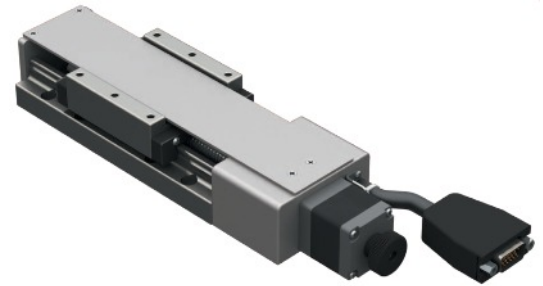


## Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

- 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)

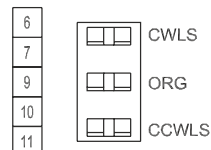
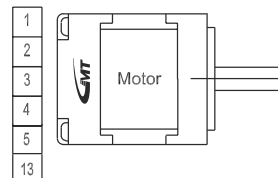
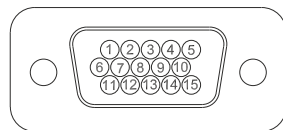
x  $\triangleq$  2 (Spindelsteigung 2 mm)

\*: im Vollschritt-Modus

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

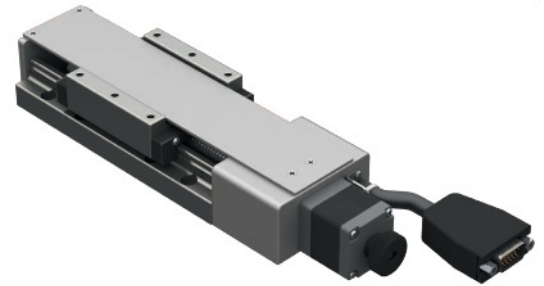
### Anschlussbelegung:

|    |                                        |
|----|----------------------------------------|
| 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                           |

