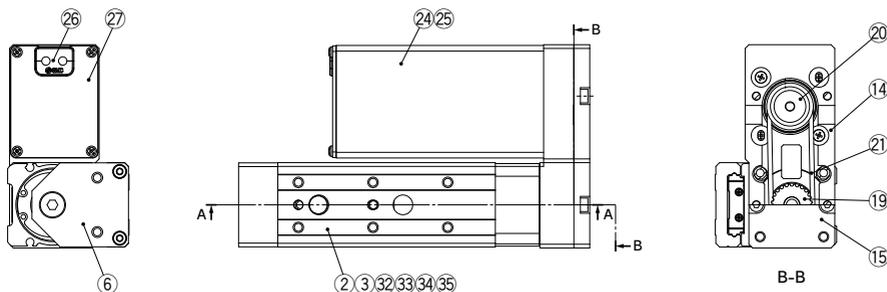
[kg]

尺寸	8	16	25
带锁	0.16	0.32	0.61

结构图

右侧折返型 / R型、左侧折返型 / L型

※图为R型



组成零部件

编号	零部件名称	材质	备注
1	主体	铝合金	阳极氧化处理
2	滑台	不锈钢	—
3	导向块	合金钢	—
4	滚珠丝杠轴	合金钢	—
5	滚珠丝杠螺母	树脂/合金钢	—
6	端板	铝合金	阳极氧化处理
7	活塞	铝合金	—
8	活塞杆	不锈钢	硬质镀铬
9	杆侧缸盖	铝合金	—
10	轴承保持座	铝合金	—
11	杆接头	快削钢	无电解镀锌
12	插轴	快削钢	无电解镀锌
13	轴承	—	—
14	折返安装块	铝合金	阳极氧化处理
15	折返安装盖	铝合金	阳极氧化处理
16	磁环	—	—
17	防振托环	不锈钢	仅限尺寸25、150st
18	防振圈	树脂	仅限尺寸25、150st

编号	零部件名称	材质	备注
19	丝杠轴用同步带轮	铝合金	—
20	电机用同步带轮	铝合金	—
21	同步带	—	—
22	刮尘圈	NBR	—
23	C型孔用弹性挡圈	弹簧钢	磷酸盐膜
24	电机/带锁电机	—	取决于编号
25	电机罩	铝合金	阳极氧化处理
26	线套	NBR	—
27	电机端盖	铝合金	阳极氧化处理
28	电机块	铝合金	阳极氧化处理
29	电机附件	铝合金	阳极氧化处理
30	联轴器	铝合金	—
31	星形垫片	NBR	—
32	盖	树脂	—
33	复位导向块	树脂	—
34	刮尘圈	NBR	—
35	钢球	特殊钢材	—
36	防护带	—	—

LEFS
LEFB

LEKFS
LEKFB

LEJS
LEJB

LEL

LEM

LEY
LEYG

LEG

LESYH

LES
LESH

LEPY
LEPS

LER

LEH

高性能型

防尘·规格

洁净规格

对应二次电池

JXC
LEC

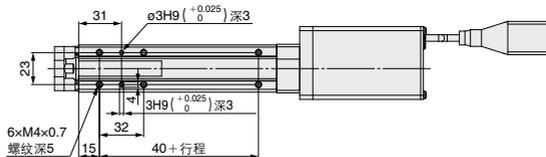
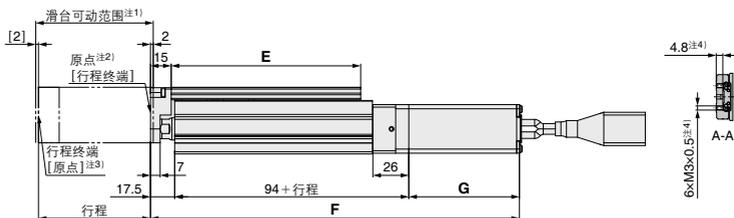
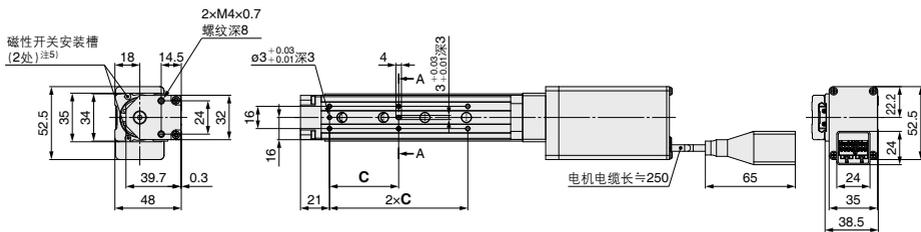
LES
LEC

