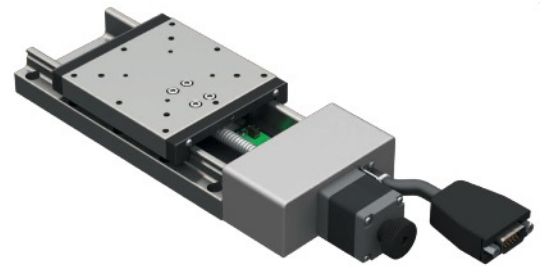


## Motorisierter Lineartisch CXN80xx-Sx

- mit Kugelumlauführung, Kugelgewindetrieb und 2-Phasen-Schrittmotor
- Kugelgewindetrieb  $\varnothing 8 \times 1$  oder  $\varnothing 8 \times 2$
- 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	CXN8030-Sx	CXN8050-Sx	CXN8075-Sx	CXN80100-Sx	CXN80150-S2	CXN80200-S2	CXN80250-S2	CXN80300-S2
Schiebermaße	80 mm x 80 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 µm bzw. 10 µm (Spindelsteigung 2 mm)				10 µm			
Wiederholfehler (ohne Last)	± 1 µm							
Abs. Genauigkeit (ohne Last)	10 µm		15 µm		20 µm		30 µm	
Geradheitsabweichung (ohne Last)	3 µm				5 µm			
Parallelität, statisch (ohne Last)					20 µm			
Parallelität dynamisch (ohne Last)					10 µm			
Geschwindigkeit**	15 ... 20 mm/s bzw. 30 ... 40 mm/s (Spindelsteigung 2 mm)				30 ... 40 mm/s			
Tragfähigkeit	160 N							
Eigengewicht	1,1 kg	1,19 kg	1,3 kg	1,47 kg	2,32 kg	2,60 kg	2,9 kg	3,2 kg
Schrittmotor	Schrittwinkel 1,8°							
Phasenstrom	0,67 A							
Haltemoment	60 mNm				90 mNm			

x ± 1 (Spindelsteigung 1 mm)

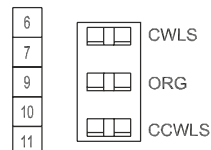
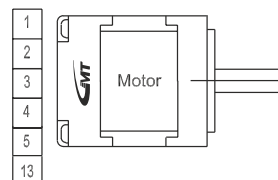
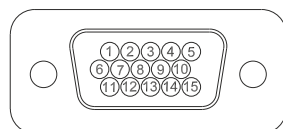
x ± 2 (Spindelsteigung 2 mm)

\*: im Vollschritt-Modus

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

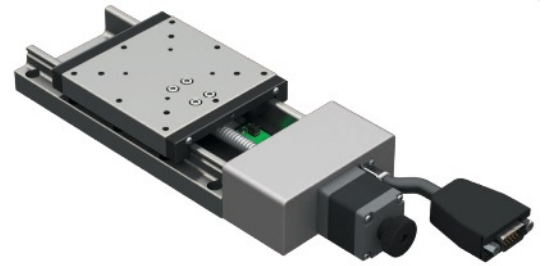
### Anschlussbelegung:

