

Hochauflösender Linearaktor mit Schrittmotor

Kompakt und besonders preisgünstig

M-228 • M-229



- Stellwege 10 und 25 mm
- Hohe Belastbarkeit 80 N
- Auflösung 0,36 nm bei Getriebeversion
- Geschwindigkeit bis 4 mm/s
- Versionen mit Direktantrieb inkl. Handrad
- Kontaktlose End- und Referenzschalter

Kompakter Linearantrieb der Standardklasse

Stepper-Mike mit 2-Phasen-Schrittmotor als leistungsstarker Direktantrieb oder in schlanker Bauform mit Getriebe.

Hochwertige Komponenten

Nichtdrehendes Kopfstück für gleichförmige Bewegung vermeidet Taumelfehler, Drehmomente und Verschleiß am Kontaktpunkt. Kontaktlose Endschalter schützen die Mechanik. Ein richtungserkennender Referenzschalter erleichtert Automatisierungsaufgaben. Sichtfenster zur schnellen Positionserkennung. Versionen mit Direktantrieb inkl. Handrad zur manuellen Verstellung.

Kostengünstige Systemlösung

Zusammen mit dem netzwerkfähigen Einkanalcontroller C-663.12 Mercury Step besitzen die Linearaktoren gute Leistungsmerkmale zu einem wirtschaftlich attraktiven Systempreis für ein- oder mehrachsige Anwendungen.

Bewegen	Einheit		M-228.10S	M-228.11S	M-229.25S	M-229.26S
Aktive Achsen			X	X	X	X
Stellweg in X	mm		10	10	25	25
Maximale Geschwindigkeit in X, unbelastet	mm/s		1,5	4	1,5	4

Positionieren	Einheit	Toleranz	M-228.10S	M-228.11S	M-229.25S	M-229.26S
Kleinste Schrittweite in X	µm	typ.	1	1	1	1
Unidirektionale Wiederholgenauigkeit in X	µm	typ.	±2	±2	±2	±2
Umkehrspiel in X	µm	typ.	5	10	10	10
Referenzschalter			Hall-Effekt	Hall-Effekt	Hall-Effekt	Hall-Effekt
Wiederholgenauigkeit des Referenzschalters	µm		1	1	1	1
Endschalter			Hall-Effekt	Hall-Effekt	Hall-Effekt	Hall-Effekt

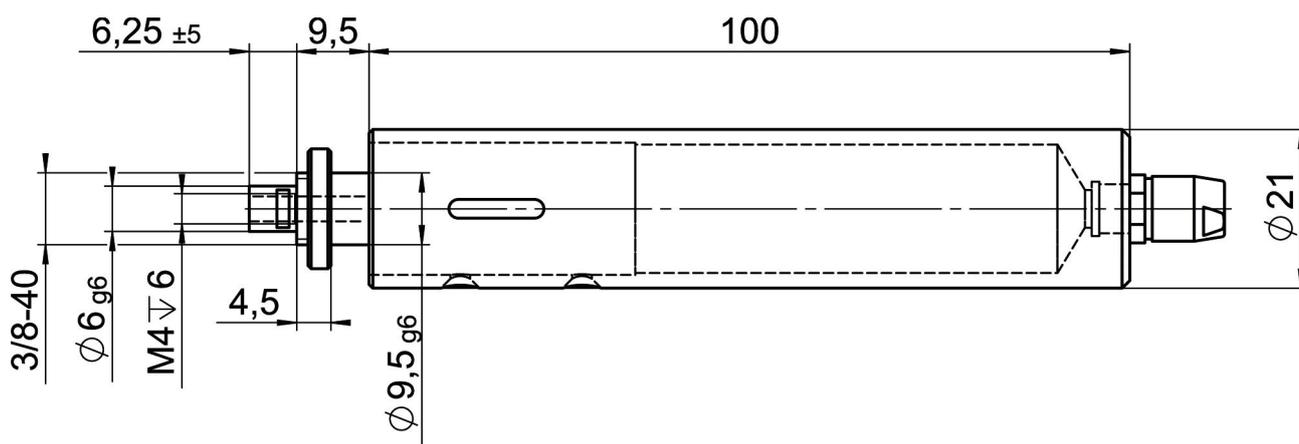
Antriebseigenschaften	Einheit	Toleranz	M-228.10S	M-228.11S	M-229.25S	M-229.26S
Antriebstyp			2-Phasen-Schrittmotor mit Getriebe	2-Phasen-Schrittmotor	2-Phasen-Schrittmotor mit Getriebe	2-Phasen-Schrittmotor
Betriebsspannung	V		24	24	24	24
Nennstrom, effektiv	A	typ.	0,25	0,85	1	0,85
Motorauflösung	Vollschritte/U		24	400	24	400
Antriebskraft in X	N	typ.	20	50	50	80