无规格电机

LAT3

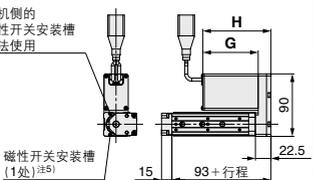
外形尺寸图

LESYH8D□G□-□



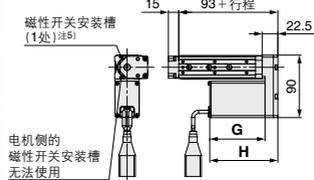
电机配置: 右侧折返型 / LESYH8RG□G□-□

电机侧的磁性开关安装槽无法使用

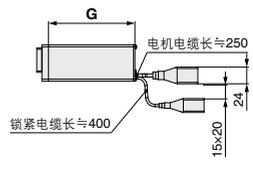


电机配置: 左侧折返型 / LESYH8LG□G□-□

磁性开关安装槽 (1处) 注5



电机可选项: 带锁 / LESYH8□G□-□W-□



- 注1) 根据原点复位动作等, 滑台的可动范围。请注意不要与周边的工件、设备等干涉。
- 注2) 原点复位后的位置。
- 注3) [] 为变更原点复位方向的情况。
- 注4) 如果工件固定用螺栓过长, 就会碰到导向块, 导致动作不良等。请使用不超过螺纹长度的螺栓。
- 注5) 对应限位确认用、中间信号确认用的D-M9□, D-M9□E, D-M9□W(2色显示)。磁性开关, 请另行订购。详情请参照P.1308、1309、1311。

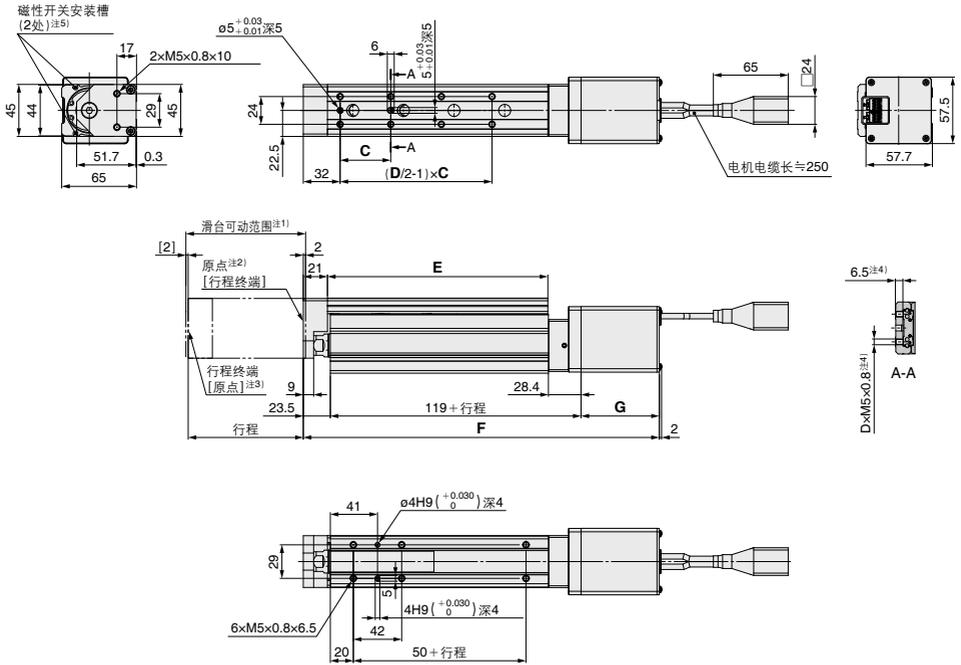
尺寸表

(mm)

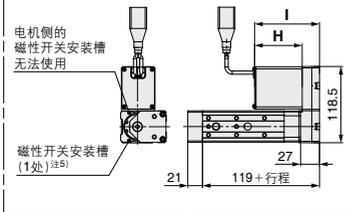
型号	行程	C	E	带电机罩			带锁电机罩		
				F	G	H	F	G	H
LESYH8□G□	50	46	111	241.5	80	98.5	286.5	125	143.5
	75	50	137	266.5			311.5		

外形尺寸图

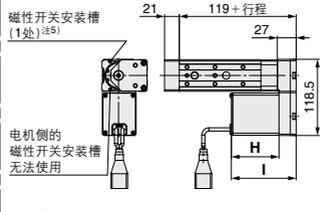
LESYH16DG□-□



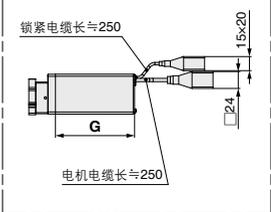
电机配置:右侧折返型 / LESYH16RG□-□C



电机配置:左侧折返型 / LESYH16LG□-□C



电机可选项:带锁 / LESYH16□G□-□W



- 注1) 根据原点复位动作等的滑台的可动范围。
 请注意不要与周边的工件·设备等干涉。
- 注2) 原点复位后的位置。
- 注3) [] 为变更原点复位方向の場合。
- 注4) 如果工件固定用螺栓过长, 就会碰到导向块, 导致动作不良等。
 请使用不超过螺栓长度的螺栓。
- 注5) 对应限位确认用, 中间信号确认用的D-M9□, D-M9□E, D-M9□W(2色显示)。
 磁性开关, 请另行订购。详情请参照P.1308, 1309, 1311。

