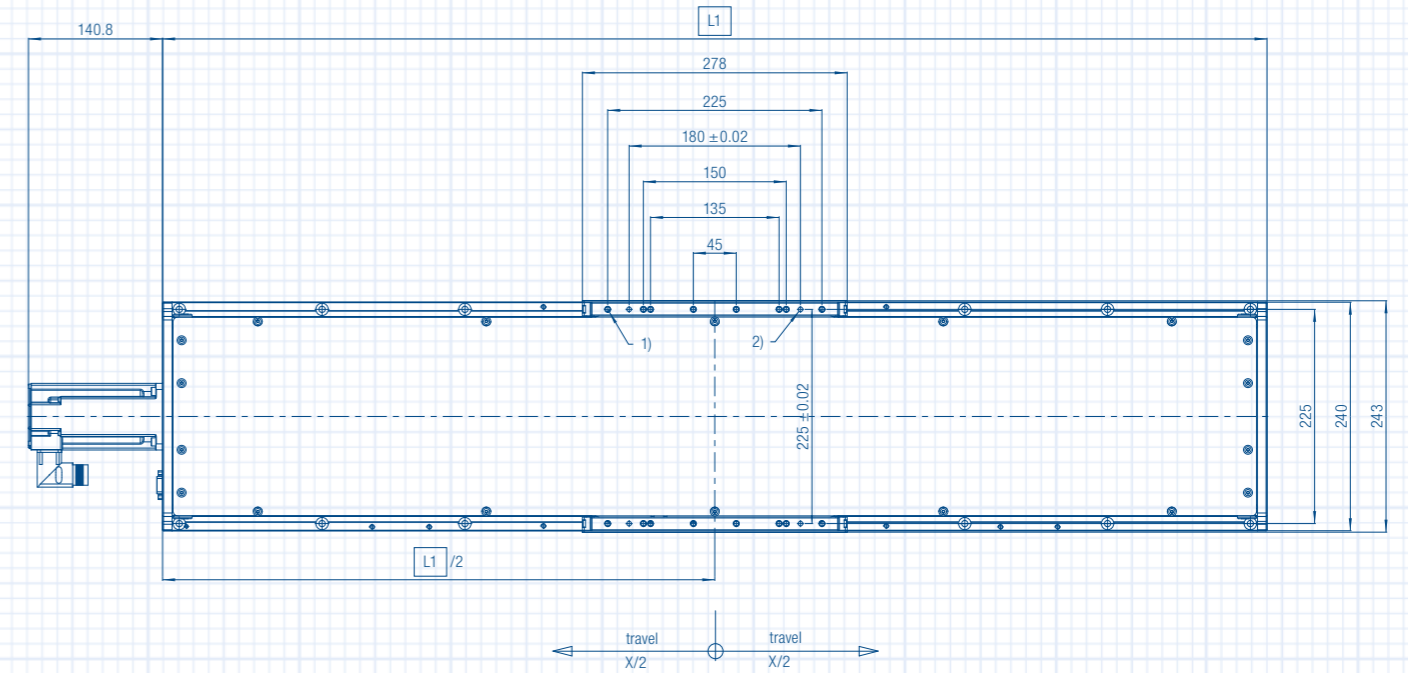
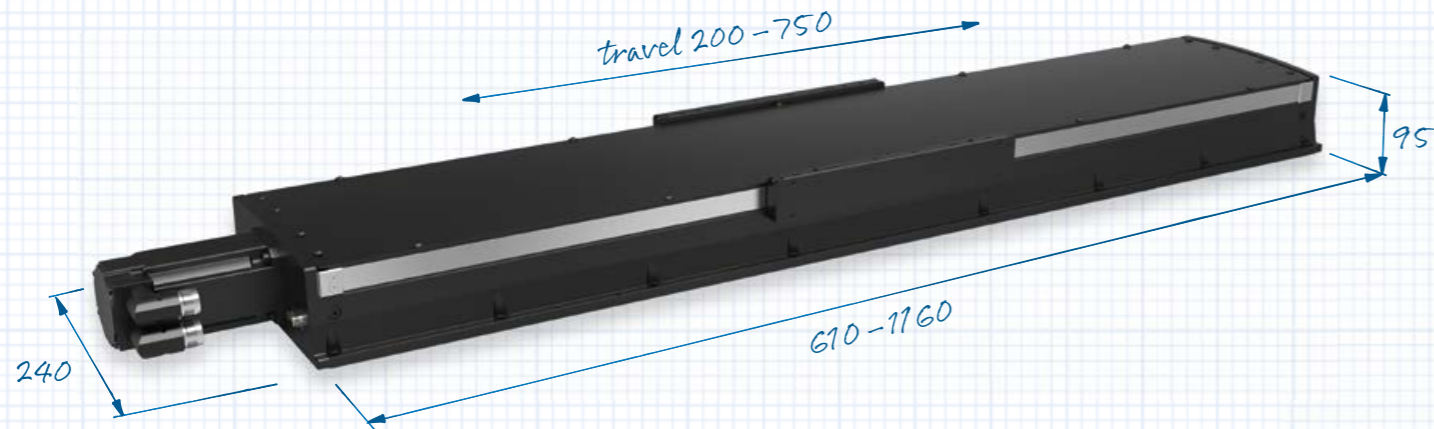


