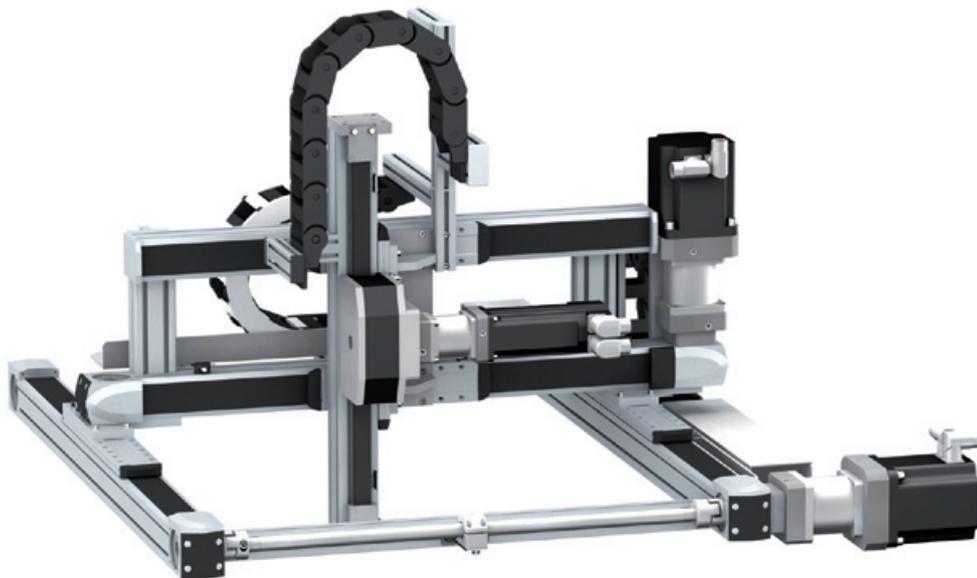


Linearachsen und Mehrachssysteme

Lexium Linear Motion



Linearachsen

- Übersicht Seite 6
 - Kombinationen aus Antriebselementen und Linearachsen Seite 8
 - Portalachsen Lexium PAS B Seite 10
 - Portalachsen Lexium PAS S Seite 18
 - Lineartische Lexium TAS Seite 25
 - Auslegerachsen Lexium CAS 4 Seite 32
 - Auslegerachsen Lexium CAS 3 Seite 40
 - Teleskopachsen Lexium CAS 2 Seite 49

Mehrachssysteme

- Übersicht Seite 54
 - Doppelportalachsen Lexium MAX H und Lexium MAX S Seite 56
 - Linearpositionierer Lexium MAX P Seite 69
 - Portalroboter Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 Seite 78

Zubehör Seite 96



Technische Unterstützung in Echtzeit

Für die Arbeit mit unseren Produkten stellen wir den Betreibern unsere gesamte Erfahrung und unser gesamtes Fachwissen zur Verfügung, um in kürzester Zeit zu optimalen Lösungen zu gelangen.

Speziell geschulte Mitarbeiter beantworten detailliert alle Fragen bezüglich unserer Produkte und schlagen entsprechende Lösungen vor.

Unsere Mitarbeiter gehen jeder Frage sorgfältig nach und stellen sicher, dass Sie professionelle und schnelle Antworten erhalten.

> Produktsupport für Automatisierungs- und Steuerungstechnik, Energieverteilung und Komponenten der Installationstechnik

0180/575 3 575

Ihr direkter Draht zu
Schneider Electric
Deutschland

Schneider Electric GmbH

Gothaer Straße 27
D - 40880 Ratingen

Kundenbetreuung:

Tel.: +49 (0) 180 575 3 575*

Fax: +49 (0) 180 575 4 575*

E-Mail: de-schneider-service@de.schneider-electric.com

www.schneider-electric.de

* 0,14 €/Min. aus dem Festnetz, Mobilfunk max. 0,42 €/Min.

01/610 54 370

Ihr direkter Draht zu
Schneider Electric
Österreich

Schneider Electric Austria Ges.m.b.H.

Biróstraße 11
A - 1239 Wien

Front Desk:

Tel.: +43 (0) 1 610 54 370

Fax: +43 (0) 1 610 54 117

24h-Service-Hotline: +43 (0)900 888 555 (kostenpflichtig)

E-Mail: office@at.schneider-electric.com

www.schneider-electric.at

031/917 33 33

Ihr direkter Draht zu
Schneider Electric
Schweiz

Schneider Electric Schweiz AG

Schermenwaldstrasse 11
CH - 3063 Ittigen

Tel.: +41 (0) 31 917 33 33

Tel. Service: +41 (0) 800 71 81 91

Fax: +41 (0) 31 917 33 66

E-Mail: ittigen@ch.schneider-electric.com

www.schneider-electric.ch

> Unsere Leistungen

- Weltweiter Service
- Technischer Service rund um die Uhr
- Störungsbeseitigung vor Ort
- Inbetriebnahmen
- Wartung vor Ort
- Wartungs- und Serviceverträge
- Thermografie: vorbeugende Instandhaltung
- Modernisierungen
- Integration neuer Systemtechnik



Online-Dienste in Echtzeit

Auch bei der Arbeit liefert Schneider Electric Ihnen wertvolle Unterstützung. Unter den untenstehenden Internet-Adressen, den offiziellen Websites von Schneider Electric, finden Sie Informationen über Produkte, Marktneuheiten und interessante Veranstaltungen. Weiterhin können Sie technische Dokumentationen oder allgemeine Informationen herunterladen.

➤ Die Schneider Electric-Internet-Portale

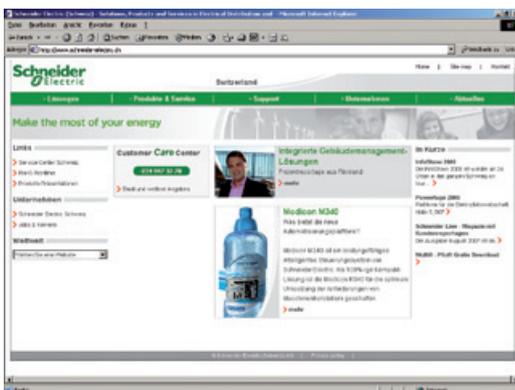


www.schneider-electric.de

- Informationen und Neuheiten
- Online-Katalog zur Auswahl und Konfiguration von Produkten
- Download-Bereich mit Produktkatalogen und technischen Heften
- Adressen von Schneider Electric-Niederlassungen in aller Welt
- Direkte Kontaktaufnahme mit Schneider Electric für technische Fragen, Bewerbungen usw.



www.schneider-electric.at



www.schneider-electric.ch



Technische Fortbildung immer up-to-date

Innovative Produkte werden durch ein kontinuierliches Training begleitet.

