

ISA-LXM-400 Einachsroboter: Große X-Achse, Achsbreite 150 mm, 400 W, gerade Bauform

ISPA-LXM-400 Einachsroboter: Große X-Achse, Achsbreite 150 mm, 400 W, gerade Bauform **Hochpräzisionsversion**

Typ Große X-Achse (150mm breit) Hub 100 ~ 1200mm Zuladung 80kg (horizontal)/19kg (vertikal)

Modellspezifikation Serie Typ Encodertyp Motorleistung Steigung Hub Einzusetzende Steuerung Kabellänge Optionen
 ISA[ISPA] - LXM - A - 400 - 40 - 1200 - T1 - S - B



* siehe Seite 11 für Einzelheiten der Modellspezifikation.

Modellspezifikationen

Modell	Encodertyp	Motor Leistung (W)	Steigung (mm)	Hub (mm) in Schritten von 50 mm (Hinweis 1)	Geschwindigkeit (mm/s) (Hinweis 7)	Beschleunigung (Hinweis 2)				Zuladung (Hinweis 2)				Längskraft (N)	
						Horizontal (G)		Vertikal (G)		Horizontal (kg)		Vertikal (kg)			
						Nenn	Max.	Nenn	Max.	Nenn-Beschleunigung	Max-Beschleunigung	Nenn-Beschleunigung	Max-Beschleunigung		
ISA [ISPA] -LXM-A-400-40-***-T1(2)-△□	Absolut	400	40	100 ~ 1200	1 ~ 2000	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0	
ISA [ISPA] -LXM-A-400-20-***-T1(2)-△□			20		1 ~ 1000	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	340.1	
ISA [ISPA] -LXM-I-400-40-***-T1(2)-△□	Inkremental		40		1 ~ 2000	0.3	1.0	0.3	1.0	40	15	9	4	170.0	
ISA [ISPA] -LXM-I-400-20-***-T1(2)-△□			20		1 ~ 1000	0.3	1.0	0.3	0.8	80	24	19	10	340.1	

* In den oben aufgeführten Modellbezeichnungen bedeuten *** Hub, △ Kabellänge und □ Einsatzoptionen.

*1,0 G = 9800 mm/s²

Optionen

Bezeichnung	Code	Seite	Bezeichnung	Code	Seite
AQ Dauerschmierung	AQ	→ 13	Hauptachsenbestimmung	LM	→ 14
Bremse	B	→ 13	Hauptachsenbestimmung (Sensor auf gegenüberliegender Seite)	LLM	→ 14
Creep sensor	C	→ 13	Entgegengesetztes Referenzpunktfahren	NM	→ 14
Creep sensor gegenüberl. Seite	CL	→ 13	Führung mit Kugelabstandshaltern	RT	→ 14
Endschalter Referenzpunktfahren	L	→ 14	Nebenachsenbestimmung	S	→ 14
Endschalter Referenzpunktfahren auf gegenüberliegender Seite	LL	→ 14	Metall-Kabelsteckverbinder	EU	→ 15