Mechanische Eigenschaften	Einheit	M-228.10S	M-228.11S	M-229.25S	M-229.26S
Spindeltyp		Trapezgewindespindel	Trapezgewindespindel	Trapezgewindespindel	Trapezgewindespindel
Spindelsteigung	mm	0,5	0,5	0,5	0,5
Getriebeuntersetzung i		256 : 9	-	256 : 9	-
Gesamtmasse	g	230	360	400	610
Material		Aluminium eloxiert, Chromstahl, Messing	Aluminium eloxiert, Chromstahl, Messing	Aluminium eloxiert, Chromstahl, Messing	Aluminium eloxiert, Chromstahl, Messing

Anschlüsse und Umgebung	Einheit	M-228.10S	M-228.11S	M-229.25S	M-229.26S
Betriebstemperaturbereich	°C	-20 bis 65	-20 bis 65	-20 bis 65	-20 bis 65
Anschluss		D-Sub 15-polig (m)	D-Sub 15-polig (m)	D-Sub 15-polig (m)	D-Sub 15-polig (m)
Kabellänge	m	0,5	0,6	0,5	0,6
Empfohlene Controller / Treiber		C-663.12 C-885 mit C-663.12C885	C-663.12 C-885 mit C-663.12C885	C-663.12 C-885 mit C-663.12C885	C-663.12 C-885 mit C-663.12C885

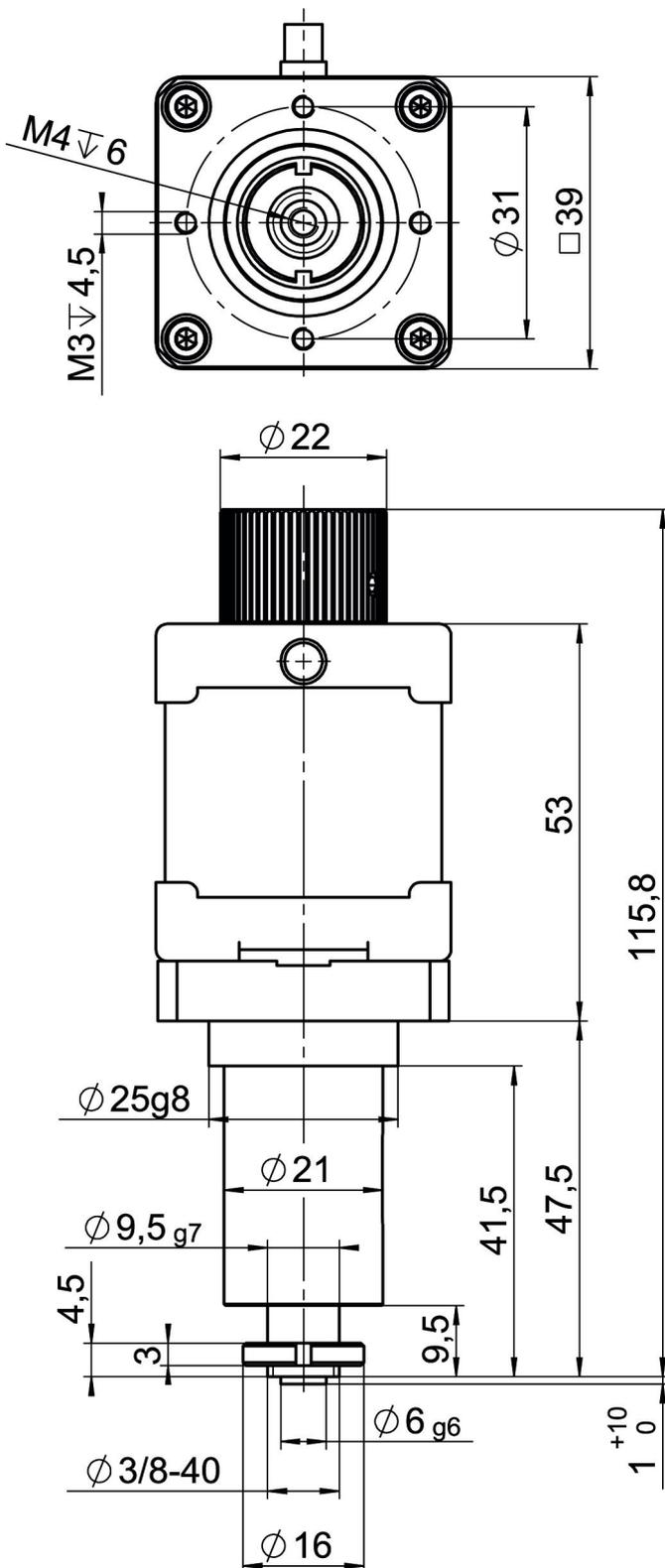
Hinweis zu Kleinste Schrittweite: Mit empfohlenem Controller
 Hinweis zu Umkehrspiel: Unter Vorlast
 Hinweis zu Nennstrom, effektiv: Pro Motorphase