Mit einem professionellen Ausbildungsprogramm stellt Schneider Electric jede notwendige Unterstützung zur Perfektion und Vertiefung des beruflichen Wissens zur Verfügung.

Wir bieten ein umfangreiches Schulungsangebot, das Theorie und Praxis über verschiedenste Themenbereiche beinhaltet:

- Nutzung der angebotenen Lösungen
- Bedienung
- Projektierung
- Inbetriebnahme
- Wartung der Produkte

> Schulungen zu Automatisierungstechnik, Antriebstechnik, Energieverteilung

Schulungsorte Schneider Electric Deutschland:

Ratingen, Seligenstadt oder vor Ort bei Ihnen

Informationen:

Schneider Electric GmbH
Steinheimer Straße 117
D - 63500 Seligenstadt
Tel.: +49 (0) 6182 81 2 001
Fax: +49 (0) 6182 81 2 8071
www.schneider-electric.de

Schulungsorte Schneider Electric Österreich:

Wien, Ratingen, Seligenstadt oder vor Ort bei Ihnen

Informationen:

Schneider Electric Austria Ges.m.b.H.
Biróstraße 11
A - 1239 Wien
Tel.: + 43 (0) 1 610 54 0
Fax: + 43 (0) 1 610 54 54
www.schneider-electric.at

Schulungsort Schneider Electric Schweiz:

Ittigen oder vor Ort bei Ihnen

Informationen:

Schneider Electric Schweiz AG
Schermenwaldstrasse 11
CH - 3063 Ittigen
Tel.: + 41 (0) 31 917 33 33
Fax: + 41 (0) 31 917 33 66
www.schneider-electric.ch

> Unser Leistungsangebot für Sie:

- **Standardseminare:**
Standardmäßig zusammengestellte Produktschulung an unseren Schulungsstandorten
- **Sonderseminare:**
Fachwissen und Grundlagen, individuell zugeschnitten
- **Consulting:**
Ausarbeitung von maßgeschneiderten Schulungslösungen, direkt auf Ihre Bedürfnisse ausgerichtet
- **Coaching:**
Intensivtraining mit anschließender Betreuung



Ein Managementsystem, das mitwächst

Unsere Bedeutung und Position auf dem Weltmarkt werden durch die Qualität unserer Produkte und Dienstleistungen sowie durch unsere Verpflichtung zum Umweltschutz entscheidend mitbestimmt.

Qualität und Umweltmaßnahmen sichern das Vertrauen, die Zufriedenheit der Kunden und die partnerschaftliche Zusammenarbeit. Auf Effizienz und Wirtschaftlichkeit wird hierbei großer Wert gelegt.



> Unsere Qualitätspolitik

beruht auf sechs Grundsätzen:

- Einbindung unserer Kunden und ihrer Bedürfnisse,
- Ausrichtung aller Aktivitäten zur nachhaltigen Erhöhung der Kundenzufriedenheit,
- Einbindung aller Führungskräfte und Mitarbeiter,
- Klare, offene Kommunikation, Entwicklung eines hohen Qualitätsbewusstseins in allen Unternehmensbereichen,
- Systematisches Messen von Prozessen, Produkten und Dienstleistungen,
- Beteiligung unserer Partner (z. B. Kunden, Lieferanten) an unserer Qualitätspolitik.



> Unsere Umweltschutzpolitik

verpflichtet uns mit folgenden Grundsätzen:

- Mit Produkten und Lösungen von Schneider Electric entstehen innovative Lösungen zur Energieeinsparung.
- Wir entwickeln und fertigen neue Produkte ohne umweltschädliche Werkstoffe und Fertigungsverfahren.
- In der aktuellen Produktfertigung ersetzen wir Werkstoffe und Fertigungsverfahren durch umweltfreundliche Lösungen.
- Indem wir Abfälle vermeiden, verwerten oder beseitigen, gehen wir sorgsam mit unserer Umwelt und unseren Ressourcen um.



> Zertifizierung des Unternehmens

- Qualitätsmanagementsystem nach ISO 9001
- Umweltmanagementsystem nach ISO 14001

Achsentyp	Portalachsen	
Bewegung	Anz. der Bewegungsrichtungen	1
	Bewegungsrichtung	Vorwiegend horizontal
	Nutzlastlage	Auf Laufwagen
Antriebselement	Zahnriemen	Kugelgewindtrieb
Führungsart	Kugelumlauf- oder Laufrollenführung	Kugelumlauführung



Wichtige technische Daten	<input type="checkbox"/> Hohe Beschleunigung <input type="checkbox"/> Große Hublängen <input type="checkbox"/> Hohe Geschwindigkeit	<input type="checkbox"/> Hohe Genauigkeit (Positionierung, Wiederholbarkeit, Führung) <input type="checkbox"/> Hohe Vorschubkräfte <input type="checkbox"/> Hohe Antriebssteifigkeit
Dynamik	★★★★★	★★★
Genauigkeit	★★★	★★★★★
Maximale Nutzlast	100 kg	100 kg
Maximale Vorschubkraft	2600 N	4520 N
Maximale Verfahrgeschwindigkeit	8 m/s	1,25 m/s
Maximaler Hub	5500 mm	3000 mm
Wiederholgenauigkeit	± 0,05 mm	± 0,02 mm
Optionen	<input type="checkbox"/> Auswahl der Führungsart: Profilschienenführung (für Anwendungen mit hohen Kräften und Momenten) oder Laufrollenführung (einfache, kosteneffektive Lösung) <input type="checkbox"/> Große Auswahl an Endschaltern <input type="checkbox"/> Laufwagen in verschiedenen Längen zur Nutzlastanpassung <input type="checkbox"/> Erweiterbarkeit mit weiteren Laufwagen <input type="checkbox"/> erhöhte Korrosionsbeständige Ausführung <input type="checkbox"/> Antistatischer Zahnriemen <input type="checkbox"/> Metallabdeckband <input type="checkbox"/> Mehrere Laufwagen möglich	<input type="checkbox"/> verschiedene Spindelsteigungen <input type="checkbox"/> Metallabdeckband <input type="checkbox"/> Große Auswahl an Endschaltern <input type="checkbox"/> Laufwagen in verschiedenen Längen zur Nutzlastanpassung <input type="checkbox"/> Erweiterbarkeit mit weiteren Laufwagen <input type="checkbox"/> Nachrüstbarkeit mit Spindelabstützungen bei großen Spindellängen
Bestell-Nr.	PAS 4●B	PAS 4●S
Seite	16	23

