

## Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

- mit Kugelumlauführung, Kugelgewindetrieb und 2-Phasen-Schrittmotor
- Kugelgewindetrieb  $\varnothing 8 \times 2$
- Stellweg xx 30/50/75/100/150/200/250/300 mm
- Opto-elektronische Endschalter NPN-Open Collector-Ausgang
- Öffner-Kontakte 24V/ 8 mA, High active
- Anschluss 15-pol. HD-Buchse (male)
- aus rostfreiem Stahl 1.4125/ SUS 440C
- Oberflächen geschliffen und vernickelt
- Betriebsumgebungstemperatur 0°C bis +40°C
- Feuchtigkeit 20% bis 80% RH (ohne Betauung)
- Einfache XY-Kombinierbarkeit



### Technische Spezifikationen:

Artikelnummer	CXC6030-Sx	CXC6050-Sx	CXC6075-Sx	CXC60100-Sx	CXC60150-S2	CXC60200-S2	CXC60250-S2	CXC60300-S2
Schiebermaße	60 mm x 60 mm							
Stellweg	30 mm	50 mm	75 mm	100 mm	150 mm	200 mm	250 mm	300 mm
Spindelsteigung	1 oder 2 mm				2 mm			
Auflösung*	5 $\mu$ m bzw. 10 $\mu$ m (Spindelsteigung 2 mm)				10 $\mu$ m			
Wiederholfehler (ohne Last)	$\pm 1 \mu$ m							
Abs. Genauigkeit (ohne Last)	10 $\mu$ m		15 $\mu$ m		20 $\mu$ m		30 $\mu$ m	
Geradheitsabweichung (ohne Last)	3 $\mu$ m				5 $\mu$ m			
Parallelität, statisch (ohne Last)					20 $\mu$ m			
Parallelität dynamisch (ohne Last)					10 $\mu$ m			
Geschwindigkeit**	15 ... 20 mm/s bzw. 30 ... 40 mm/s (Spindelsteigung 2 mm)				30 ... 40 mm/s			
Tragfähigkeit	140 N							
Eigengewicht	1,1 kg	1,19 kg	1,3 kg	1,47 kg	1,8 kg	2,0 kg	2,3 kg	2,6 kg
Schrittmotor	Schrittwinkel 1,8°							
Phasenstrom	0,67 A							
Haltemoment	60 mNm				90 mNm			

x  $\triangleq$  1 (Spindelsteigung 1 mm)

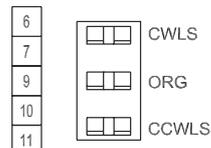
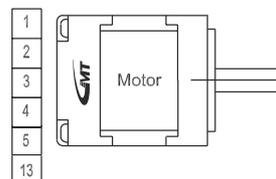
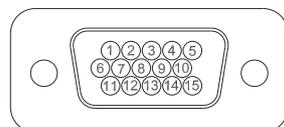
x  $\triangleq$  2 (Spindelsteigung 2 mm)

\*: im Vollschritt-Modus

\*\*: spindelsteigungs- sowie last- und steuerungsabhängig

### Anschlussbelegung:

1	Motoranschluss A+
2	Motoranschluss A-
3	Motoranschluss B+
4	Motoranschluss B-
5	Nicht belegt
6	Endschalter CLWS (Verfahrbereichsende)
7	Endschalter CCWLS (motorseitig)
8	Nicht belegt
9	Spannungsversorgung Vcc: + 24 V DC
10	ORG (wird nicht benötigt)
11	Masse (0V)
12	Schirm / Erdung
13	Nicht belegt
14	Nicht belegt
15	Nicht belegt



