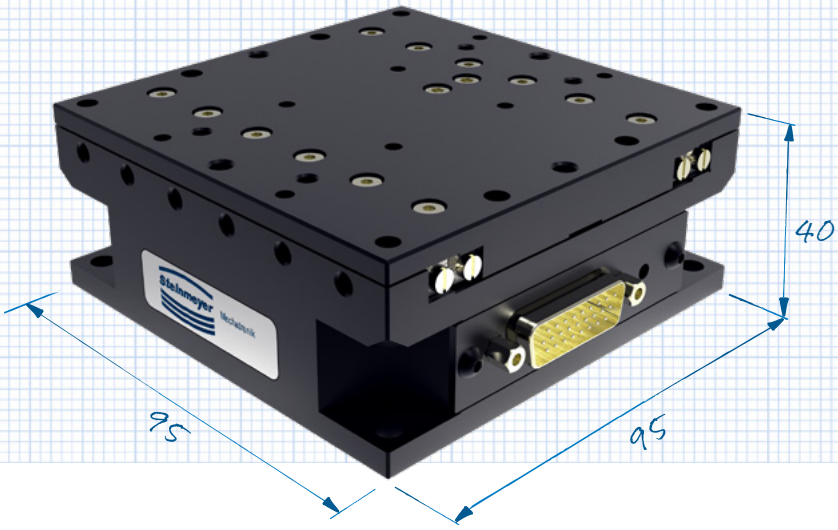
Steinmeyer Mechatronik

Microtisch | Micro Stage
MT95-DC



Kompakte Bauform mit innen liegendem Motor

Der Mikrotisch MT95 erreicht mit Kreuzrollenführungen sehr gute Ablaufwerte. Der Antrieb wird mit einem Zahnriemengetriebe umgelenkt und kann so vollständig im Tisch untergebracht werden.

- Ideal zum kosten- und platzsparenden Aufbau kleiner Maschinen oder Messanlagen
- Hohe Positioniergenauigkeit mit bis zu 4.8 µm
- Unkompliziert kombinierbar und skalierbar

Compact design with internal motor

Thanks to its cross roller bearings, the MT95 micro stage provides excellent performance values. The drive is redirected with a toothed belt transmission and could thus be completely accommodated in the stage.

- Ideal for cost- and space-saving assembly of small machines or measuring systems
- High positioning accuracy up to 4.8 µm
- Easy to combine and scale

Leicht kombinierbar und vielseitig einsetzbar

Der MT95 ist mit Schrittmotor oder DC-Motor verfügbar. Er lässt sich unkompliziert zu Mehrachssystemen kombinieren und kann mittels Controller einfach angesteuert werden.

Easy to combine and versatile

The MT95 is availabe with an internal stepper motor or DC motor. Combining it to create multi-axis system is straightforward and it is easy to control with our FMC series motion controllers.

Spezifikationen | Specifications

MT95		-40-DC-R
Verstellweg | Travel	[mm]	40
Wiederholgenauigkeit unidirektional | Repeatability unidirectional	[µm]	± 1.5
Wiederholgenauigkeit bidirektional | Repeatability bidirectional	[µm]	± 3.5
Positioniergenauigkeit | Accuracy	[µm]	± 4.8
Ebenheitsabweichung | Flatness	[µm]	± 2
Geradheitsabweichung | Straightness	[µm]	± 1.4
Positioniergeschwindigkeit | Positioning speed	[mm/s]	± 1.1
Max. Beschleunigung | Max. acceleration	[mm/s²]	0.02
Max. Last F_x | Max. load F_x	[N]	30
Max. Last F_x | Max. load F_y	[N]	65
Max. Last F_z | Max. load F_z	[N]	65
Max. Lastmoment M_x | Max. torque M_x	[Nm]	3.2
Max. Lastmoment M_y | Max. torque M_y	[Nm]	1.3
Max. Lastmoment M_z | Max. torque M_z	[Nm]	1.1
Nicken | Pitch	[µrad]	± 65
Gieren | Yaw	[µrad]	± 40
Motor		DC-Motor
Feedback		Motor-Encoder