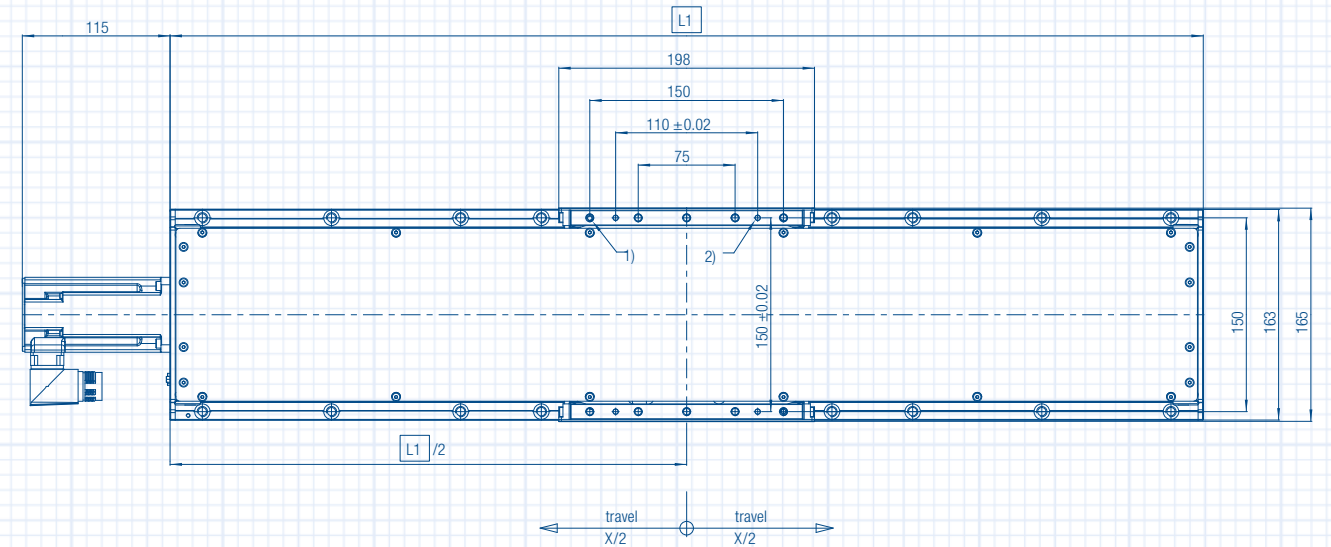
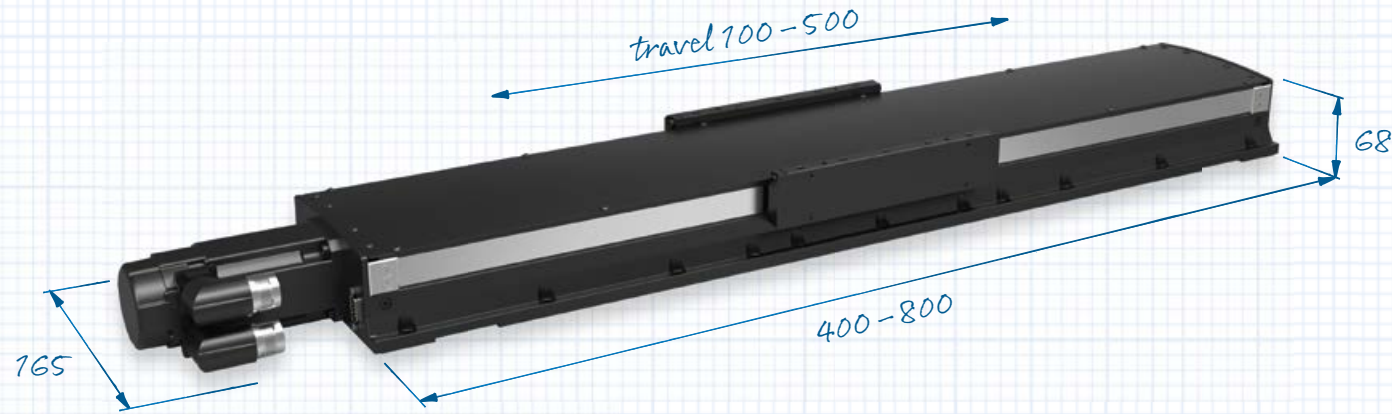


# Lineartische | Linear Stages

## PLT165-AC

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



1) M 6; depth 8 (10x)  
2) Ø 4 H7; depth 4 (4x)



### Präzisionstisch für industrielle Umgebungen

Der PLT165-AC nutzt einen leistungsstarken AC-Servomotor als Antrieb für seinen Präzisionskugelgewindtrieb. Ein optimales Linearmesssystem sorgt dabei für hohe Präzision und sehr gute Genauigkeit sowie Reproduzierbarkeit.