# Lineartische | Linear Stages

## PLT240-AC

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



1) M 6; depth 10 (16×)  
2) Ø 5 H7; depth 5 (4×)



### Präziser Lineartisch

Der PLT240-AC bietet mit einem AC-Motor einen leistungsstarken Antrieb in Kombination mit einem hochgenauen Kugelgewindetrieb. Gleichzeitig garantiert der AC-Motor eine leichte Anbindung an marktübliche Industriesteuerungen.

### Einfach zu kombinieren

Der Lineartisch ist mit seiner Breite von 240 mm der ideale Tisch für Mehrachssysteme. Er kann beispielsweise als XY-System in Kombination mit dem Drehtisch DT240 oder dem Hubtisch HT240 vielseitig eingesetzt werden.

### Entwickelt für Industrieumgebungen

Das Design der PLT-Serie folgt in Form und Funktion den Anforderungen hinsichtlich Partikel- und Staubschutz sowie Lebensdauer und Verfügbarkeit, welche in industriellen Umgebungen gegeben sind – ob in der Laser- und Halbleitertechnik oder im Sondermaschinenbau, der PLT240-AC ist diesen Herausforderungen gewachsen.

### Precision linear stage

The PLT240-AC is equipped with an AC servo motor for a powerful drive in combination with a high precision ball screw. The AC servo motor also enables seamless connection to conventional industrial control systems.

### Easy to combine

With a width of 240 mm, the linear stage is the ideal model for multi-axis systems. Thanks to its great versatility, its applications could include use as an XY system in combination with the DT240 rotary stage or HT240 lifting stage.

### Designed for industrial environments

The form and function of the PLT series meet the particle and dust protection requirements as well as lifetime and availability stipulations of industrial environments. Whether it is used in laser engineering, semiconductor technology or special-purpose machinery manufacture, the PLT240-AC is guaranteed to rise to the challenge.

### Modelle und Spezifikationen | Models and specifications

PLT240	AC-R					-AC-L				
	-200-	-300-	-400-	-500-	-750-	-200-	-300-	-400-	-500-	-750-
Verfahrweg   Travel [mm]	200	300	400	500	750	200	300	400	500	750
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 [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 9$	$\pm 11.3$	$\pm 13.5$	$\pm 15.5$	$\pm 20.5$	$\pm 1.7$	$\pm 2.1$	$\pm 2.4$	$\pm 2.6$	$\pm 3.3$
Ebenheitsabweichung   Flatness [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 6$	$\pm 9$	$\pm 12$	$\pm 15$	$\pm 25$	$\pm 6$	$\pm 9$	$\pm 12$	$\pm 15$	$\pm 25$
Geradheitsabweichung   Straightness [ $\mu\text{m}$ ]	$\pm 3$	$\pm 4.5$	$\pm 6$	$\pm 7.5$	$\pm 11$	$\pm 3$	$\pm 4.5$	$\pm 6$	$\pm 7.5$	$\pm 11$
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]	640	640	640	640	640	640	640	640	640	640
Max. Last   Max. load $F_y$ [N]	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010
Max. Last   Max. load $F_z$ [N]	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010	1010
L1 [mm]	610	710	810	910	1160	610	710	810	910	1160