

Hochauflösender Linearaktor mit DC-Motor

Kompakt durch gefalteten Antrieb

M-232



- Stellweg 17 mm
- Kleinste Schrittweite 0,1 µm
- Geschwindigkeit bis 1,5 mm/s
- Geregelter DC-Motor
- MTBF >5000 h

Kompakter Linearantrieb der Präzisionsklasse

Hochauflösender Linearaktor, DC-Motor. Kompakte Bauform durch gefalteten Antrieb. Drehendes Kopfstück, drehender Stößel. Positionsgeregelte DC-Motoren mit Getriebe und hochauflösenden Rotationsencodern ermöglichen eine Schrittweite und Wiederholgenauigkeit von nur 100 nm

Passt an den M-105 Mikrostelltisch.

Hochwertige Komponenten

Extrem reibungsarme und spielfreie Konstruktion. Kontaktlose Endschalter schützen die Mechanik. Positionsgeregelte Varianten mit differentiellem Encodertreiber im Stecker für die sichere Signalübertragung über bis zu 10 m

Einsatzgebiete

Präzisionsjustage, motorisierter Ersatz für Mikrometerschrauben.

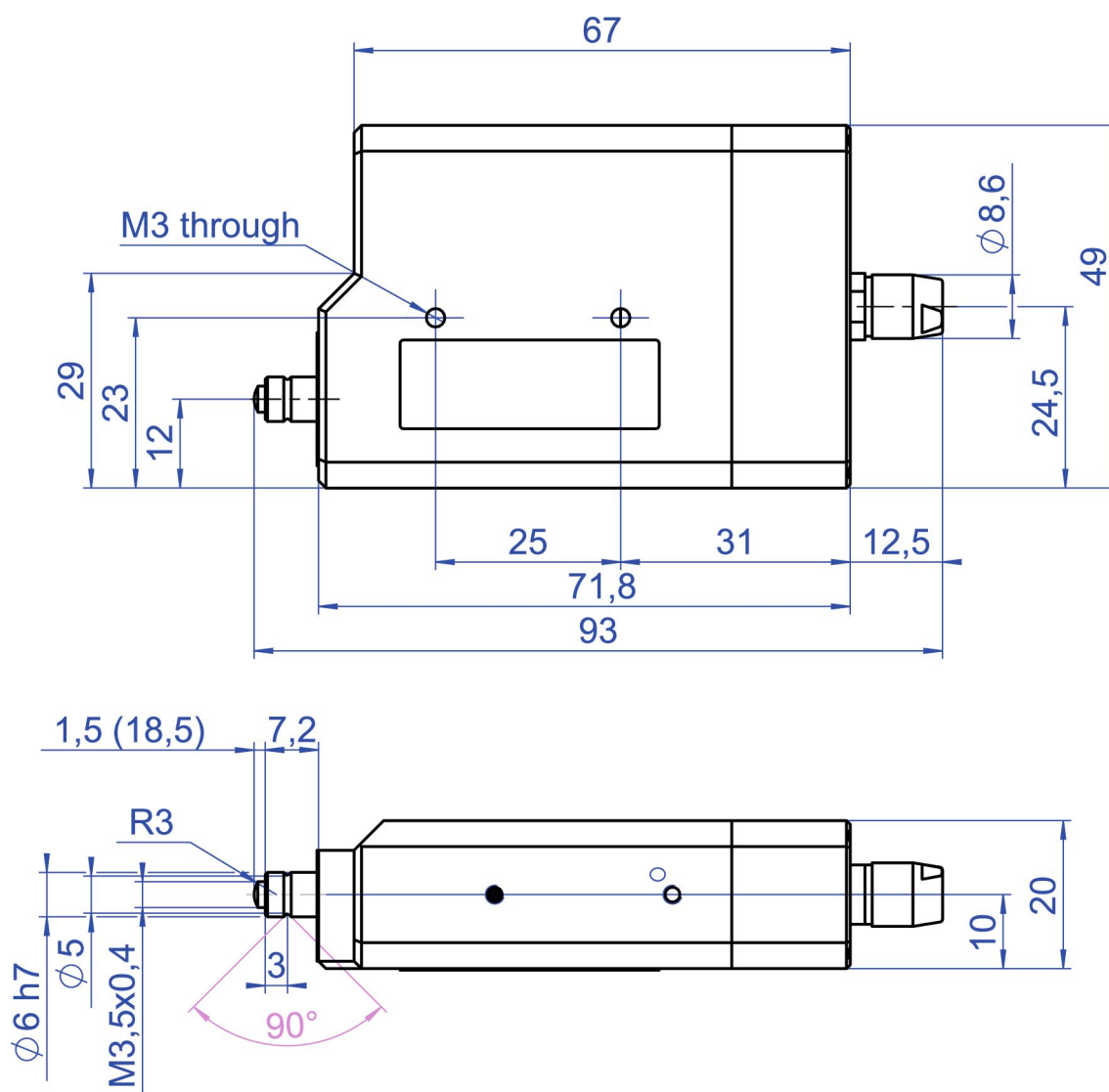
Bewegen	Einheit		M-232.17
Aktive Achsen			X
Stellweg in X	mm		17
Maximale Geschwindigkeit in X, unbelastet	mm/s		1,5

Positionieren	Einheit	Toleranz	M-232.17
Kleinste Schrittweite in X	µm	typ.	0,1
Unidirektionale Wiederholgenauigkeit in X	µm	typ.	±0,2
Umkehrspiel in X	µm	typ.	2
Referenzschalter			Encoder-Index
Endschalter			Hall-Effekt
Integrierter Sensor			Inkrementeller Rotationsencoder
Sensorauflösung	Impulse/U		2048

Antriebs Eigenschaften	Einheit	Toleranz	M-232.17
Antriebstyp			DC-Getriebemotor
Betriebsspannung	V		0 bis ±12
Antriebskraft in X	N	typ.	40

Anschlüsse und Umgebung	Einheit		M-232.17
Betriebstemperaturbereich	°C		-20 bis 65
Anschluss			D-Sub 15-polig (m)
Kabellänge	m		0,5
Empfohlene Controller / Treiber			C-863.12 C-885 mit C-863.20C885 C-884

Zeichnungen / Bilder



M-232, Abmessungen in mm

Bestellinformationen

M-232.17

Hochauflösender Linearaktor mit DC-Motor; DC-Getriebemotor; 17 mm Stellweg; 40 N Vorschubkraft; 1,5 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Inkrementeller Rotationsencoder, 2048 Impulse/U Sensorauflösung; Endschalter: Hall-Effekt; 0,5 m Kabellänge