### Vertikale und horizontale Anwendungen

Mit einer Breite von 165 mm ist dieser Tisch ideal für alle Sondermaschinen mit geringem Bauraum. Durch seine antriebsbedingte Selbsthaltekraft, auch in Kombination mit einer magnetischen Bremse, überzeugt der PLT165-AC sowohl in horizontalen als auch in vertikalen Anwendungen.

### Hohe Tragkraft

Der PLT165 mit AC-Motor ist speziell für industrielle Anwendungen konzipiert – ob als Positioniereinheit für Laseroptiken, Sensoriken oder zur Bauteilzuführung. Er eignet sich für den alltäglichen Einsatz in Industrieumgebungen und bietet eine hohe Lebensdauer.

### Precision stage for industrial environments

The PLT165-AC uses a powerful AC servo motor for its precision ball screw. The optionally integrated linear measuring system ensures high precision and excellent repeatability.

### Vertical and horizontal applications

With a width of 165 mm, this stage is ideal for all special machines with limited space. Due to its preloaded ball screw together with a magnetic brake, the PLT165-AC is ideal in vertical applications.

### High load capacity

The PLT165 with AC servo motor is specially designed for industrial applications – whether as a positioning unit for laser optics, sensor systems or as a component feed. It is suitable for everyday use in industrial environments and provides a long lifetime.

### Modelle und Spezifikationen | Models and specifications

PLT165	AC-R					-AC-L				
	-100-	-200-	-300-	-400-	-500-	-100-	-200-	-300-	-400-	-500-
Verfahrweg   Travel [mm]	100	200	300	400	500	100	200	300	400	500
Wiederholgenauigkeit unidirektional   Repeatability unidirectional [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 2$	$\pm 2$	$\pm 2$	$\pm 2$	$\pm 2$	$\pm 0.4$	$\pm 0.4$	$\pm 0.4$	$\pm 0.4$	$\pm 0.4$
Wiederholgenauigkeit bidirektional   Repeatability bidirectional [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 2.5$	$\pm 2.5$	$\pm 2.5$	$\pm 2.5$	$\pm 2.5$	$\pm 0.5$	$\pm 0.5$	$\pm 0.5$	$\pm 0.5$	$\pm 0.5$
Positioniergenauigkeit   Accuracy [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 5.8$	$\pm 8$	$\pm 10.1$	$\pm 12.1$	$\pm 14$	$\pm 1.2$	$\pm 1.5$	$\pm 1.8$	$\pm 2$	$\pm 2.2$
Ebenheitsabweichung   Flatness [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 3$	$\pm 6$	$\pm 9$	$\pm 12$	$\pm 15$	$\pm 3$	$\pm 6$	$\pm 9$	$\pm 12$	$\pm 15$
Geradheitsabweichung   Straightness [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 1.5$	$\pm 3$	$\pm 4.5$	$\pm 6$	$\pm 7.5$	$\pm 1.5$	$\pm 3$	$\pm 4.5$	$\pm 6$	$\pm 7.5$
Positioniergeschwindigkeit   Positioning speed [mm/s]	130	130	130	130	130	130	130	130	130	130
Max. Beschleunigung   Max. acceleration [ $\text{m/s}^2$ ]	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
Max. Last   Max. load $F_x$ [N]	260	260	260	260	260	260	260	260	260	260
Max. Last   Max. load $F_y$ [N]	520	520	520	520	520	520	520	520	520	520
Max. Last   Max. load $F_z$ [N]	520	520	520	520	520	520	520	520	520	520
L1 [mm]	400	500	600	700	800	400	500	600	700	800