Zeichnungen / Bilder



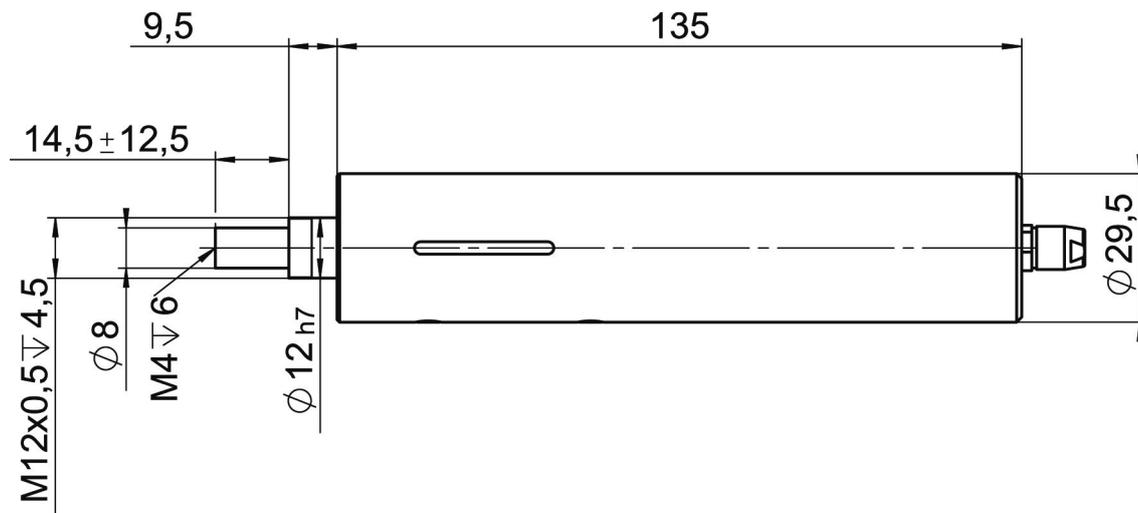
M-228.10S, Abmessungen in mm

Zeichnungen / Bilder



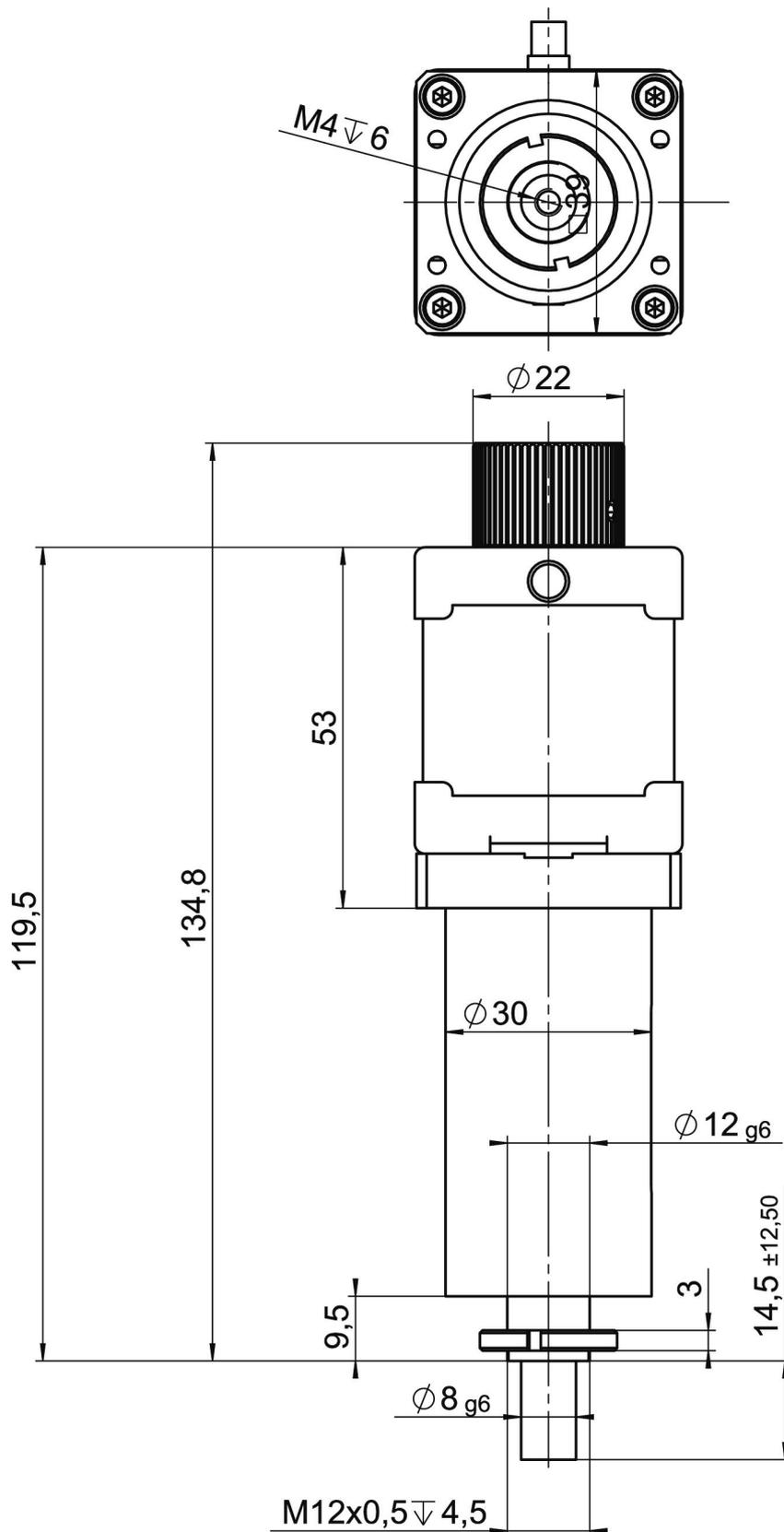
M-228.11S, Abmessungen in mm

Zeichnungen / Bilder



M-229.25S, Abmessungen in mm

Zeichnungen / Bilder



M-229.26S, Abmessungen in mm

Bestellinformationen

M-228.10S

Hochauflösender Linearaktor mit Schrittmotor; 2-Phasen-Schrittmotor mit Getriebe; 10 mm Stellweg; 20 N Vorschubkraft; 1,5 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Endschalter: Hall-Effekt; 0,5 m Kabellänge

M-228.11S

Hochauflösender Linearaktor mit Schrittmotor; 2-Phasen-Schrittmotor; 10 mm Stellweg; 50 N Vorschubkraft; 4 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Endschalter: Hall-Effekt; 0,6 m Kabellänge

M-229.25S

Hochauflösender Linearaktor mit Schrittmotor; 2-Phasen-Schrittmotor mit Getriebe; 25 mm Stellweg; 50 N Vorschubkraft; 1,5 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Endschalter: Hall-Effekt; 0,5 m Kabellänge

M-229.26S

Hochauflösender Linearaktor mit Schrittmotor; 2-Phasen-Schrittmotor; 25 mm Stellweg; 80 N Vorschubkraft; 4 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Endschalter: Hall-Effekt; 0,6 m Kabellänge