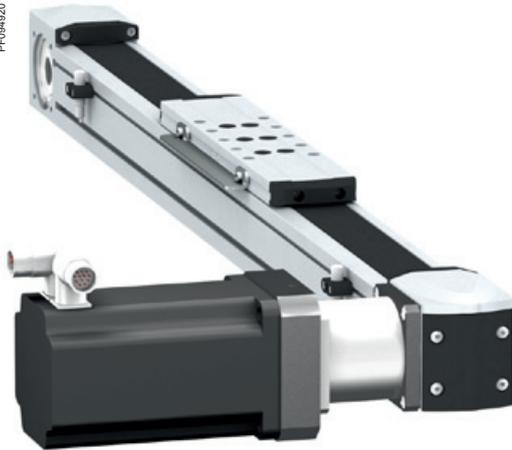


Antriebselement (1)		Portalachsen (1)						
		PAS 41B	PAS 42B	PAS 43B	PAS 44B	PAS 42S	PAS 43S	PAS 44S
Servomotoren BMH	Typ							
	BMH 0701	■	■	■	■	■	■	■
	BMH 0702	■	■	■	■	■	■	■
	BMH 0703	■	■	■	■	■	■	■
	BMH 1001	■	■	■	■	■	■	■
	BMH 1002	■	■	■	■	■	■	■
	BMH 1003	■	■	■	■	■	■	■
	BMH 1401	■	■	■	■	■	■	■
	BMH 1402	■	■	■	■	■	■	■
BMH 1403	■	■	■	■	■	■	■	
Servomotoren BSH	BSH 0551	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 0552	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 0553	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 0701	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 0702	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 0703	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1001	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1002	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1003	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1004	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1401	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1402	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1403	■	■	■	■	■	■	■
	BSH 1404	■	■	■	■	■	■	■
Integrierte Lexium-Antriebe	ILS1●571	■	■	■	■	■	■	■
	ILS1●572	■	■	■	■	■	■	■
	ILS1●573	■	■	■	■	■	■	■
	ILS1●851	■	■	■	■	■	■	■
	ILS1●852	■	■	■	■	■	■	■
	ILS1●853	■	■	■	■	■	■	■
	ILA1●571	■	■	■	■	■	■	■
	ILA1●572	■	■	■	■	■	■	■
	ILE1●661●●●●1	■	■	■	■	■	■	■
	ILE1●661●●●●2	■	■	■	■	■	■	■
	ILE1●661●●●●3	■	■	■	■	■	■	■
ILE1●661●●●●4	■	■	■	■	■	■	■	
Lexium-Schrittmotoren	BRS 366	■	■	■	■	■	■	■
	BRS 368	■	■	■	■	■	■	■
	BRS 397	■	■	■	■	■	■	■
	BRS 39A	■	■	■	■	■	■	■
	BRS 39B	■	■	■	■	■	■	■
	BRS 3AC	■	■	■	■	■	■	■
	BRS 3AD	■	■	■	■	■	■	■
Getriebe	PLE 40/WPLE40	■	■	■	■	■	■	■
	PLE 60/WPLE60	■	■	■	■	■	■	■
	PLE 80/WPLE80	■	■	■	■	■	■	■
	PLE 120/WPLE120	■	■	■	■	■	■	■

(1) Weitere Informationen finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

■ Kombinierbar
 □ Nicht anbaubar

PF094820



Portalachse Lexium PAS 4●B, Motor und Getriebe montiert

Allgemeines (1)

Portalachsen des Typs Lexium PAS B sind Linearachsen mit Zahnriemengetriebenen Laufwagen und Laufrollen- oder Kugelumlaufführung. Die Last wird auf dem beweglichen Laufwagen verfahren, der Achskörper ist ortsfest montiert.

Portalachsen Lexium PAS B sind für Anwendungen konzipiert, in denen hohe Lasten über kurze und große Distanzen mit hoher Dynamik positioniert werden müssen.

Mit ihrer Kugelumlaufführung sind sie besonders gut für Anwendungen mit hohen Kräften und Momenten geeignet.

Für alle sonstigen Anwendungen sind laufrollengeführte Achsen eine einfache und kostengünstige Lösung.

Die Lineareinheit besteht aus einem verdreh- und biegesteifen Aluminiumprofil. Je nach Ausführung können Traglasten bis 100 kg verfahren werden.

Für Portalachsen Lexium PAS B sind diverse Konfigurationsvarianten erhältlich, u. a. Verschiedene Achsenlängen, mehrere Ausführungen von Endschaltern, Metallabdeckband, Laufwagen in unterschiedlichen Längen zur Nutzlastanpassung, Erweiterbarkeit auf bis zu 3 Laufwagen, antistatischer Zahnriemen usw. (siehe Seite 16).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für Portalachsen des Typs Lexium PAS B erhältlich (2) (siehe Seite 6 und 17).

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.

Applikationen

Anwendungen mit folgenden Anforderungen:

- Positionierung über große Distanzen: Hebe- und Fördertechnik, Palettierer, Materialhandling usw.
- Positionierung von Teilen mit hoher Geschwindigkeit: Ablängtechnik, optische und messtechnische Anwendungen, Etikettieren, Teilehandling usw.
- Hohe Vorschubkräfte: Hebeteknik, Ablängtechnik, maschinelle Bearbeitung usw.