尺寸表

型号	行程	C	D	E	带电机罩				带锁·电机罩			
					F	G	H	I	F	G	H	I
LESYH16□G□	50	40	6	116.5	266.4	75	68	92.7	311.4	120	113	137.7
	100	44	8	191.5	316.4				361.4			

LESYH16DG□-□

LESYH16RG□-□C

LESYH16LG□-□C

LESYH16□G□-□W

高性能型

防尘·规格

洁净规格

对应二次电池

JXC□□

LEC□□

LES□□

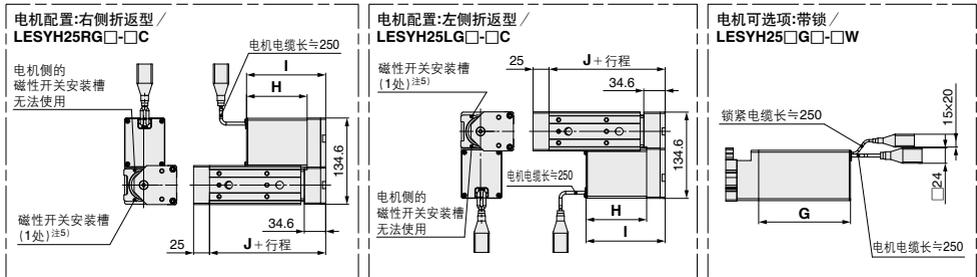
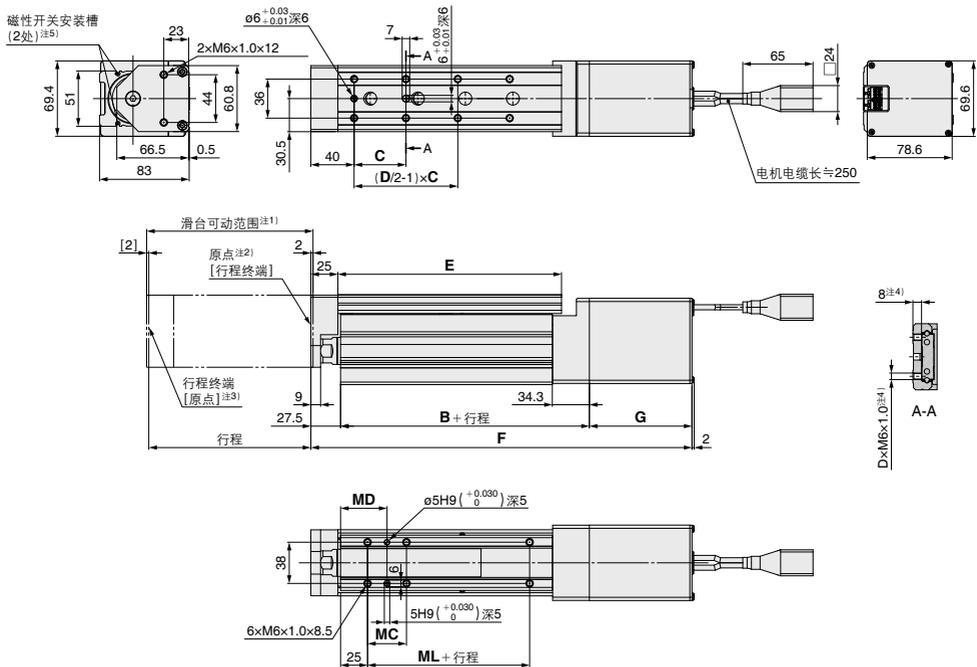
LEC□□

无规格电机

LAT3

外形尺寸图

LESYH25DG□-□



- 注1) 根据原点复位动作等的滑台的可动范围。
 请注意不要与周边的工件·设备等干涉。
- 注2) 原点复位后的位置。
- 注3) [] 为变更原点复位方向的情况。
- 注4) 如果工件固定用螺栓过长, 就会碰到导向块, 导致动作不良等。
 请使用不超过螺纹长度的螺栓。
- 注5) 对应限位确认用、中间信号确认用的D-M9□、D-M9□E、D-M9□W(2色显示)。
 磁性开关, 请另行订购。详情请参照P.1308、1309、1311。

尺寸表

型号	行程	B	C	D	E	带电机罩				带锁·电机罩				J	MC	MD	ML	
						F	G	H	I	F	G	H	I					
LESYH25□G□	50	130.3	75	4	143	307.8	100	95	125.1	347.8	397.8	140	144	174.1	133.1	36	43	50
	100		48	207	357.8	477.8												
	150		65	285	437.8													