

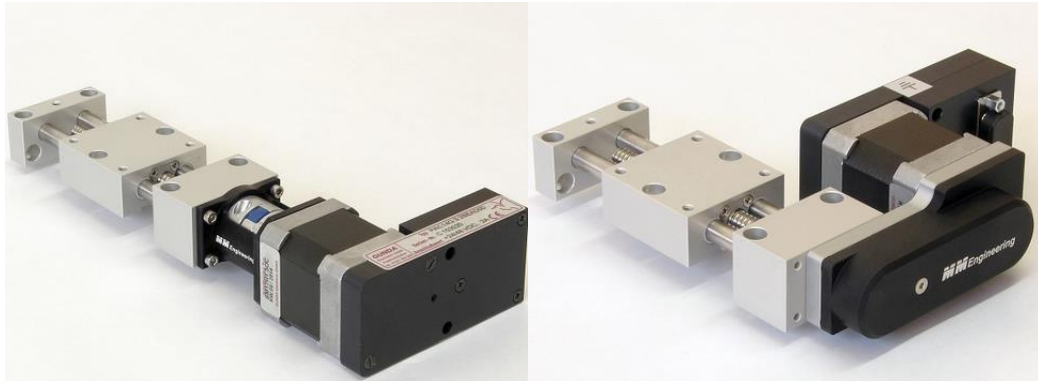
## Colibri-L Motorpositioniertisch MPT17

Elektrisch lineare Motorpositioniertische



### Eigenschaften

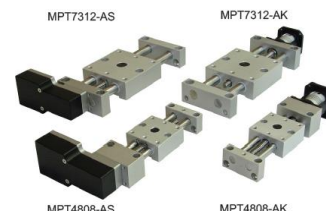
Unser Motorpositioniertisch ist eine preiswerte Lösung für Verstell- und Positionieraufgaben in Maschinen und Vorrichtungen. Die hochgenauen, sehr langlebigen Gleitführungen sind Schwingungs-dämpfend und unempfindlich gegen Stöße und Umgebungseinflüsse. Die Gleitbuchsen und Spindelmuttern eignen sich für den Trockenlauf, es wird aber eine Schmierung mit einem speziellen Kunststoffett (Klüber: POLYLUB GLY 501) empfohlen.



Besonderheiten	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Spindelachse</li> <li>▪ Schrittmotor</li> <li>▪ Schrittmotorsteuerung</li> <li>▪ Encoder zur Überwachung der Position</li> <li>▪ Stabiler, belastbarer Aufbau</li> <li>▪ wartungsfreie stabile Gleitführungen</li> <li>▪ Radialspiel der Führungen &lt; 0,02mm</li> <li>▪ Umkehrspiel Spindel &lt; 0,08mm</li> <li>▪ vielseitige Montagemöglichkeiten</li> <li>▪ Baukastensystem</li> <li>▪ 2 Baugrößen</li> </ul>
Ausführung	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Lagerbock und Schlitten aus Aluminium eloxiert</li> <li>▪ Führungssäulen und Spindel aus rostfreiem Stahl</li> <li>▪ Spindel Rundgewinde Steigung 2mm</li> <li>▪ Spindellagerung 2-reihiges Schrägkugellager</li> <li>▪ Führung Gleitlager wartungsfrei</li> <li>▪ Spindelmutter Kunststoff wartungsfrei</li> <li>▪ Colibri Antrieb direkt angeflanscht</li> <li>▪ Die Ansteuerung des integrierten Positioniercontrollers erfolgt in der einfachsten Ausführung über einfache digitale 24 V Signale. Dadurch ist diese Einheit bestens für einfache Anwendungen in der Automatisierung geeignet.</li> <li>▪ Optional kann die Einheit aber auch mit Bus-Schnittstellen wie RS485, CANopen, oder Profibus ausgestattet werden, dadurch können auch komplexere Positionierabläufe einfach realisiert werden.</li> </ul>
Funktion	<ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Motoranordnung „AK“: Antrieb koaxial über Wendelkupplung</li> <li>▪ Motoranordnung „AS“: Antrieb seitlich über Zahnriementrieb</li> </ul> <p>Hier kann der Antrieb in 4 Anbaulagen 90°- weise montiert werden.</p>