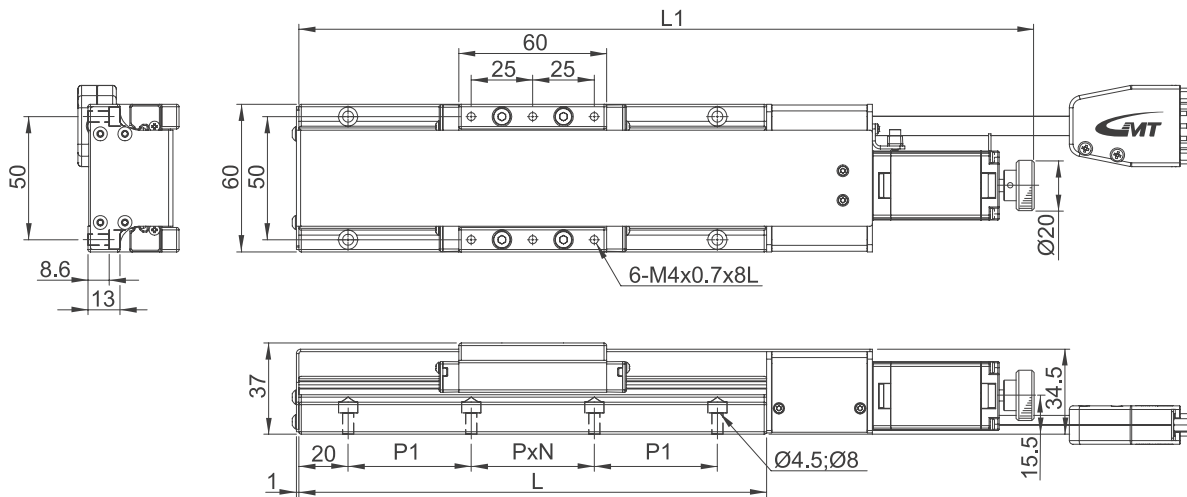


Änderungen vorbehalten

Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

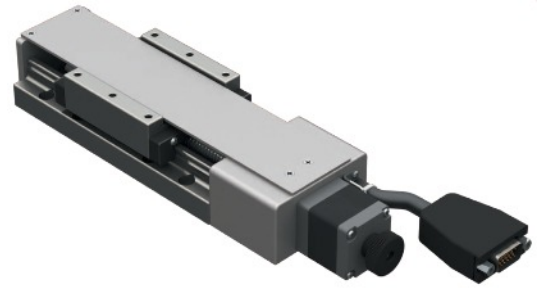


| CXC6030-Sx |     |    |   |    | CXC6050-Sx |     |    |   |    | CXC6075-Sx |     |    |   |       | CXC60100-Sx |       |    |   |       |
|------------|-----|----|---|----|------------|-----|----|---|----|------------|-----|----|---|-------|-------------|-------|----|---|-------|
| L          | L1  | P  | N | P1 | L          | L1  | P  | N | P1 | L          | L1  | P  | N | P1    | L           | L1    | P  | N | P1    |
| 120        | 209 | 50 | 1 | 25 | 140        | 229 | 50 | 1 | 25 | 165        | 254 | 50 | 3 | n. z. | 190         | 298,5 | 50 | 3 | n. z. |

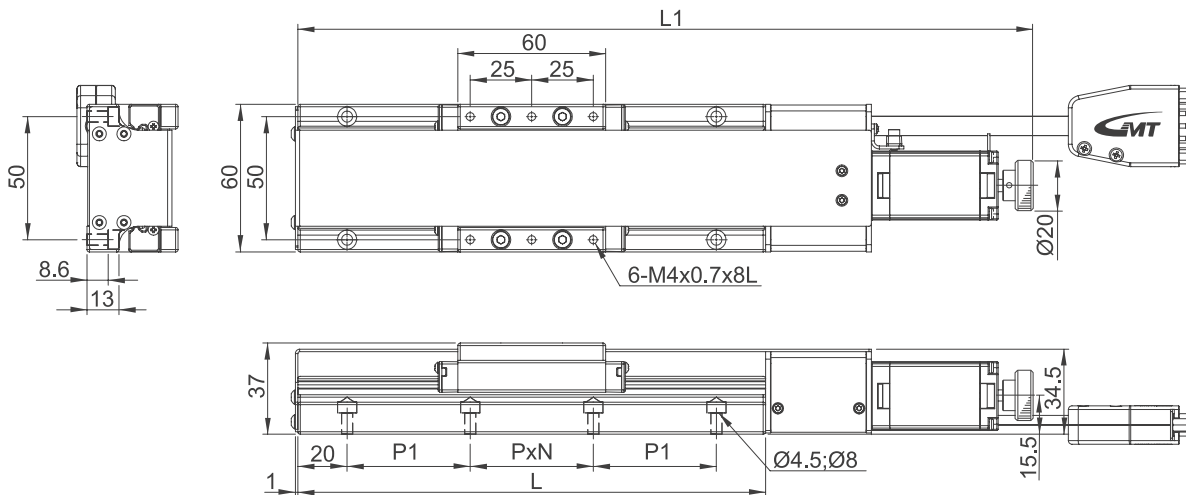


Änderungen vorbehalten

Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx



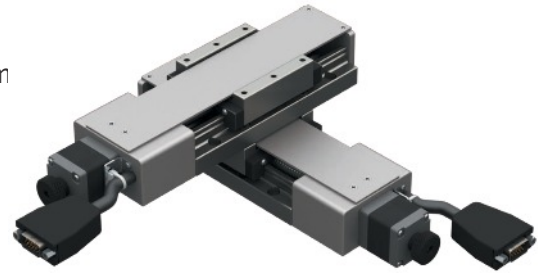
| CXC60150-S2 |       |    |   |    | CXC60200-S2 |       |    |   |       | CXC60250-S2 |       |    |   |       | CXC6030-S2 |       |    |   |       |
|-------------|-------|----|---|----|-------------|-------|----|---|-------|-------------|-------|----|---|-------|------------|-------|----|---|-------|
| 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. |



