

## Kompaktzylinder SR MX



### Standardmerkmale und Vorteile

- Für industrielle Anwendungen ausgelegt
- Widerstandsfähiges Aluminiumgehäuse IP69K
- Höchst effizient
- Lange Lebensdauer
- Harteloxal für hohe Korrosionsbeständigkeit
- Praktisch wartungsfrei
- Ausführungen mit Trapez- oder Kugelgewindetrieb
- Kontaktlose, analoge Stellungsrückmeldung

| Allgemeine Daten            |   |
|-----------------------------|---|
| Gewindetyp                  | Kugelgewinde oder Trapezgewinde           |
| intern begrenzt             | nein                                      |
| Manuelle Übersteuerung      | nein                                      |
| Dynamische Bremsung         | nein                                      |
| Selbsthemmung Trapezgewinde | ja  |
| Kugelgewinde                | nein                                      |
| Endlagenschutz              | nein                                      |
| Mittellagenschutz           | nein                                      |
| Motorschutz                 | nein                                      |
| Motoranschluss              | freie Kabel oder Kabel mit Steckverbinder |
| Motorsteckverbinder         | AMP Superseal Serie 1,5                   |
| Zertifikate                 | CE  |
| Optionen                    | Encoder für digitale Stellungsrückmeldung |

| Leistungsdaten                                      |   |
|---|---|
| <b>Maximale Last</b>                                | <b>dynamisch / statisch [ N ]</b>                         |
| MX●●W (Trapezgewinde)                               | 500 / 2000  |
| MX●●B (Kugelgewinde)                                | 800 / 100 – 350 <sup>1</sup>                              |
| <b>Geschwindigkeit</b>                              | <b>ohne / max. Last [ mm/s ]</b>                          |
| MX●●W (Trapezgewinde)                               | 33 / 19   |
| MX●●B (Kugelgewinde)                                | 60 / 30   |
| Eingangsspannung                                    | 12, 24 VDC  |
| Hublängen   | 50, 100, 150, 200, 250 <sup>2</sup> , 300 <sup>2</sup> mm |
| Betriebstemperatur                                  | -40 bis 85  |
| Auslastungsgrad bei voller Last und 25 °C           | 25 %  |
| Längsspiel, max.                                    | 0,3mm   |
| Einspannmoment                                      | 2 Nm  |
| Leiterquerschnitt                                   | 1 mm <sup>2</sup>   |
| Standard-Leiterlänge                                | 300, 1600 mm  |
| Schutzart   | IP66 / IP69K  |
| Widerstand gegen Salzsprühnebel                     | 500 h   |
| Lebensdauer [Zyklen]                                | 500.000 Zyklen <sup>3</sup>                               |
| Analoge Stellungsrückmeldung                        | 0,5 – 4,5 VDC   |
| Optional: Encoder für digitale Stellungsrückmeldung |   |
| Versorgungsspannung[VDC]:                           | 5 VDC   |
| Impulse pro mm:                                     |   |
| Trapezgewinde:                                      | 9,86  |
| Kugelgewinde:                                       | 5,84  |
| Kanäle:   | A, B  |

<sup>1</sup> Die statische Kraft (d.h. die Rücklauf-/Haltekraft) einer Einheit mit Kugelgewindetrieb variiert je nach geleisteten Laufzyklen und der Last.

<sup>2</sup> Diese Hublängen sind nur für Modelle mit Kugelgewindetrieb möglich.

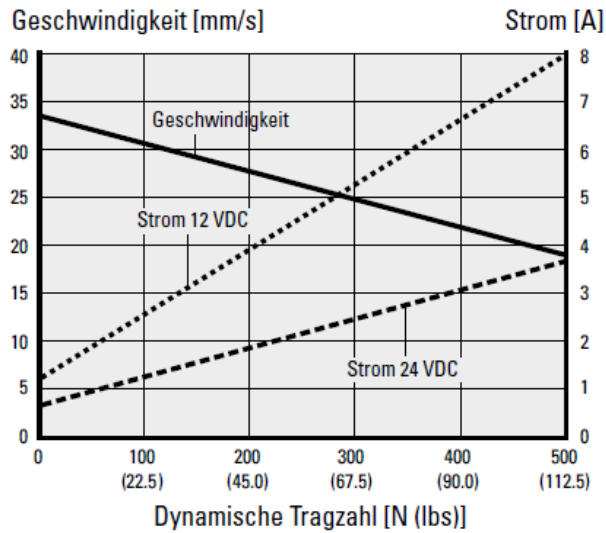
<sup>3</sup> Für Zylinder mit Kugelgewindetrieb, mit 100 mm Hublänge, einer durchschnittlichen Last von 500 N und wechselnder Belastungsrichtung.