## Colibri-L Motorpositioniertisch MPT17

Elektrisch lineare Motorpositioniertische



### Allgemeine Technische Daten

Steuerspannung:	+ 24 bis +36 V DC
Motorspannung:	+ 24 bis +48 V DC
max. Phasenstrom:	einstellbar bis 3A
Schnittstellen:	<b>Standard:</b> Digital I/O-BAC, Takt/Richtung-BAC, <b>Optional:</b> Profibus-DP, CANopen, RS485-BAC
Spindelsteigung:	2 mm
Umkehrspiel:	< 0,08mm

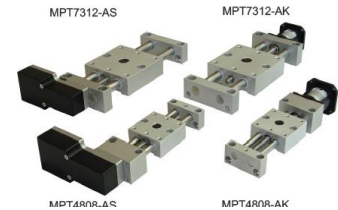
### Betriebsarten

Varianten:	Betriebsart:
Digital I/O-BAC	<b>Satzwahl</b> Die in der Steuerung abgelegten Sätze (Fahrprofile max. 31) können über 5 binär kodierte Eingänge in beliebiger Reihenfolge vorgewählt und gestartet werden.
	<b>Satzablauf</b> Ein in der Steuerung abgelegter Programmablauf wird über den Eingang „Start“ Satz für Satz abgearbeitet.
	<b>Druckmarkensteuerung</b> Beim Fahrbetrieb wird die Positionierung durch eine Druckmarke bestimmt. Der Antrieb läuft solange, bis der Eingang "Druckmarke" kommt und rampt dann ab.
	<b>Analog Geschwindigkeit</b> Die Geschwindigkeit kann über ein externes Analogsignal 0-24V (Potentiometer oder Analogausgang einer übergeordneten Steuerung) vorgegeben werden. Dadurch kann die Geschwindigkeit einfach von außen beeinflusst werden.
	<b>Analog-Position (Positionstrimmung)</b> Die Position kann über ein externes Analogsignal 0-24V (Potentiometer oder Analogausgang einer übergeordneten Steuerung) vorgegeben werden. (z.B. 0V = 0mm....24V=240mm)
	<b>Takt/Richtung-BAC</b> Die Kompakteinheit kann direkt Takt- und ein Richtungssignal von einer übergeordneten Steuerung verarbeiten. Folgende Betriebsarten sind einstellbar: Vollschrittbetrieb, Halbschrittbetrieb, Viertelschrittbetrieb, Achtelschrittbetrieb
Profibus-DP	Schnittstellenbetrieb
CANopen	Schnittstellenbetrieb
RS485 -BAC	Schnittstellenbetrieb

**Weitere elektrische Daten entnehmen Sie bitte dem Datenblatt des Colibri 17 !**

## Colibri-L Motorpositioniertisch MPT17

Elektrisch lineare Motorpositioniertische



### Baugrößen:

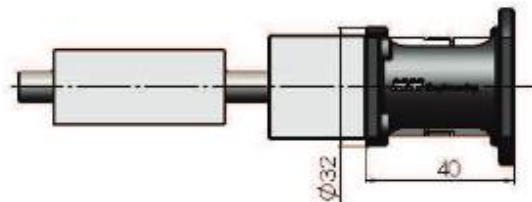
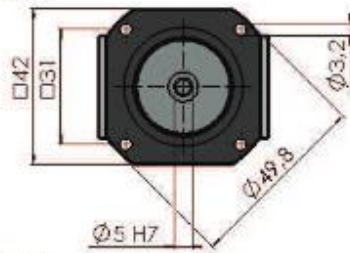
MPT2408-AK-S-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 24 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 8mm</li> <li>Antrieb: koaxial über Klauenkupplung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>
MPT2408-AS-S-R-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 24 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 8mm</li> <li>Antrieb: seitlich über Zahnriemenumlenkung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>
MPT3012-AK-S-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 30 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 12mm</li> <li>Antrieb: koaxial über Klauenkupplung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>
MPT3012-AS-S-R-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 30 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 12mm</li> <li>Antrieb: seitlich über Zahnriemenumlenkung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>
MPT5008-AK-S-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 50 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 08mm</li> <li>Antrieb: koaxial über Klauenkupplung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>
MPT5008-AS-S-R-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 50 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 08mm</li> <li>Antrieb: seitlich über Zahnriemenumlenkung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>
MPT7512-AK-S-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 75 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 12mm</li> <li>Antrieb: koaxial über Klauenkupplung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>
MPT7512-AS-S-R-1		<ul style="list-style-type: none"> <li>Hub: 75 mm</li> <li>Führungsdurchmesser: 12mm</li> <li>Antrieb: seitlich über Zahnriemenumlenkung</li> <li>Schrittmotor mit integrierter Steuerung</li> <li>Steuerungsorientierung: 1</li> </ul>