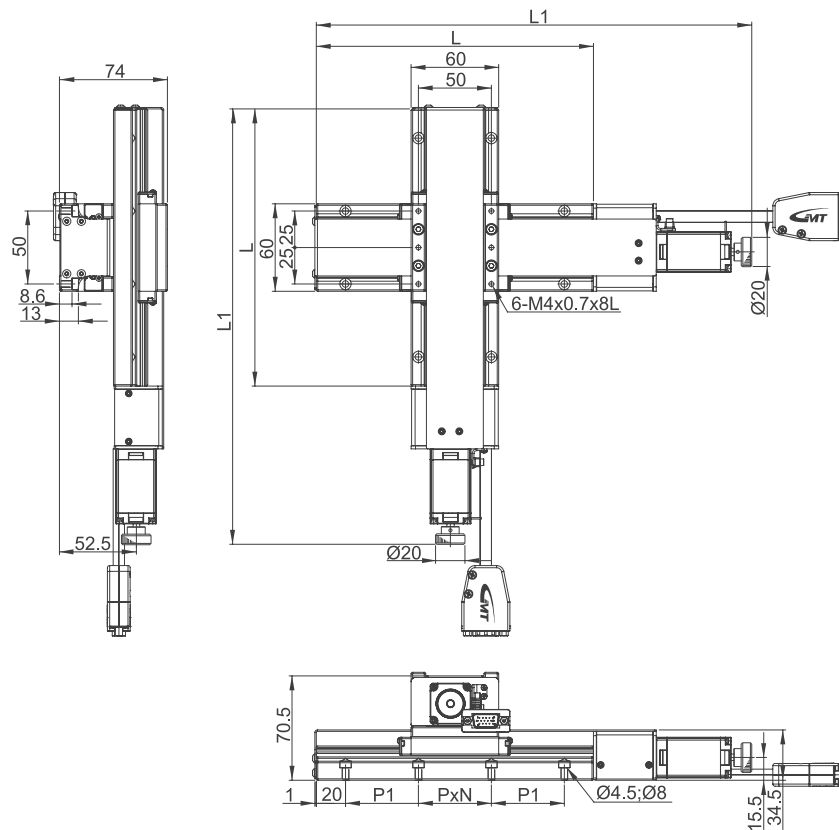
Änderungen vorbehalten

## 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. |

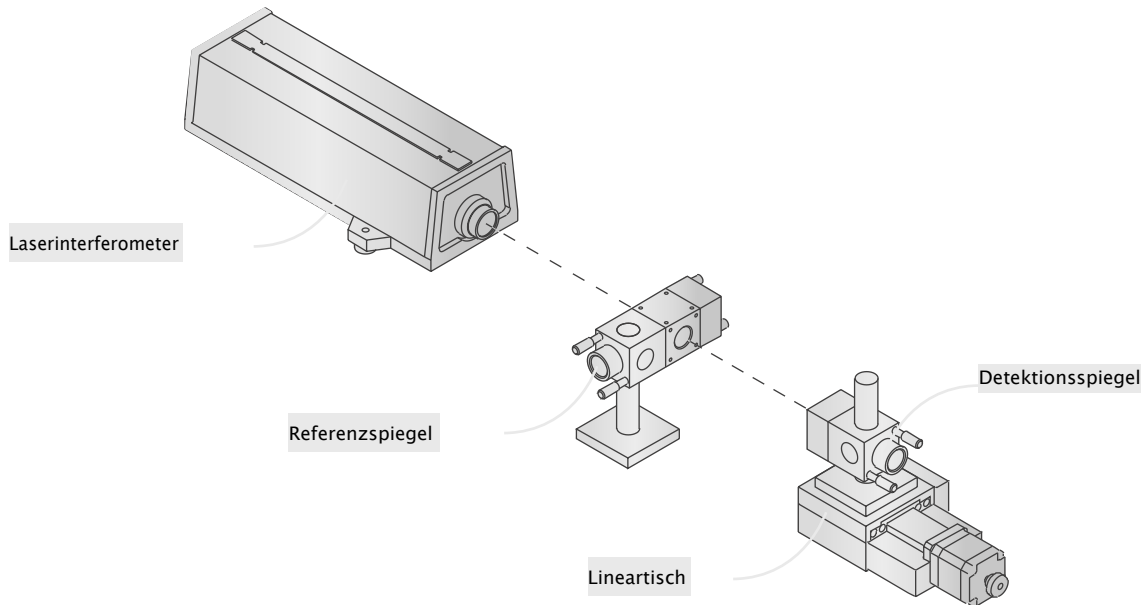


Änderungen vorbehalten

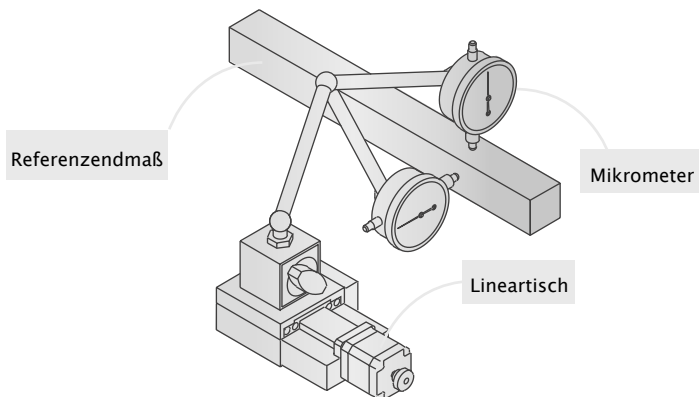
## Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

### Genauigkeitsangaben / Messverfahren

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