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

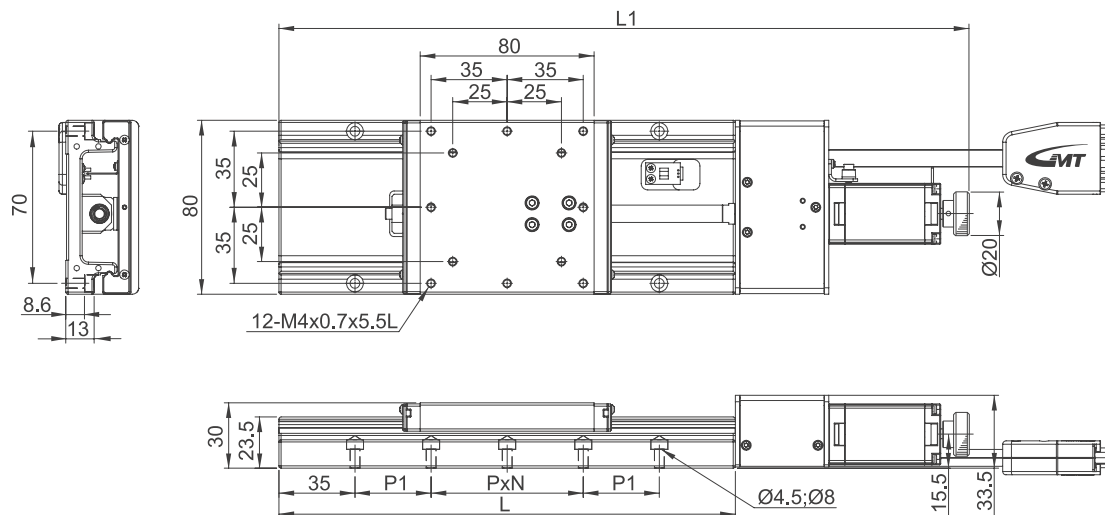


Änderungen vorbehalten

Motorisierter Lineartisch CXN80xx-Sx

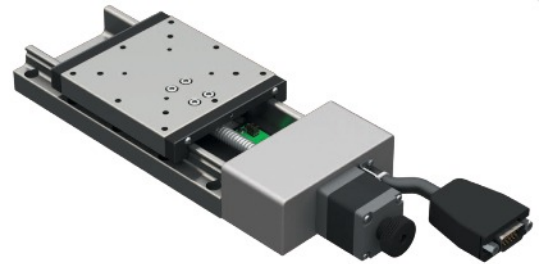


CXN6030-Sx					CXN6050-Sx					CXN6075-Sx					CXN60100-Sx				
L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1
140	229	70	1	25	160	247,5	35	4	35	185	272,5	35	4	35	210	317,5	70	1	35

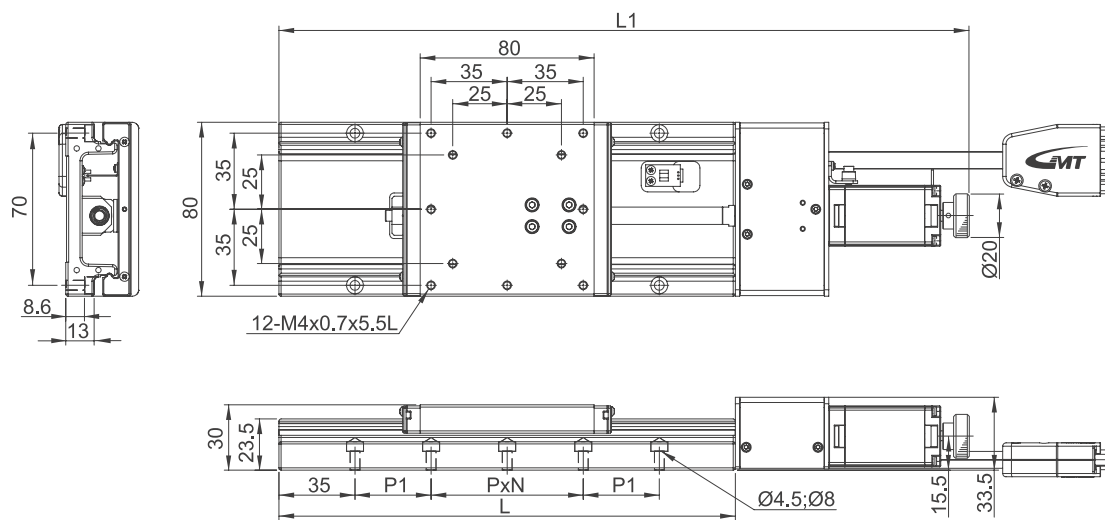


Änderungen vorbehalten

Motorisierter Lineartisch CXN80xx-Sx



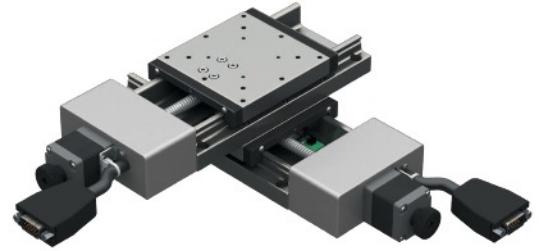
CXN80150-S2					CXN80200-S2					CXN80250-S2					CXN80300-S2				
L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1	L	L1	P	N	P1
260	367,5	70	3	n. z.	310	417,5	70	3	35	360	467,5	70	4	35	410	517,5	70	5	n. z.



