

Stellantrieb mit drehender Spindel
Actuator with turning spindle

DC-MIC/DIGI-MIC

9012.0024

Ausgabe 11.12.2006

- geschliffene Feingewinde-spindel
- 25 mm Stellweg
- Schrittmotor mit Getriebe oder DC-Servomotor mit/ ohne Encoder und Getriebe
- mechanischer Endschalter
- ground fine thread spindle
- 25 mm travel
- step motor with gear or DC servo motor with/without encoder and gear
- mechanical limit switch

Option

- Vakuumausführungen lieferbar

Option

- versions for use in vacuum available



Über das M12 x 0,5 lassen sich DIGI-MIC und DC-MIC leicht montieren und bieten die Möglichkeit, viele manuelle OWIS-Komponenten nachträglich zu motorisieren. Der große Stellweg von 25 mm kann innerhalb von weniger als 90 Sekunden auf $\pm 3 \mu\text{m}$ genau abgefahren werden. Durch die hohe Stellkraft ist ein vielfältiger Einsatz möglich.

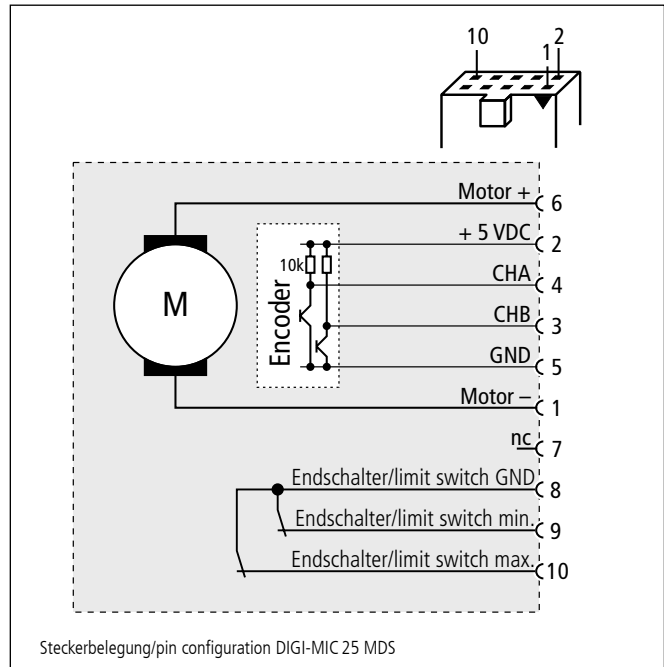
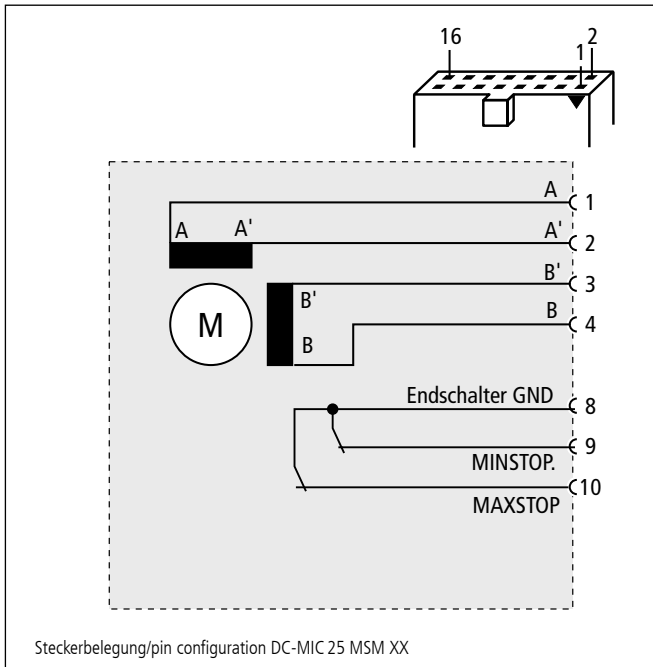
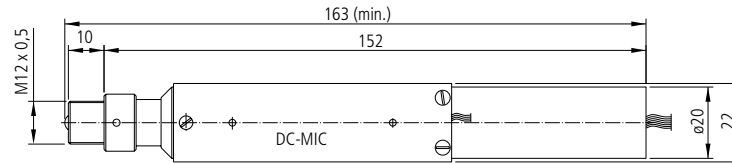
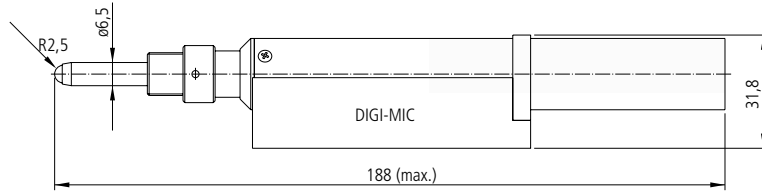
Um ein zerstörungsfreies Arbeiten zu gewährleisten, sind Endschalter eingebaut.

The DIGI-MIC and DC-MIC are easy to mount with the M12 x 0,5 thread and provide the possibility to motorise a lot of manual OWIS components later. The large travel range of 25 mm can be reached in less than 90 seconds with a precision of $\pm 3 \mu\text{m}$. The high actuating force allows a couple of applications.

To ensure a non-destructive work limit switches are integrated.

Bestellangaben/Ordering Information

| Stellantrieb mit drehender Spindel/actuator with turning spindle | Typ/type | Bestell-Nr./part no |
|--|--|-----------------------------|
| DC-MIC mit drehender Spindel, 25 mm Stellweg, ohne Encoder | DC-MIC with turning spindle, 25 mm travel, without encoder | DC-MIC 25-MDS-O 49.120.262B |
| DC-MIC mit drehender Spindel, 25 mm Stellweg, mit Encoder | DC-MIC with turning spindle, 25 mm travel, with encoder | DC-MIC 25-MDS 49.120.261B |
| DIGI-MIC mit drehender Spindel, 25 mm Stellweg | DIGI-MIC with turning spindle, 25 mm travel | DIGI-MIC 25-MSM 49.120.266B |



Technische Daten/Technical Data (bei 20 °C/@20 °C, ohne Last/no load)

| | | DIGI-MIC | DC-MIC | |
|---|---|----------------------------|---------------------------------|------|
| | | Schrittmotor step motor | DC-Servomotor DC servo motor | |
| Stellweg | travel | | 25 | mm |
| Geschwindigkeit | velocity | max. 0,14 | max. 0,3 | mm/s |
| Stellkraft | actuating force | | max. 60 | N |
| Spindelsteigung | spindle pitch | | 0,5 | mm |
| Untersetzung | reduction | | 7817:103 | |
| Wiederholfehler (bidirektional) | repeatability (bidirectional) | | <6 | µm |
| Motorspannung | nominal motor voltage | | 12 | V |
| Motor Haltespannung | holding voltage | 3,1 | | V |
| Motorstrom | motor current | max. 250 ¹⁾ | max. 174 | mA |
| erforderliche Sicherung pro Phase | fuse needed, per phase | 250 mA | | |
| Schritte/Impulse pro Motorumdr. | steps/pulses per motor rev, | 48 ³⁾ | 60 | |
| Gewicht | weight | | ~0,5 | kg |
| Betriebsumgebungstemperatur ²⁾ | ambient operating temperature ²⁾ | | +10 bis/to +50 | °C |
| Lagerungstemperatur ²⁾ | storing temperature ²⁾ | | -20 bis/to +70 | °C |

¹⁾ pro Phase/per phase ²⁾ ohne Betauung/without condensation ³⁾ im Vollschrittbetrieb/in full-step mode