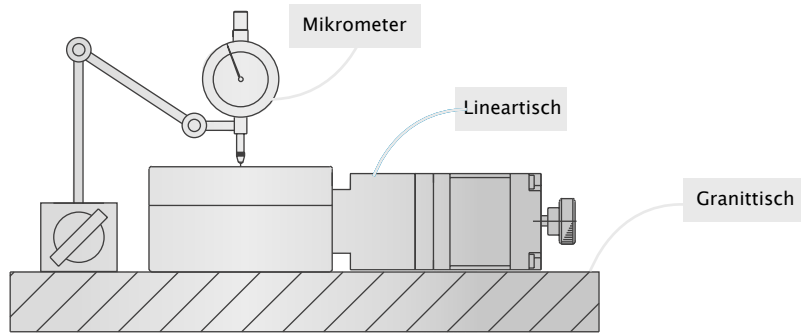
- Geradheitsabweichung [ $\mu\text{m}$ ]



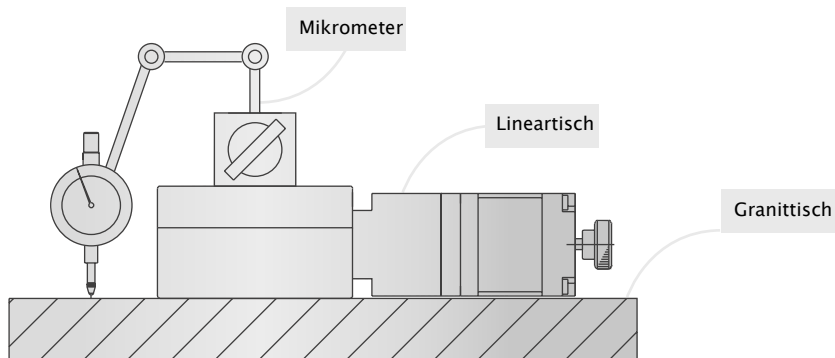
Änderungen vorbehalten

## Motorisierter Lineartisch CXC60xx-Sx

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



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



Änderungen vorbehalten