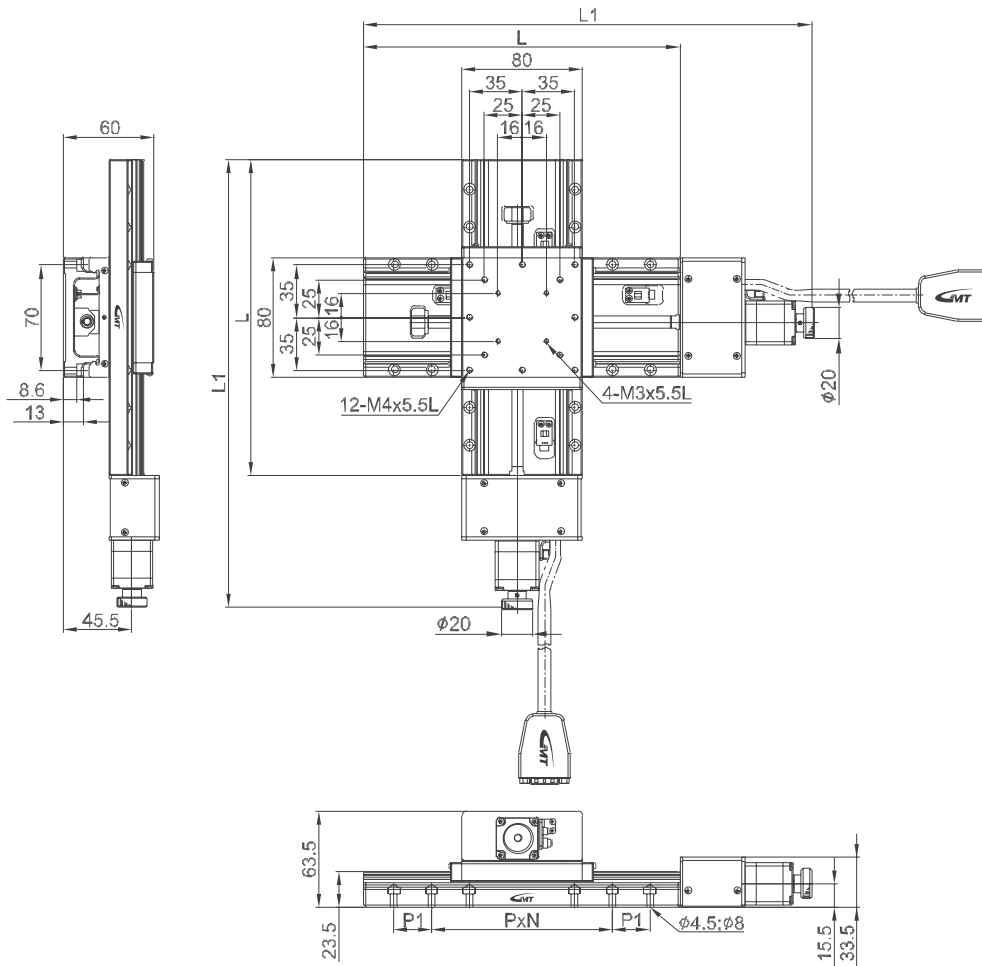
Änderungen vorbehalten

## Motorisierter Lineartisch CXN80xx-Sx

- XY-Anordnung CYN80xx-Sx, X-/Y--Stellweg 30 / 50 / 75 mm



CYN8030-Sx						CYN8050-Sx						CYN8075-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	140	229	70	1	25	50/50	160	247,5	35	4	35	75/75	185	272,5	35	4	35

