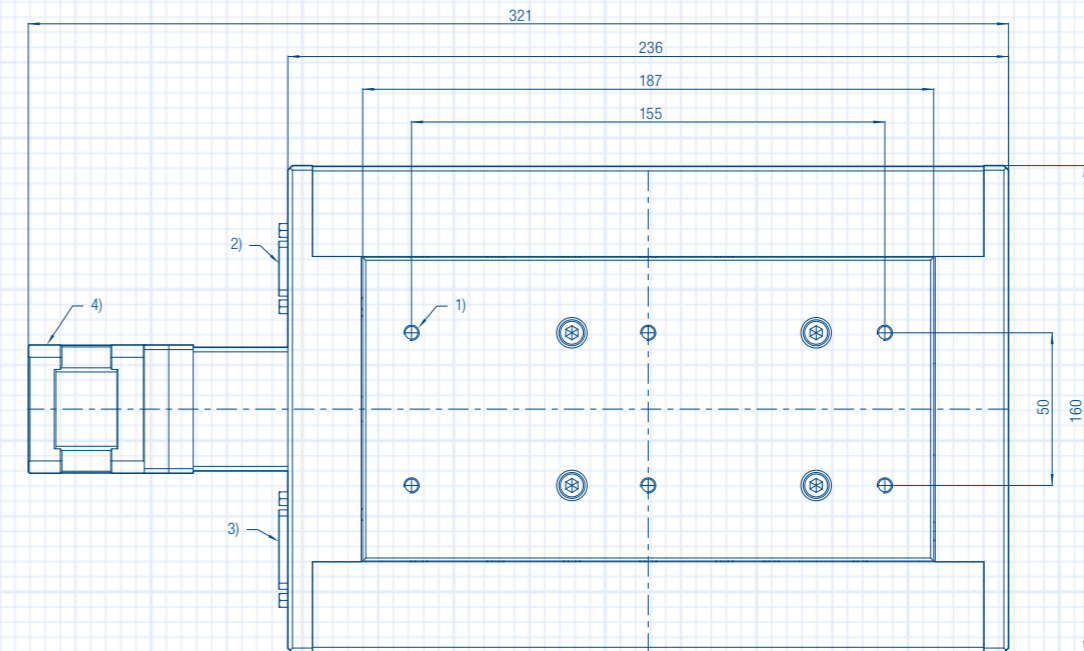
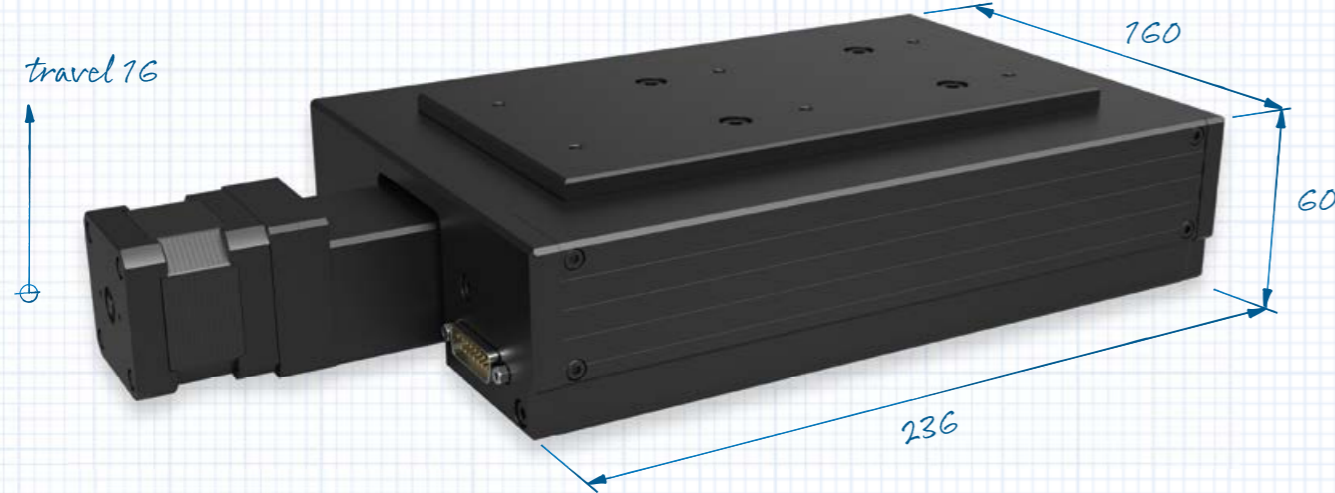