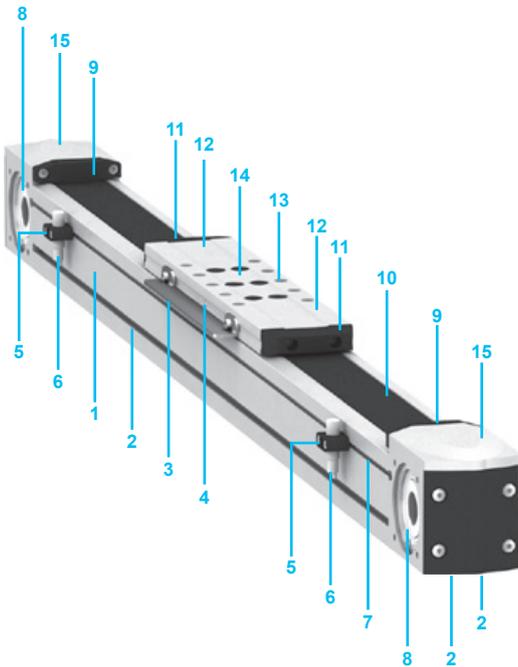
Besondere Produktmerkmale

- T-Profilnuten auf 3 Seiten
- Laufwagen mit Gewindebohrungen zum einfacheren Befestigen der Last
- Hohe Wartungsfreundlichkeit durch frei zugängliche Schmiernippel auf beiden Seiten des Laufwagens
- Motoranbau über flexibles und kompaktes Kupplungssystem
- Hub in verschiedenen Längen millimetergenau lieferbar
- Sensoren in T-Nuten verschiebbar
- Traglasten bis 100 kg, je nach Ausführung:
 - bis 8 kg bei den Achsen Lexium PAS 41BR
 - bis 12 kg bei den Achsen Lexium PAS 42BR
 - bis 25 kg bei den Achsen Lexium PAS 42BB und PAS 43BR
 - bis 60 kg bei den Achsen Lexium PAS 43BB
 - bis zu 100 kg bei den Achsen Lexium PAS 44BB

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS B finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei der Auswahl des Antriebes muss stets das maximal zulässige Antriebsmoment berücksichtigt werden.

Beschreibung (1) (2)



- 1 Portalachse Lexium PAS 4●B
- 2 T-Nuten zur Befestigung der Achse: 1 auf jeder Seite und 2 unter dem Profil
- 3 Schaltblech für Sensor
- 4 Schmiernippel an beiden Laufwagenseiten
- 5 Sensorhalter
- 6 Sensor mit Kabel und Stecker
- 7 T-Profilnuten zur Befestigung der Sensorhalter
- 8 Hohlwelle zum Motoranbau oder Einbau eines Wellenzapfens
- 9 Klemmbefestigung für Metallabdeckband
- 10 Metallabdeckband
- 11 Gummipuffer
- 12 Bandumlenkung für Metallabdeckband
- 13 Gewindebohrungen zum Befestigen der Last
- 14 Laufwagen zur Aufnahme der Last
- 15 Endblöcke

Lexium PAS 4●B

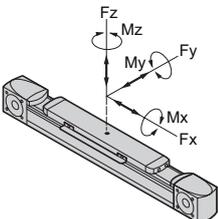
Technische Daten (1)

Portalachsentyp	Lexium	PAS 41		PAS 42		PAS 43		PAS 44
		BR	BR	BB	BR	BB	BB	
Antriebselement		Zahnriemen						
Führungsart		Laufrollenführung	Laufrollenführung	Kugelumlaufführung	Laufrollenführung	Kugelumlaufführung	Kugelumlaufführung	Kugelumlaufführung
Typische Nutzlast	kg	8	12	25		60	100	
Max. Vorschubkraft (Fx) (3)	N	300	800		1100		2600	
Max. Geschwindigkeit	m/s	8		5	8	5		
Max. Beschleunigung	m/s ²	20						
Max. Antriebsdrehmoment	Nm	4	20		36		110	
Max. Kraft (FY) (3)	N	660		2810	1760	4410	6270	
Max. Kraft (Fz) (3)	N	430		2810	1040	4410	6270	
Max. Moment (Mx) (3)	Nm	5	9	19	29	42	68	
Max. Moment (My) (3)	Mit Laufwagentyp 1	Nm	–	18	74	51	162	256
	Mit Laufwagentyp 2	Nm	11	31	194	87	379	655
	Mit Laufwagentyp 4	Nm	28	56	362	160	687	1209
Max. Moment (Mz) (3)	Mit Laufwagentyp 1	Nm	–	28	74	86	162	256
	Mit Laufwagentyp 2	Nm	17	48	194	148	379	655
	Mit Laufwagentyp 4	Nm	43	87	362	271	687	1209
Max. Hub	mm	3000	5500					
Wiederholgenauigkeit	mm	± 0,05						
Profilquerschnitt	(Höhe x Breite)	mm	40 x 40	60 x 60	80 x 80	110 x 110		
Lebensdauer	km	30.000						

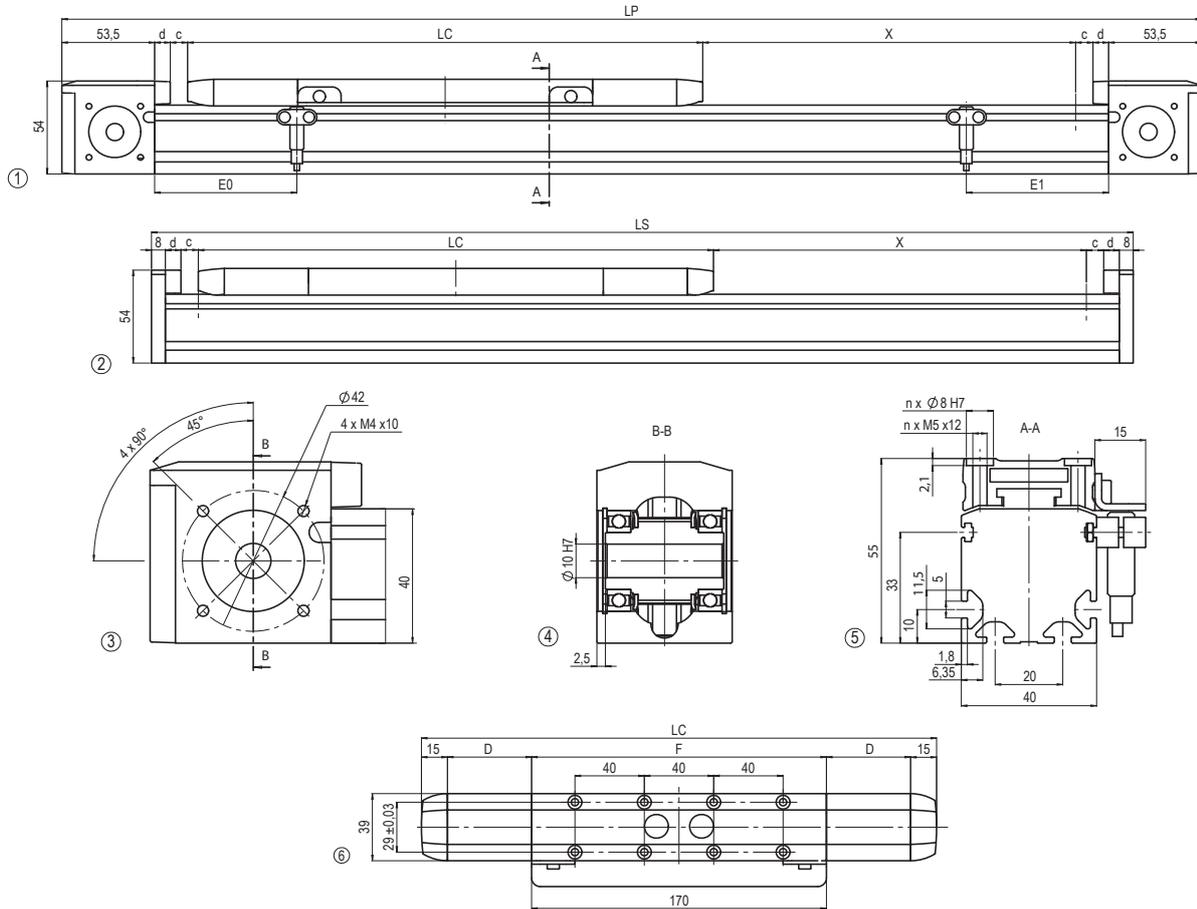
(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS B finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Die Beschreibung bezieht sich auf die Portalachse Lexium PAS B; manche Komponenten sind nur bei Auswahl bestimmter Konfigurationsoptionen enthalten.