## Leistungsdiagramm SR MX

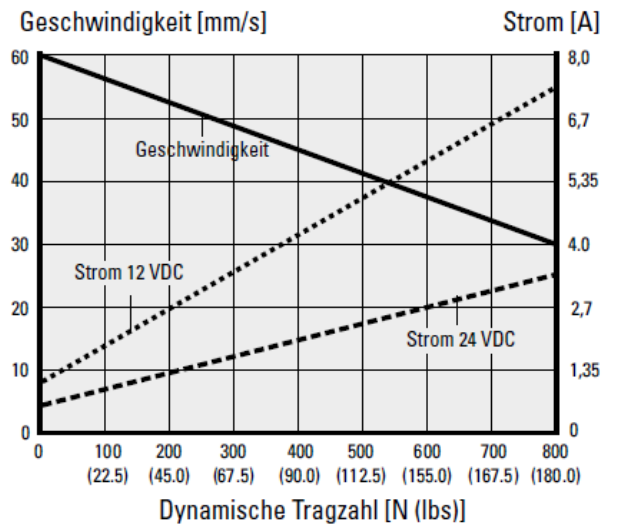
### Ausführung mit Trapezgewinde

#### SR MX \_\_ W

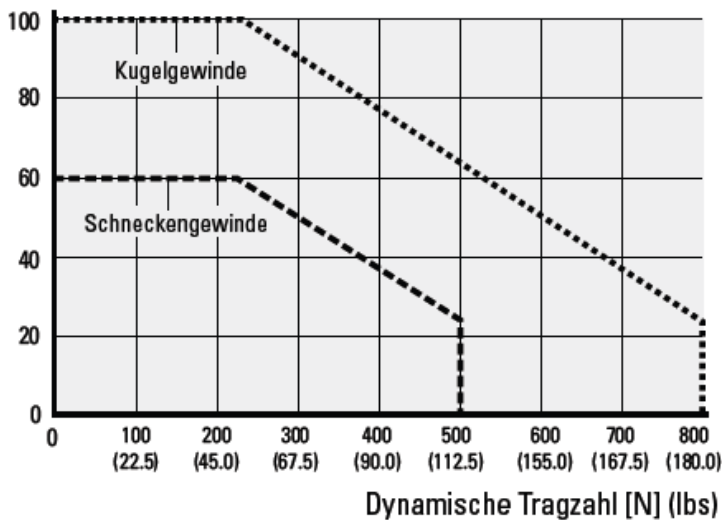


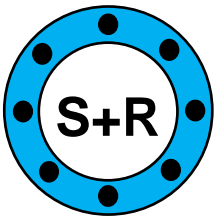
### Ausführung mit Kugelgewinde

#### SR MX \_\_ B

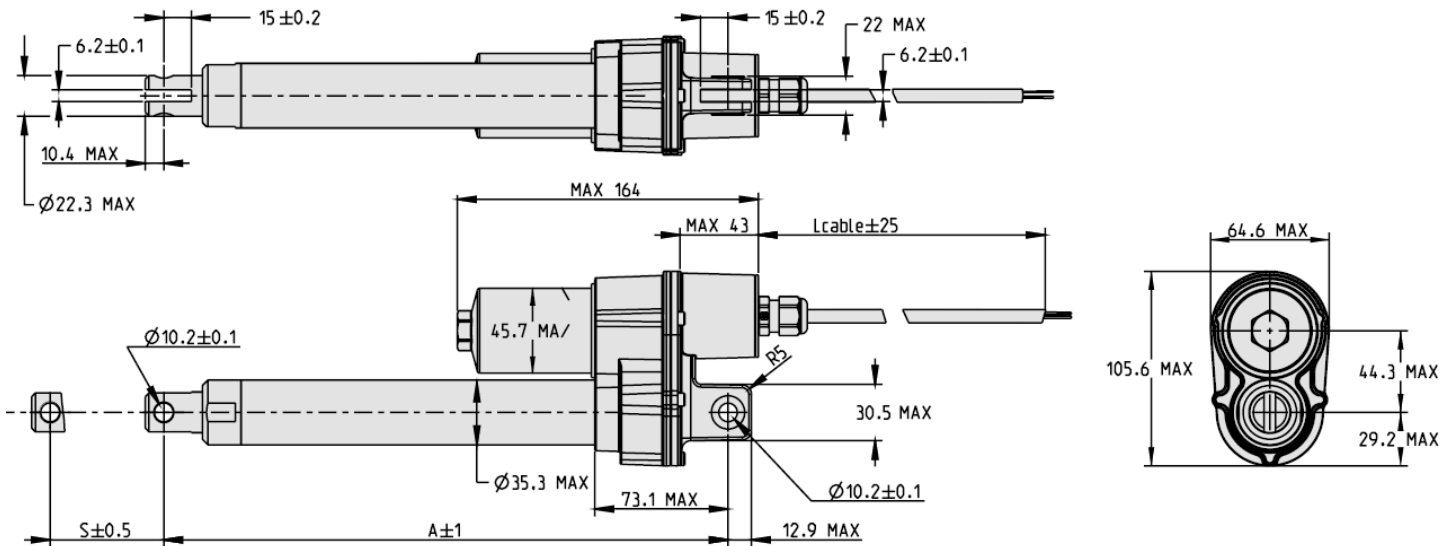


### Auslastungsgrad bei 25 °C [%]





## Maßblatt SR MX

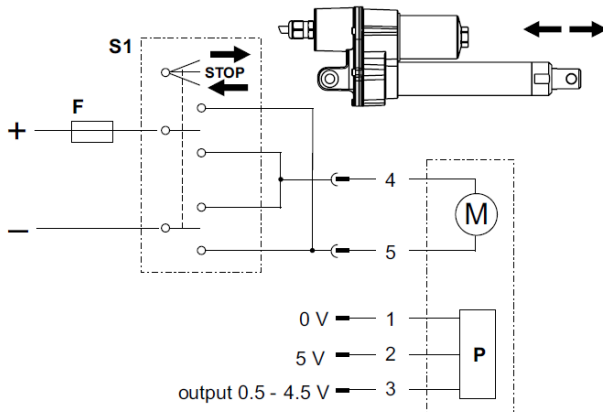


|                        |      |     |     |     |     |       |       |
|------------------------|------|-----|-----|-----|-----|-------|-------|
| Hublänge:              | [mm] | 50  | 100 | 150 | 200 | 250 * | 300 * |
| Eingefahrene Länge (A) | [mm] | 206 | 256 | 306 | 356 | 406   | 456   |
| Gewicht                | [kg] | 1,5 | 1,7 | 1,9 | 2,1 | 2,2   | 2,4   |

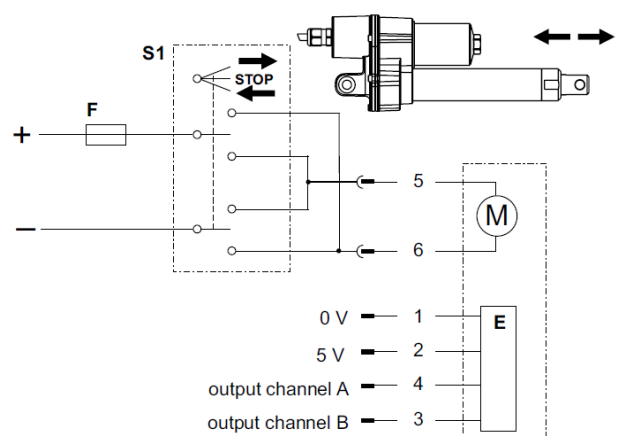
\* Diese Hublängen sind nur für Modelle mit Kugelgewindetrieb möglich

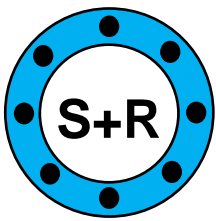