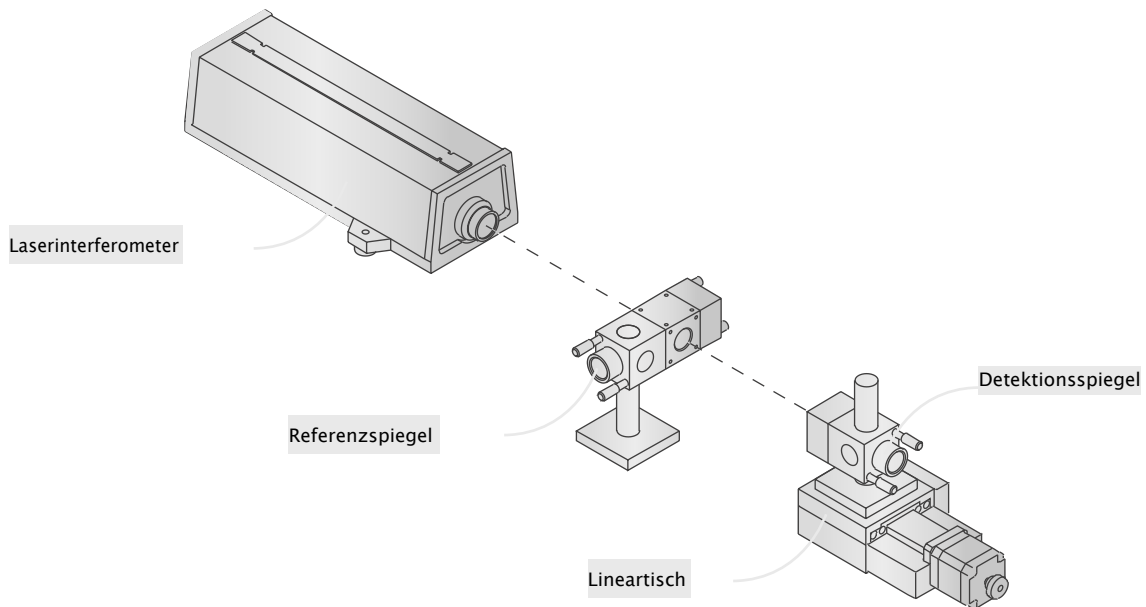


Änderungen vorbehalten

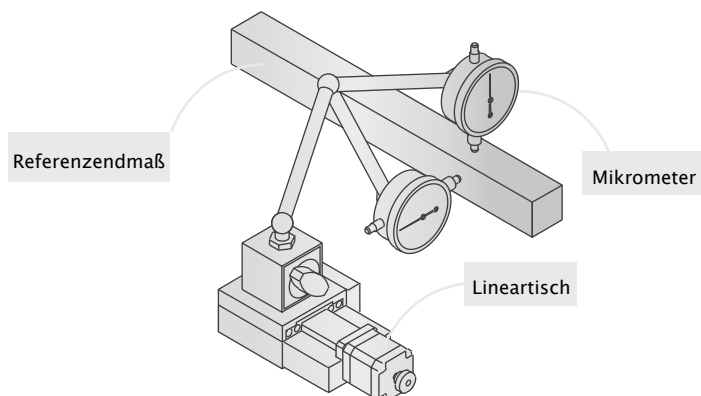
## Motorisierter Lineartisch CXN80xx-Sx

### Genauigkeitsangaben / Messverfahren

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



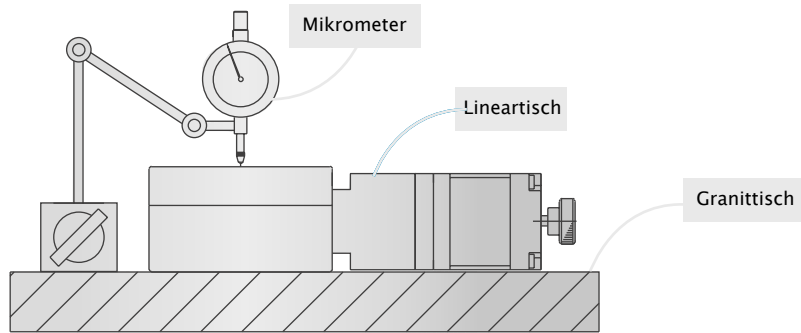
- Geradheitsabweichung [ $\mu\text{m}$ ]



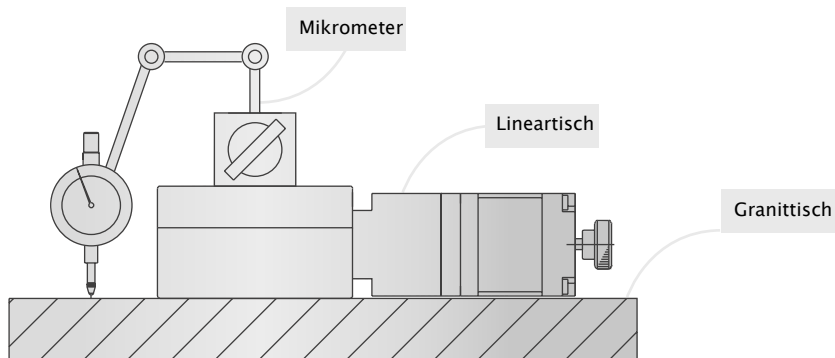
Änderungen vorbehalten

## Motorisierter Lineartisch CXN80xx-Sx

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



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



Änderungen vorbehalten