(3) Auf die Portalachse Lexium PAS B wirkende Kräfte und Momente:



PAS41BR



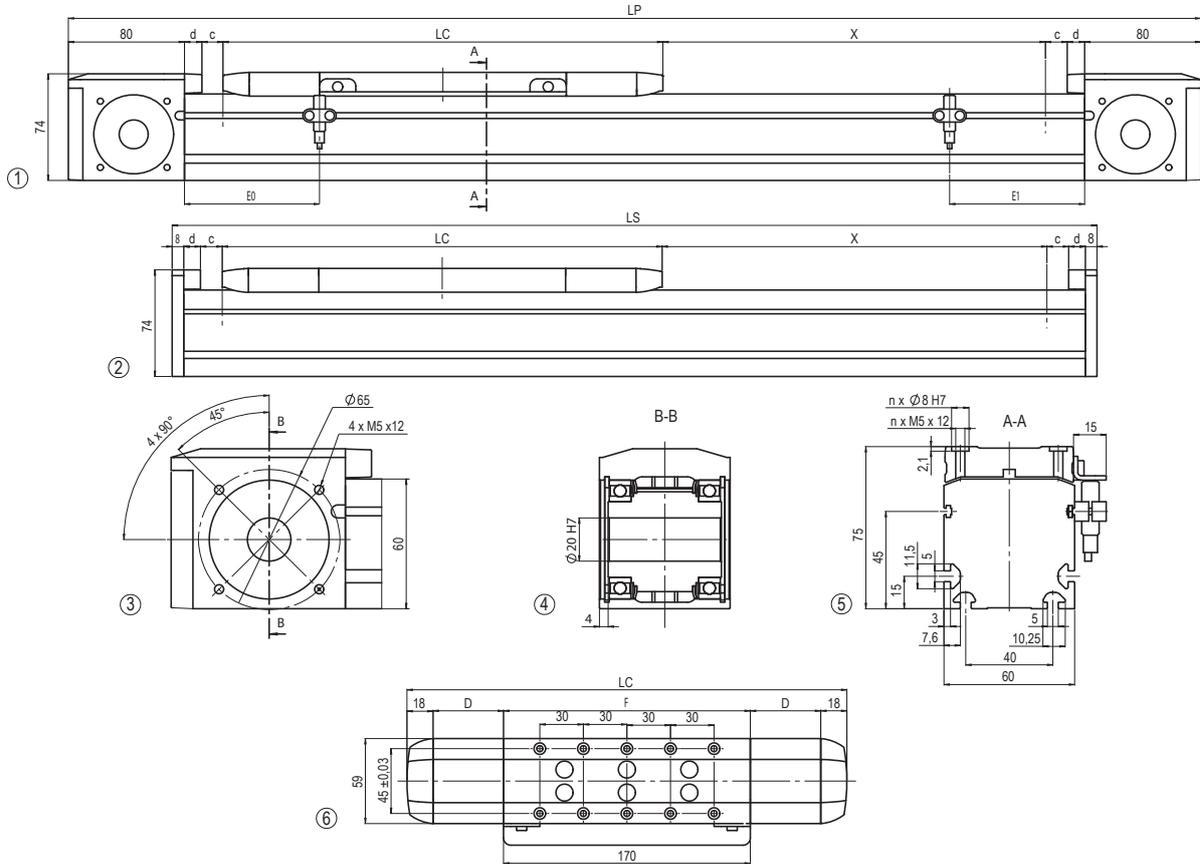
- 1 Portalachse
- 2 Stützachse
- 3 Endblock
- 4 Schnitt Endblock
- 5 Schnitt der Achse
- 6 Laufwagen Typ 2 (Typ 4 hat mehr Befestigungsbohrungen)

Laufwagentyp	Typ 2		Typ 4			
	nein	ja	nein	ja		
Abdeckband						
Gesamtlänge der Portalachse (1)	LP	mm	327 + X	442 + X	407 + X	522 + X
Gesamtlänge der Stützachse	LS	mm	236 + X	351 + X	316 + X	431 + X
Hub	X	mm	siehe Technische Daten		siehe Technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	200	297	280	377
Profillänge der Laufwagen	F	mm	170		250	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (2)	n		8		12	
Abstand der Befestigungsbohrungen		mm	40 ±0,03		40 ±0,03	
Endschalterposition auf der Antriebsseite	E0	mm	25	82	25	82
Endschalterposition gegenüber der Antriebsseite	E1	mm	25	82	105	162
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	10		10	
Länge der Bandklemmung	d	mm	-	9	-	9
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	48,5	-	48,5
Mindestabstand zwischen 2 Laufwagen		mm	35	90	35	90

(1) Bei Achsen mit mehr als einem Laufwagen die Laufwagenlänge muss pro zusätzlichem Laufwagen (LC) und der Abstand zwischen den Laufwagen eingerechnet werden.

(2) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringen (siehe Zubehör).