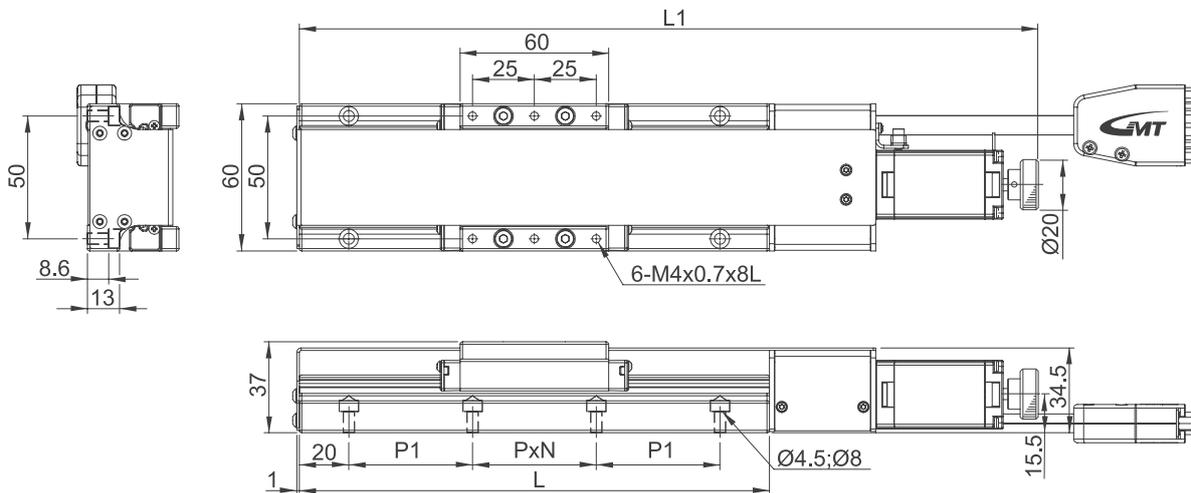
Änderungen vorbehalten



Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx



CXC60150-S2					CXC60200-S2					CXC60250-S2					CXC6030-S2				
L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1
240	348,5	25	4	50	290	398,5	50	5	n. z.	340	448,5	50	5	n. z.	390	498,5	50	7	n. z.



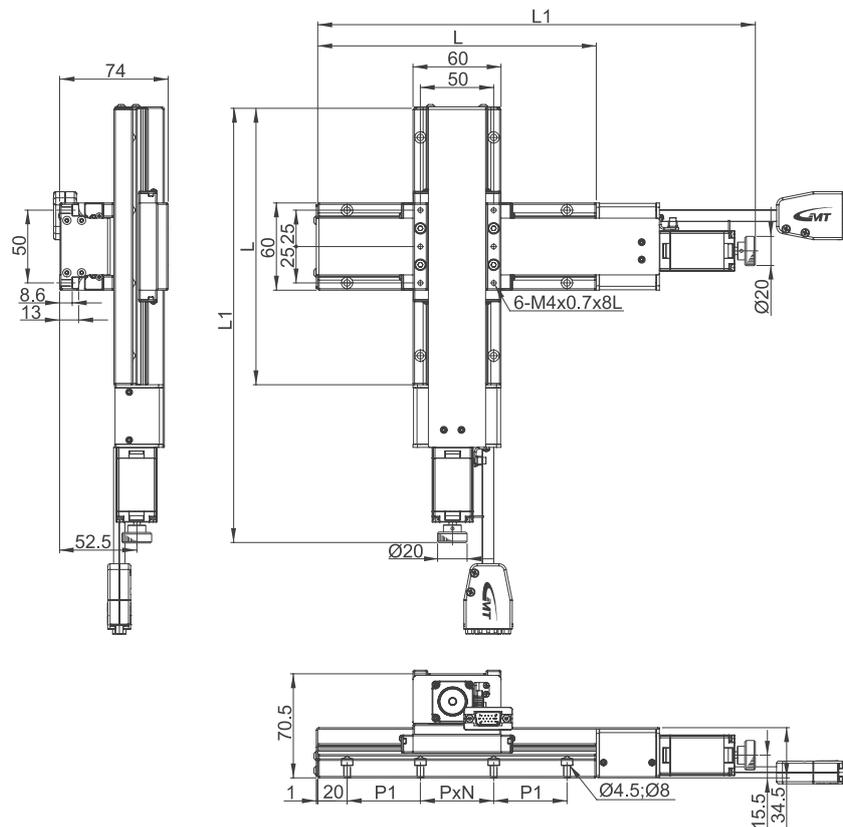
Änderungen vorbehalten

## Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

- XY-Anordnung CYC60xx-Sx, XY-Stellweg 30 / 50 / 75 mm



CYC6030-Sx						CYC6050-Sx						CYC6075-Sx					
Stellweg X/Y	L	L1	P	N	P1	Stellweg X/Y	L	L1	P	N	P1	Stellweg X/Y	L	L1	P	N	P1
30/30	120	209	50	1	25	50/50	140	229	50	1	25	75/75	165	254	50	3	n. z.