# Hubtische | Lifting Stages

## HT160

Mehr Informationen | more information: [www.steinmeyer.com](http://www.steinmeyer.com)



- 1) M 5; depth 8 (3x)
- 2) 9-pin SUB-D connector for measuring system
- 3) optional 15-pin SUB-D connector for motor and limit
- 4) cable connection fixed to motor



### Hochpräziser Hubtisch

Der Hubtisch HT160 ist für hochpräzise vertikale Bewegungen geeignet und besitzt aufgrund seines Hub-Keil-Prinzips eine geringe Bauhöhe. Die Kombination aus Getriebemotoren und einem präzisen Kugelgewindetrieb ermöglicht kleinste Schrittweiten bei vergleichsweise hohen Lasten.

### Kombinierbar mit PMT- und PLT-Serie

Ausgestattet mit Schritt- oder DC-Motor und Kreuzrollenführungen wurde der Hubtisch HT160 passend zur PMT160- und PLT-Serie entwickelt, wodurch sich vielseitige Kombinationsmöglichkeiten zu anspruchsvollen Mehrachssystemen ergeben.

### Vielseitige Einsatzmöglichkeiten

Vorrangig wird dieser Hubtisch in der Messtechnik, der Sensorpositionierung, im Bereich Optik oder in der Mikrobearbeitung eingesetzt. Für Anwendungen in Forschung und Entwicklung ist er zudem in Vakuumausführung erhältlich.

### High precision lifting stage

The lifting stage HT160 is suitable for high precision vertical movements. The combination of geared motors and a precise ball screw enables very small adjustment increments with high loads.

### Combinable with PMT and PLT series

Equipped with stepper or DC motor and cross roller bearings, the HT160 has been developed to fit the PMT160 and PLT series, ensuring versatile combination possibilities for challenging multi-axis systems.

### Versatile possibilities for use

This lifting stage is primarily used in measurement engineering, sensor positioning, in the optical field or in micromachining. It is also available in a vacuum version for applications in research and development.

### Modelle und Spezifikationen | Models and specifications

HT160	-16-DC-R	-16-DC-L	-16-SM
Verfahrweg   Travel [mm]	16	16	16
Wiederholgenauigkeit unidirektional   Repeatability unidirectional [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 1.1$	$\pm 0.5$	$\pm 1.2$
Wiederholgenauigkeit bidirektional   Repeatability bidirectional [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 2.5$	$\pm 0.7$	$\pm 2.6$
Positioniergenauigkeit   Accuracy [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 6.6$	$\pm 2.5$	$\pm 6.8$
Ebenheitsabweichung   Flatness [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 0.8$	$\pm 0.8$	$\pm 0.8$
Geradheitsabweichung   Straightness [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 0.8$	$\pm 0.8$	$\pm 0.8$
Positioniergeschwindigkeit   Positioning speed [mm/s]	8.3	8.3	1.1
Max. Beschleunigung   Max. acceleration [ $\text{m/s}^2$ ]	0.2	0.2	0.02
Max. Last   Max. load $F_x$ [N]	50	50	50
Max. Last   Max. load $F_y$ [N]	50	50	50
Max. Last   Max. load $F_z$ [N]	45	45	45