Maßblatt

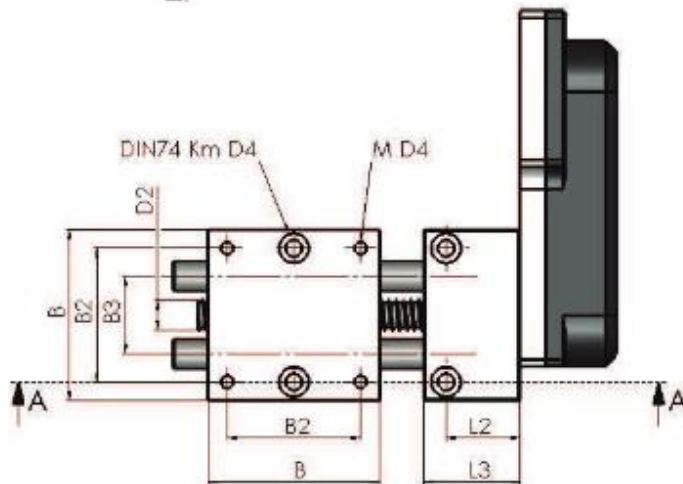
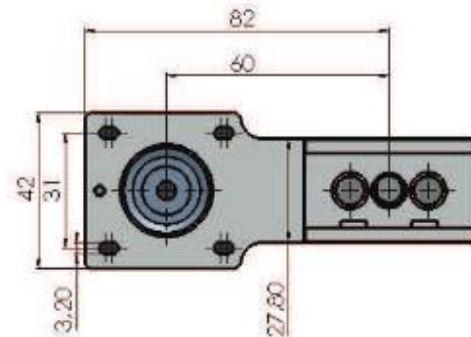
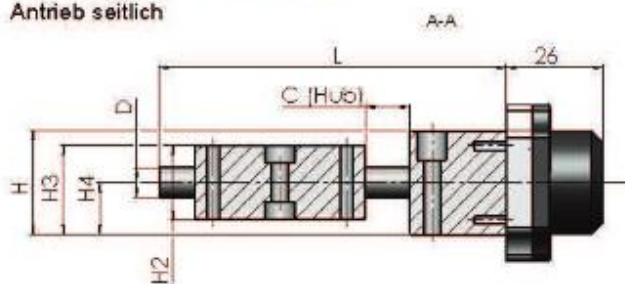
MPT2408 • MPT3012