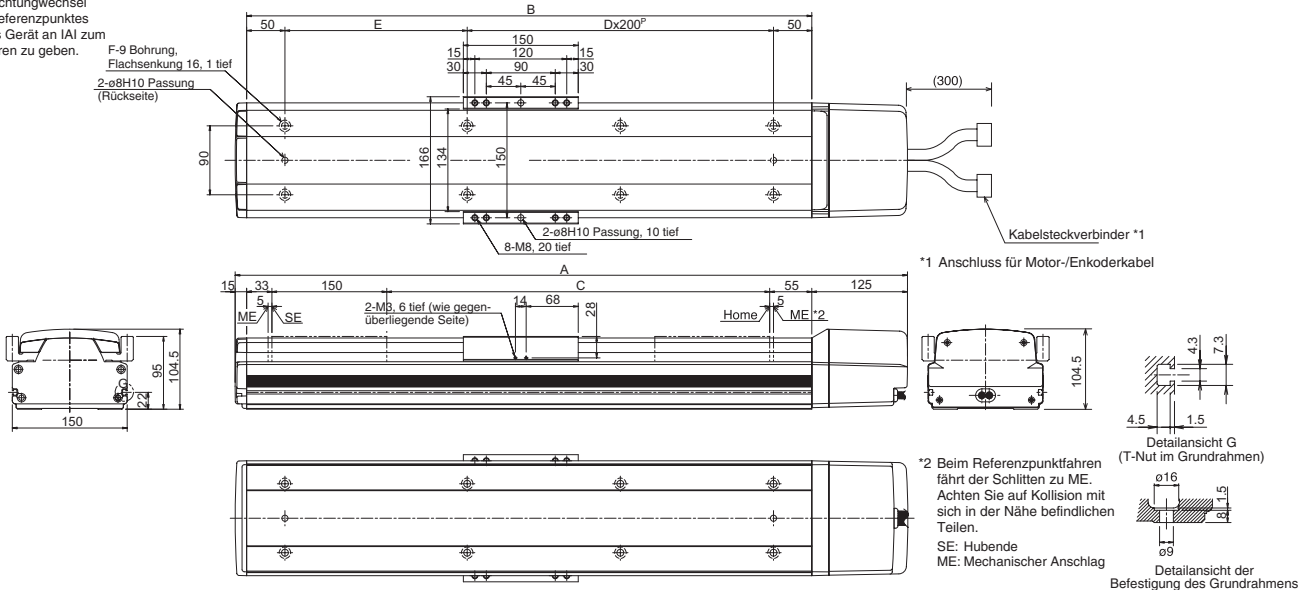
Allgemeine Spezifikationen

* Siehe dazu Seite 10 für weitere Einzelheiten der Spezifikation.

Wiederholgenauigkeit (Hinweis 3)	±0,02 mm [±0,01 mm]
Antriebssystem (Hinweis 4)	Kugelumlaufspindel ø20mm, C10 [entspricht gerollt C5]
Spiel (Hinweis 5)	0,05 mm oder geringer [0,02 mm oder geringer]
Führung	im Grundrahmen integriert
Zulässiges Lastmoment	Ma : 104.9 Nm Mb: 149.9 Nm Mc: 248.9 Nm
Zulässige Auskragung	Ma-Richtung: 750 mm oder geringer, Mb/Mc-Richtungen: 750 mm oder geringer
Grundrahmen	Werkstoff: Aluminium, hell eloxiert
Kabellänge (Hinweis 6)	N: Kein Kabel, S: 3 m, M: 5 m, X□□: Längenangabe

Abmessungen

* Bei Richtungswechsel des Referenzpunktes ist das Gerät an IA1 zum Justieren zu geben.



Abmessungen, Gewicht und maximale Geschwindigkeit beim Hub

Hub	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600	(650)	700	(750)	800	(850)	900	(950)	1000	(1050)	1100	(1150)	1200
A	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578
B	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
D	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6
E	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138	188	238	288	138
F	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16
Gewicht (kg)	12.0	12.8	13.5	14.3	15.0	15.8	16.5	17.3	18.0	18.8	19.5	20.3	21.0	21.8	22.5	23.3	24.0	24.8	25.5	26.3	27.0	27.8	28.5
Max. Geschwindigkeit (mm/s)																	1660	1380			1170	1000	
Max. Beschleunigung (mm/s ²)																	830	690			585	500	

Technische Daten der Steuerungen

Einzusetzende Steuerung	Max. Anzahl ansteuerbarer Achsen	Kompatibler Encodertyp	Programm-betrieb	Positionier-betrieb	Puls-steuerung	Spannung
X-SEL(-P/O)	4(6) Achsen	Absolut/inkremental	○	△		AC100/230V
S-SEL	2 Achsen	Absolut/inkremental	○	△		AC100/230V
S/-E-CON	1 Achse	Absolut/inkremental		○/○	○/-	AC100/230V

Achtung

(Hinweis 1) Die Hübe, die in Inkrementen von 50 mm abgestuft sind, entsprechen Halbstandardabmessungen.
 (Hinweis 2) Siehe Seite 40 für die Beziehung zwischen Beschleunigung und Zuladung.
 (Hinweise 3, 4, 5) Die Angaben in Klammern gelten für die ISPA-Serien. Die anderen Angaben beziehen sich sowohl auf die ISA- als auch auf die ISPA-Serien.
 (Hinweis 6) Die maximale Kabellänge beträgt 30 m. Geben Sie die gewünschte Länge in Metern an, (zum Beispiel: X08 = 8 m).
 (Hinweis 7) Ein längerer Hub führt zum Schutz der Kugelumlaufspindel zu einer geringeren Maximal-Geschwindigkeit (siehe auch Tabelle oben)

* Siehe Seite 9 für zusätzliche Hinweise.

Einachsroboter
 Kartesische Roboter
 Steuerungen