PAS42Bx



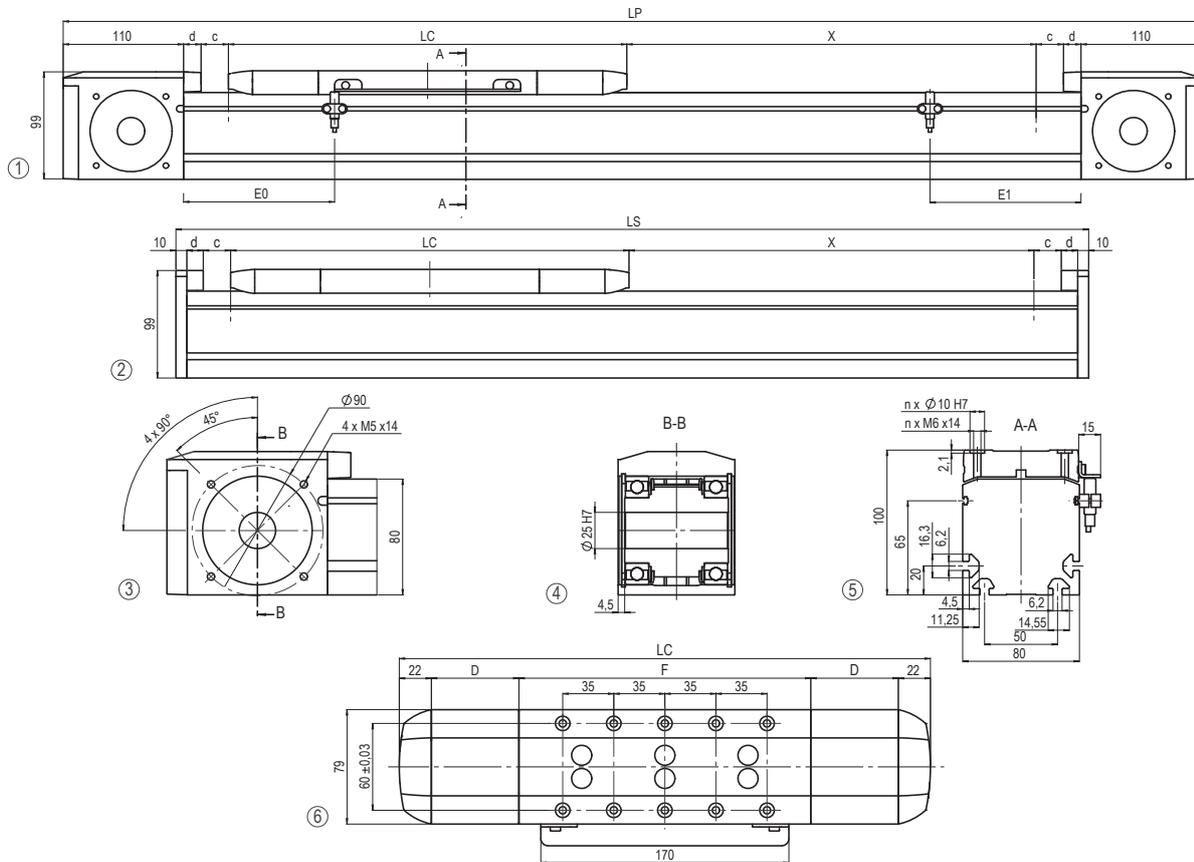
- 1 Portalachse
- 2 Stützachse
- 3 Endblock
- 4 Schnitt Endblock
- 5 Schnitt der Achse
- 6 Laufwagen Typ 1 (Typ 2 und 4 haben mehr Befestigungsbohrungen)

Laufwagentyp	Abdeckband		Typ 1		Typ 2		Typ 4	
			nein	ja	nein	ja	nein	ja
Gesamtlänge der Portalachse (1)	LP	mm	396 + X	516 + X	456 + X	576 + X	576 + X	696 + X
Gesamtlänge der Stützachse	LS	mm	252 + X	372 + X	312 + X	432 + X	432 + X	552 + X
Hub	X	mm	siehe Technische Daten		siehe Technische Daten		siehe Technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	206	303	266	363	386	483
Profillänge der Laufwagen	F	mm	170		230		350	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (2)	n		10		14		22	
Abstand der Befestigungsbohrungen		mm	30 ± 0,03		30 ± 0,03		30 ± 0,03	
Endschalterposition auf der Antriebsseite	E0	mm	33	93	33	93	33	93
Endschalterposition gegenüber der Antriebsseite	E1	mm	33	93	93	153	213	273
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	15		15		15	
Länge der Bandklemmung	d	mm	-	11,5	-	11,5	-	11,5
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	48,5	-	48,5	-	48,5
Mindestabstand zwischen 2 Laufwagen		mm	40	90	40	90	40	90

(1) Bei Achsen mit mehr als einem Laufwagen muss pro zusätzlichem Laufwagen die Laufwagenlänge (LC) und der Abstand zwischen den Laufwagen eingerechnet werden.

(2) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringen (siehe Zubehör).