MASSBLATT

Antrieb koaxial



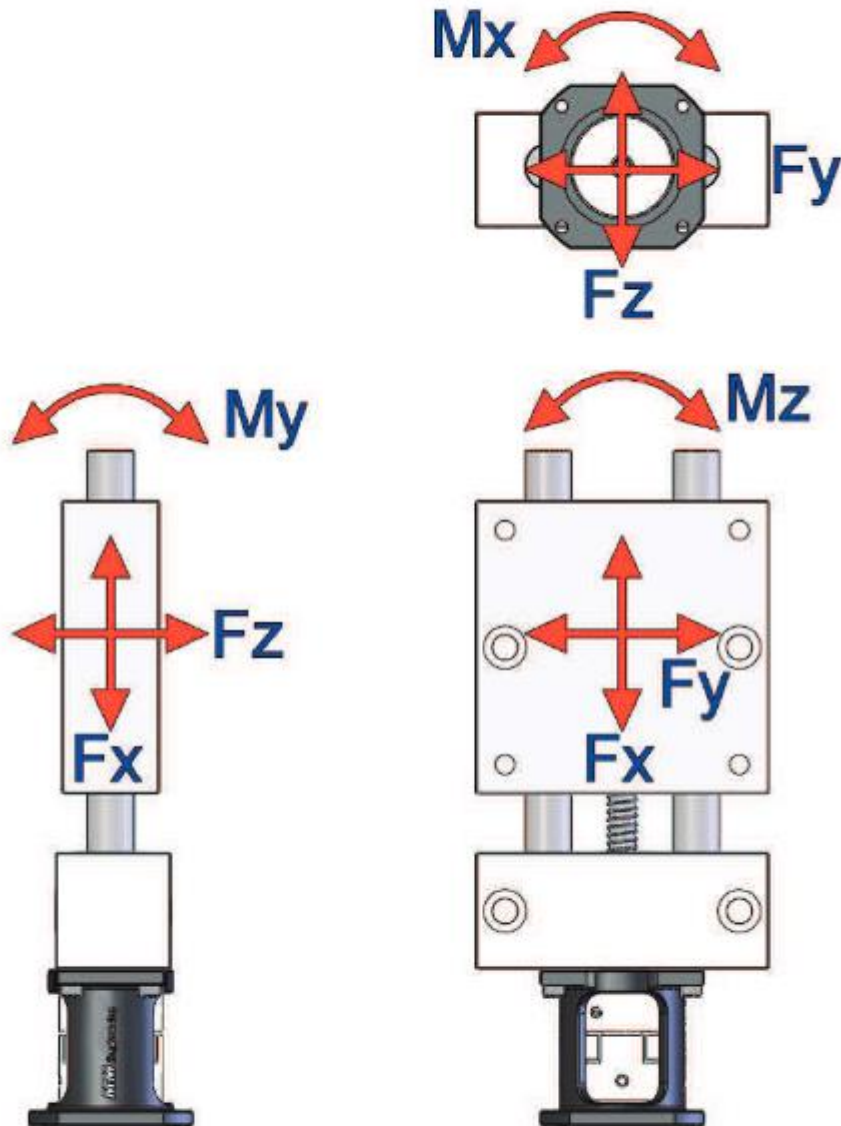
Antrieb seitlich



Bestellnummer	B	B2	B3	C (Hub)	D	D2	D4	H	H2	H3	H4	L	L2	L3
MPT2408	46	36	21	24	08	8x2	4	28	20	26	14	93,5	26	20
MPT3012	75	60	38	30	12	8x2	6	29,5	25	28	16	133	15	30

MPT2408 • MPT3012

BELASTUNG

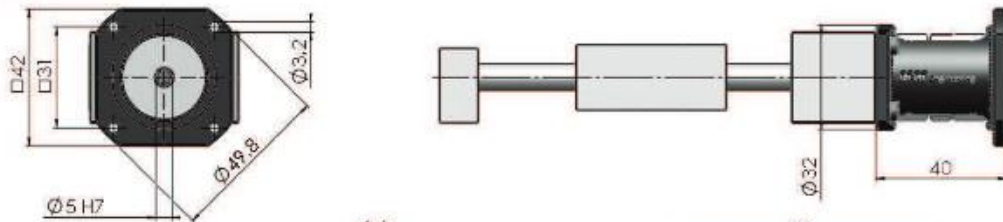


Bestellnummer	$F_x$ [N]	$F_y$ [N]	$F_z$ [N]	$M_x$ [Nm]	$M_y$ [Nm]	$M_z$ [Nm]
MPT2408	60	60	30	0,5	0,5	2
MPT3012	60	100	60	0,8	0,8	3