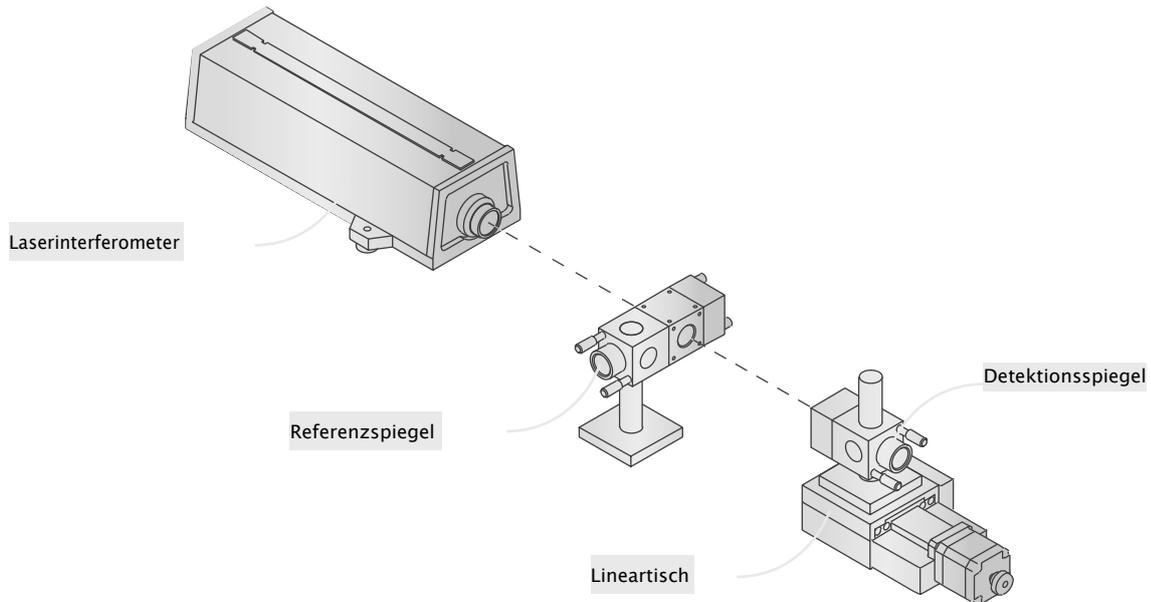


Änderungen vorbehalten

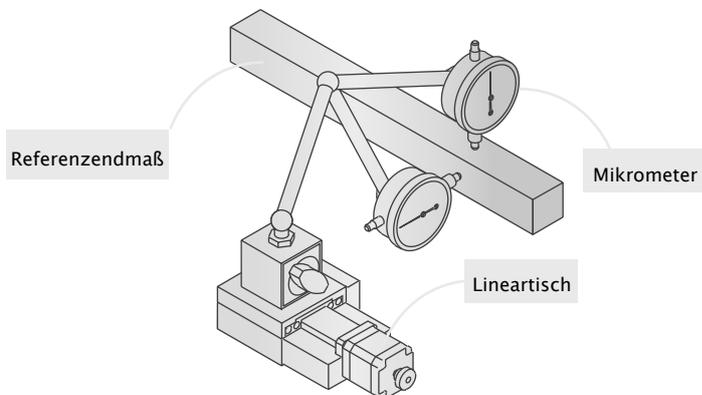
## Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

### Genauigkeitsangaben / Messverfahren

- Positioniergenauigkeit [ $\mu\text{m}$ ]  
Wiederholbarkeit [ $\pm \mu\text{m}$ ]



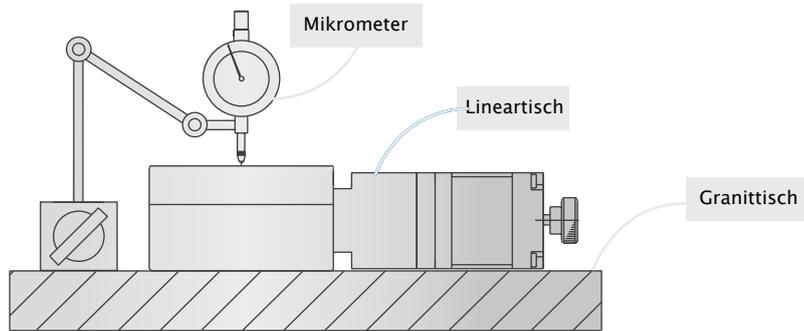
- Geradheitsabweichung [ $\mu\text{m}$ ]



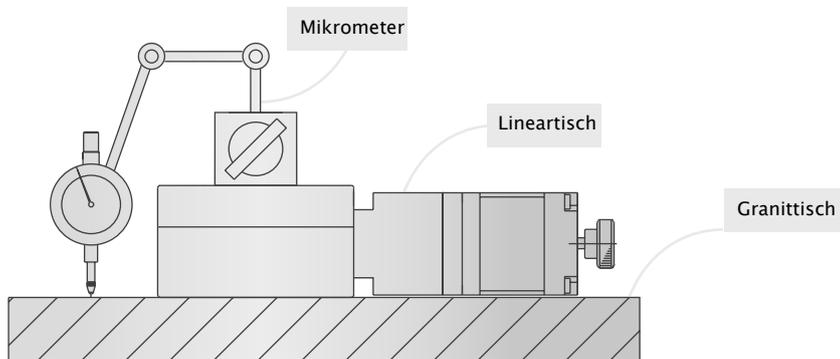
Änderungen vorbehalten

## Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

- Statische Parallelität [ $\mu\text{m}$ ]



- Dynamische Parallelität [ $\mu\text{m}$ ]



Änderungen vorbehalten