PAS43Bx



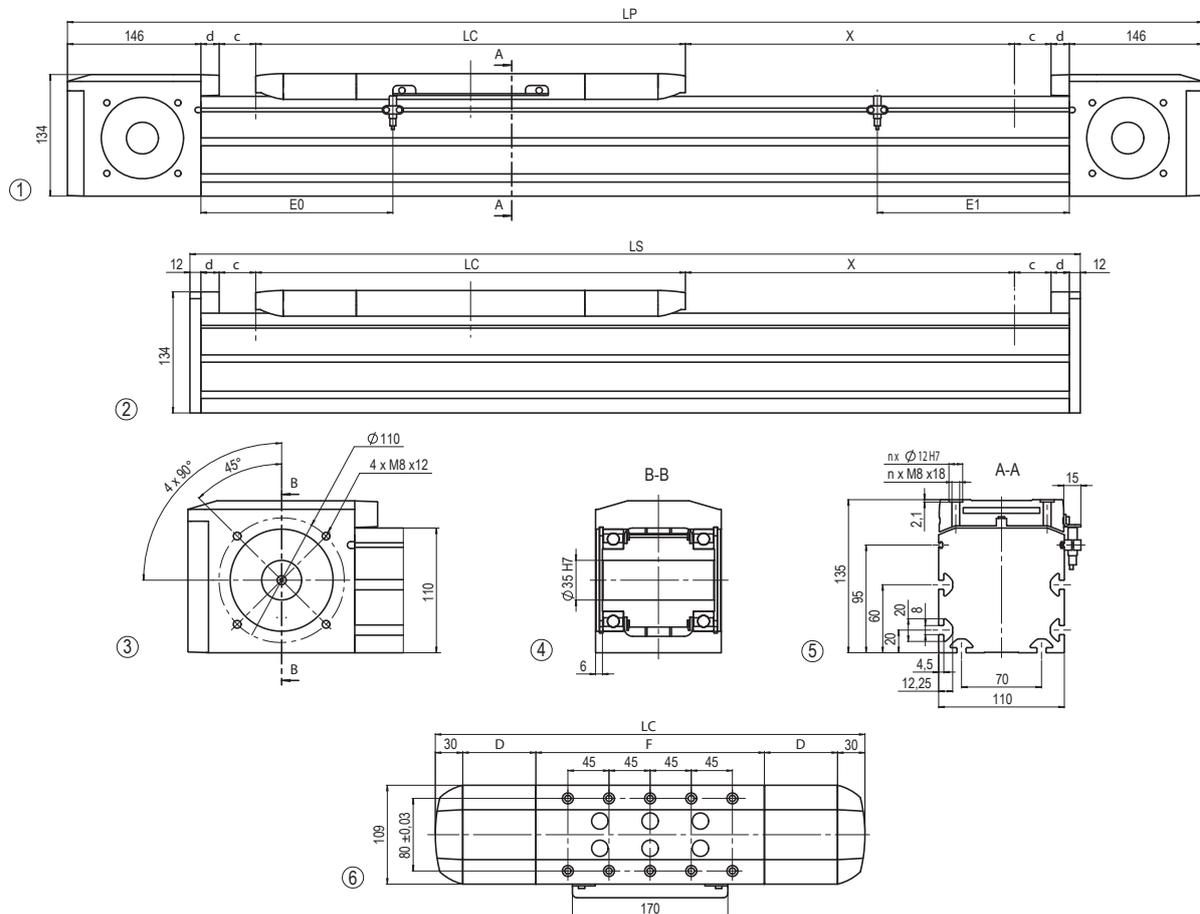
- 1 Portalachse
- 2 Stützachse
- 3 Endblock
- 4 Schnitt Endblock
- 5 Schnitt der Achse
- 6 Laufwagen Typ 1 (Typ 2 und 4 haben mehr Befestigungsbohrungen)

Laufwagentyp	Abdeckband		Typ 1		Typ 2		Typ 4	
			nein	ja	nein	ja	nein	ja
Gesamtlänge der Portalachse (1)	LP	mm	514 + X	664 + X	584 + X	734 + X	724 + X	874 + X
Gesamtlänge der Stützachse	LS	mm	314 + X	464 + X	384 + X	534 + X	524 + X	674 + X
Hub	X	mm	siehe Technische Daten		siehe Technische Daten		siehe Technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	244	364	314	434	454	574
Profillänge der Laufwagen	F	mm	200		270		410	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (2)	n		10		14		22	
Abstand der Befestigungsbohrungen		mm	35 ± 0,03		35 ± 0,03		35 ± 0,03	
Endschalterposition auf der Antriebsseite	E0	mm	63	138	63	138	63	138
Endschalterposition gegenüber der Antriebsseite	E1	mm	63	138	133	208	273	348
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	25		25		25	
Länge der Bandklemmung	d	mm	-	15	-	15	-	15
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	60	-	60	-	60
Mindestabstand zwischen 2 Laufwagen		mm	45	110	45	110	45	110

(1) Bei Achsen mit mehr als einem Laufwagen muss pro zusätzlichem Laufwagen die Laufwagenlänge (LC) und der Abstand zwischen den Laufwagen eingerechnet werden.

(2) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringen (siehe Zubehör).

PAS44BB



- 1 Portalachse
- 2 Stützachse
- 3 Endblock
- 4 Schnitt Endblock
- 5 Schnitt der Achse
- 6 Laufwagen Typ 1 (Typ 2 und 4 haben mehr Befestigungsbohrungen)

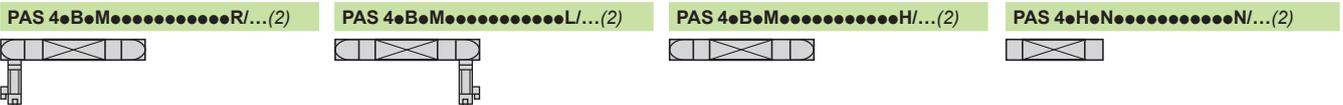
Laufwagentyp	Abdeckband		Typ 1		Typ 2		Typ 4	
			nein	ja	nein	ja	nein	ja
Gesamtlänge der Portalachse (1)	LP	mm	682 + X	882 + X	772 + X	972 + X	952 + X	1152 + X
Gesamtlänge der Stützachse	LS	mm	414 + X	614 + X	504 + X	704 + X	684 + X	884 + X
Hub	X	mm	siehe Technische Daten		siehe Technische Daten		siehe Technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	310	470	400	560	580	740
Profillänge der Laufwagen	F	mm	250		340		520	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (2)	n		10		14		22	
Abstand der Befestigungsbohrungen		mm	45 ±0,03		45 ±0,03		45 ±0,03	
Endschalterposition auf der Antriebsseite	E0	mm	110	210	110	210	110	210
Endschalterposition gegenüber der Antriebsseite	E1	mm	110	210	200	300	380	480
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	40		40		40	
Länge der Bandklemmung	d	mm	-	20	-	20	-	20
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	80	-	80	-	80
Mindestabstand zwischen 2 Laufwagen		mm	55	135	55	135	55	135

(1) Bei Achsen mit mehr als einem Laufwagen muss pro zusätzlichem Laufwagen die Laufwagenlänge (LC) und der Abstand zwischen den Laufwagen eingerechnet werden.

(2) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringe (siehe Zubehör).

