Hochauflösender Linearaktor mit DC-Motor

Mit optionalem Piezoantrieb

M-227

- Kleinste Schrittweite 0,05 µm
- Nichtdrehendes Kopfstück
- Sub-nm-Auflösung mit optionalem Piezoantrieb

Kompakter Linearantrieb der Präzisionsklasse
Hochauflösende DC-Mike mit geregelten DC-Motoren mit Getriebe und Rotationsencoder. Zum Einbau in Mechaniken mit externen Endschaltern.

Hochwertige Komponenten
Nichtdrehendes Kopfstück für gleichförmige Bewegung vermeidet Taumelfehler, Drehmomente und Verschleiß am Kontaktpunkt. Inkl. Flachkopfstück zur Entkopplung von Kräften. Mit differentiellem Encodertreiber im Stecker für die sichere Signalübertragung über bis zu 10 m

Einsatzgebiete
OEM, Justage, Set-and-Forget

Bewegen	Einheit		M-227.10	M-227.25	M-227.50
Aktive Achsen			X	X	X
Stellweg in X	mm		10	25	50
Maximale Geschwindigkeit in X, unbelastet	mm/s		0,75	0,75	0,75

Positionieren	Einheit	Toleranz	M-227.10	M-227.25	M-227.50
Kleinste Schrittweite in X	µm	typ.	0,05	0,05	0,05
Unidirektionale Wiederholgenauigkeit in X	µm	typ.	±0,1	±0,1	±0,1
Umkehrspiel in X	µm	typ.	10	10	10
Referenzschalter			Encoder-Index	Encoder-Index	Encoder-Index
Integrierter Sensor			Inkrementeller Rotationsencoder	Inkrementeller Rotationsencoder	Inkrementeller Rotationsencoder
Sensorauflösung	Impulse/U		2048	2048	2048

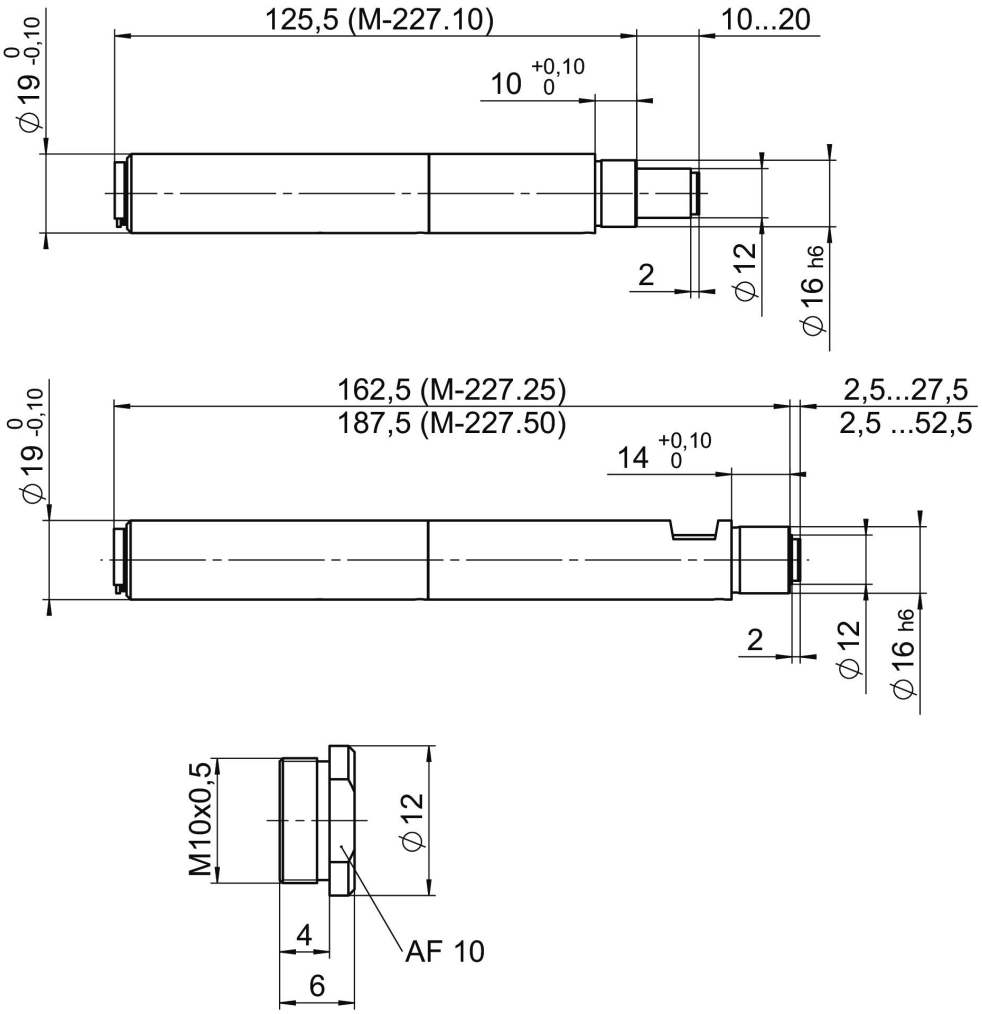
Antriebseigenschaften	Einheit	Toleranz	M-227.10	M-227.25	M-227.50
Antriebstyp			DC-Getriebemotor	DC-Getriebemotor	DC-Getriebemotor
Betriebsspannung	V		0 bis ±12	0 bis ±12	0 bis ±12
Antriebskraft in X	N	typ.	40	40	40

Mechanische Eigenschaften	Einheit	Toleranz	M-227.10	M-227.25	M-227.50
Zulässige Druckkraft in Y	N	max.	0,1	0,1	0,1
Spindeltyp			Trapezgewindespindel	Trapezgewindespindel	Trapezgewindespindel
Spindelsteigung	mm		0,5	0,5	0,5
Getriebeuntersetzung i			69,12 : 1	69,12 : 1	69,12 : 1
Gesamtmasse	g		160	220	260
Material			Aluminium eloxiert, Chromstahl	Aluminium eloxiert, Chromstahl	Aluminium eloxiert, Chromstahl

Anschlüsse und Umgebung	Einheit		M-227.10	M-227.25	M-227.50
Betriebstemperaturbereich	°C		-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)
Kabellänge	m		0,1	0,1	0,1
Empfohlene Controller / Treiber			C-863.12 C-885 mit C-863.20C885 C-884	C-863.12 C-885 mit C-863.20C885 C-884	C-863.12 C-885 mit C-863.20C885 C-884

Hinweis zu Antriebskraft: Höhere Kräfte auf Anfrage

Zeichnungen / Bilder



M-227, Abmessungen in mm

Bestellinformationen

M-227.10
Hochauflösender Linearaktor mit DC-Motor; DC-Getriebemotor; 10 mm Stellweg; 40 N Vorschubkraft; 0,75 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Inkrementeller Rotationsencoder, 2048 Impulse/U Sensorauflösung; 0,1 m Kabellänge

M-227.25
Hochauflösender Linearaktor mit DC-Motor; DC-Getriebemotor; 25 mm Stellweg; 40 N Vorschubkraft; 0,75 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Inkrementeller Rotationsencoder, 2048 Impulse/U Sensorauflösung; 0,1 m Kabellänge

M-227.50
Hochauflösender Linearaktor mit DC-Motor; DC-Getriebemotor; 50 mm Stellweg; 40 N Vorschubkraft; 0,75 mm/s maximale Geschwindigkeit; Trapezgewindespindel; Inkrementeller Rotationsencoder, 2048 Impulse/U Sensorauflösung; 0,1 m Kabellänge