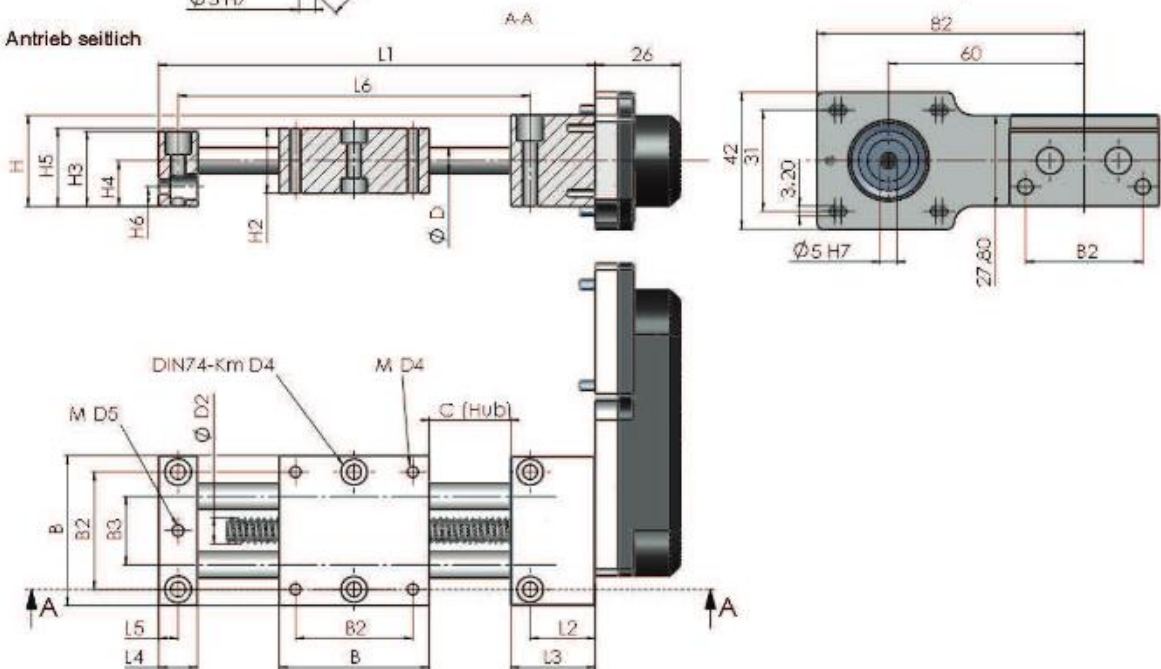
MPT5008 • MPT7512

MASSBLATT

Antrieb koaxial



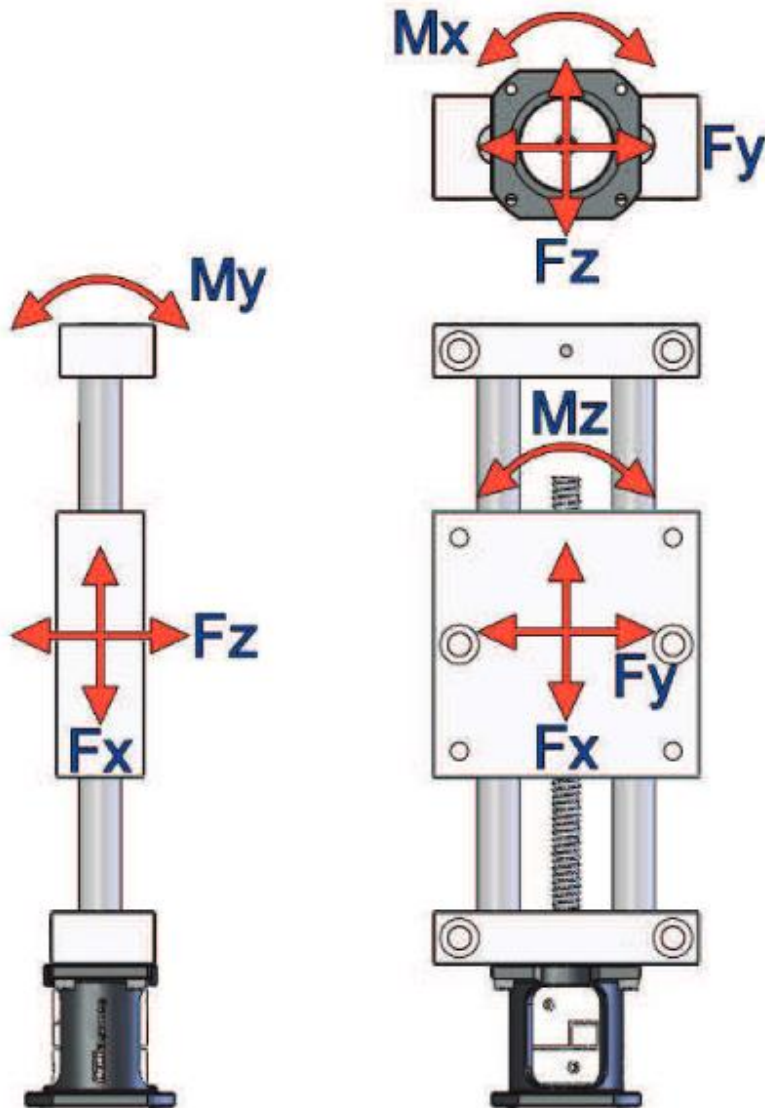
Antrieb seitlich



Bestellnummer	B	B2	B3	C (Hub)	D	D2	D4	D5	L	L2	L3	L4	L5	L6	H	H2	H3	H4	H5	H6
MPT5008	46	36	21	50	08	8x2	4	4	134	20	26	12	6	108	28	20	23	14	24	6
MPT7512	75	60	38	75	12	8x2	6	4	180	7,5	15	15	7,5	165	29,5	25	27	16	28	7

MPT5008 • MPT7512

BELASTUNG



Bestellnummer	$F_x$ [N]	$F_y$ [N]	$F_z$ [N]	$M_x$ [Nm]	$M_y$ [Nm]	$M_z$ [Nm]
MPT2408	60	80	60	0,7	0,7	2
MPT3012	60	120	100	1	1	3