## Schaltbild SR MX

### Analoge Stellungsrückmeldung



### Digitale Stellungsrückmeldung





## Bestellschlüssel

| Position | 1     | 2  | 3   | 4 | 5 |
|----------|-------|----|-----|---|---|
| Beispiel | MX12- | B8 | M15 | P | 1 |

### 1. Eingangsspannung

MX12- = 12 VDC

MX24- = 24 VDC

### 2. Max. Tragzahl, Gewindetyp, max. Geschwindigkeit

B8 = 800 N, Kugelgewinde, 55 mm/s

W1 = 500 N, Schneckengewinde, 35 mm/s

### 3. Hub (S)

M05 = 50 mm

M10 = 100 mm

M15 = 150 mm

M20 = 200 mm

M25 = 250 mm\*

M30 = 300 mm\*

\* Diese Hublängen sind nur für Modelle mit Kugelgewindetrieb möglich.

### 4. Option für Stellungsrückmeldung

P = Analoges Signal (Standard)

E = Encoder für digitales Signal

### 5. Kabel und Anschlüsse

0 = 300 mm lang, freie Kabel

1 = 300 mm lang, Kabel mit Steckverbinder\*\*

2 = 1600 mm lang, Kabel mit Steckverbinder\*\*

\*\* AMP Superseal Serie 1,5 Steckverbinder