Bestelldaten (1)										
Zum Bestellen einer Portalachse Lexium PAS B ergänzen Sie die „●“ (2):										
Beispiel: PAS 4 1 B R M 1000 A 2 B A XXX R/... Rest der Bestellnummer auf Seite 17 PAS 4 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● / (2)										
Baugröße (Profilquerschnitt)	40 (Querschnitt 40 x 40 mm)	1								/
	60 (Querschnitt 60 x 60 mm)	2								/
	80 (Querschnitt 80 x 80 mm)	3								/
	110 (Querschnitt 110 x 110 mm)	4								/
Antriebs-element	Zahnriemen	B								/
	Achse ohne Antrieb (nur Stützachse)	H								/
Führungs-art	Rollenführung (bei PAS 41BR, 42BR, 43BR)		R							/
	Kugelumlauf-führung (bei PAS 42BB, 43BB, 44BB)		B							/
Vorschub pro Umdrehung	84 mm/Umdrehung (bei PAS 41B)			M						/
	155 mm/Umdrehung (bei PAS 42B)			M						/
	205 mm/Umdrehung (bei PAS 43B)			M						/
	264 mm/Umdrehung (bei PAS 44B)			M						/
	Achse ohne Antrieb (bei PAS 4●H)			N						/
Hub	Max. 3000 mm (bei PAS 41)			●●●●						/
	Max. 5500 mm (bei PAS 42, PAS 43 und PAS 44)			●●●●						/
Endschalter (3)	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet					A				/
	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Schließerkontakt, nicht verdrahtet					C				/
	2 Sensoren mit NPN-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet					E				/
	2 Sensoren mit NPN-Ausgang, Schließerkontakt, nicht verdrahtet					G				/
	Ohne Sensor/ohne Schaltblech					N				/
Laufwagentyp (4)	Typ 1 (nur bei PAS 42B, 43B, 44B)						1			/
	Typ 2						2			/
	Typ 4						4			/
Optionen	Mit Metallabdeckband							B		/
	Erhöhte Korrosionsbeständige Ausführung/ohne Metallabdeckband							C		/
	Mit antistatischem Zahnriemen/ohne Metallabdeckband							A		/
	Erhöhte Korrosionsbeständige Ausführung/mit antistatischem Zahnriemen/ohne Metallabdeckband							E		/
	Mit antistatischem Zahnriemen/mit Metallabdeckband							L		/
	Keine Optionen							N		/
Anzahl der Laufwagen (5)	1								A	/
	2								B	/
	3								C	/
Abstand zwischen zwei Laufwagen	Bitte den Abstand in mm angeben								●●●	/
	bei nur 1 Laufwagen, bitte „XXX“ angeben								XXX	/
Achsantriebs-Schnittstelle (6)	Mit Antriebselement, Anbau rechts									R /
	Mit Antriebselement, Anbau links									L /
	Ohne Antriebselement, ohne Adapterplatte (Hohlwelle)									H /
	Achse ohne Antriebselement (nur bei PAS 4●H)									N /

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS B finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
 (2) Zweiter Teil der Bestellnummer (siehe Seite 17).
 (3) Lieferung erfolgt mit 0,1 m langem Kabel mit M8-Steckverbinder. Andere Kabellängen, siehe Zubehör auf Seite 98.
 (4) Weitere Informationen zu Technische Daten und Abmessungen finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
 (5) Es sind nur baugleiche Laufwagen möglich (Typ 1, Typ 2 oder Typ 4). Alle Laufwagen sind angetrieben.
 Minestabstand zwischen 2 Laufwagen: siehe Abmessungen PAS 4●B
 (6) Achsantrieb-Schnittstellen:



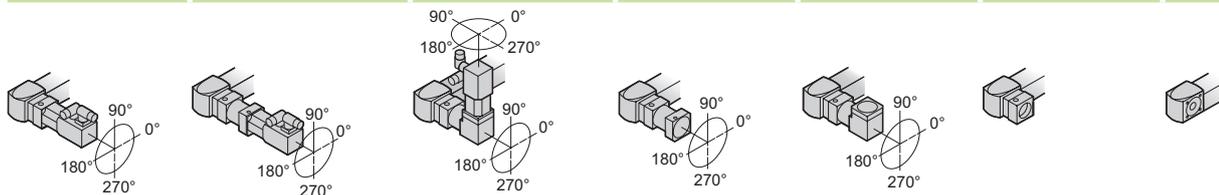
Bestelldaten (Forts.) (1)											
Zum Bestellen einer Portalachse Lexium PAS B ergänzen Sie die „●“ (2):											
Beispiel: PAS 4 1 B R M 1000 A 2 B A XXX R (2) / 2 1G 0 H 7 0		PAS 4 ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● ● (2) / ● ● ● ● ● + ...									
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A											
Antriebskonfiguration (3)	Nur Motor	/	1								
	Motor + Getriebe	/	2								
	Nur Getriebe	/	3								
	Ohne Motor/ohne Getriebe/mit Adapterplatte für den Antrieb	/	4								
	Ohne Motor/ohne Getriebe	/	X								
Getriebe-Schnittstelle	Getriebe PLE 40	/		0G							
	Getriebe PLE 60	/		1G							
	Getriebe PLE 80	/		3G							
	Getriebe PLE 120	/		5G							
	Getriebe WPLE 40	/		0A							
	Getriebe WPLE 60	/		1A							
	Getriebe WPLE 80	/		3A							
	Getriebe WPLE 120	/		5A							
	Fremdgetriebe ohne Anbau durch Schneider Electric (Getriebezeichnungen erforderlich)	/		YY							
	Fremdgetriebe mit Anbau durch Schneider Electric (Getriebe und Zeichnungen erforderlich)	/		ZZ							
Ohne Getriebe	/		XX								
Anbaurichtung Getriebe (3)	0°	/				3					
	90°	/				0					
	180°	/				9					
	270°	/				6					
	Ohne Getriebe	/				X					
Motor-Schnittstelle	Servomotoren BSH 055●	/						H5			
	Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/						H7			
	Servomotoren BSH 0703/BMH 0703	/						H8			
	Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/						H1			
	Servomotoren BSH 1004	/						H4			
	Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/						H2			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572	/						I6			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573	/						I7			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852	/						I9			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853	/						I8			
	Integrierte Antriebe mit Servomotor Lexium ILA●●57	/						A6			
	Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66	/						E7			
	Schrittmotoren BRS 368	/						V8			
	Schrittmotoren BRS 397, 39A	/						V9			
	Schrittmotoren BRS 39B	/						V0			
Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD	/						V1				
Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)	/						YY				
Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)	/						ZZ				
Ohne Motor	/						XX				
Anbaurichtung Motor (3)	0°	/								3	
	90°	/								0	
	180°	/								9	
	270°	/								6	
	Ohne Motor	/								X	
Getriebe mit Übersetzung + Motorbezeichnung	Geben Sie am Ende der Bestellnummer das Getriebe, das Übersetzungsverhältnis und die vollständige Motorbezeichnung an. Beispiel: PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A										+ ...

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS B finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Erster Teil der Bestellnummer (siehe Seite 16)

(3) Mögliche Antriebskonfigurationen und Anbaurichtungen (Blickrichtung vom Motor/Getriebe zur Achse bzw. vom Motor zum Getriebe):

PAS 4●B...(2)/ 1XXX●●●	PAS 4●B...(2)/ 2●G●●●●	PAS 4●B...(2)/ 2●A●●●●	PAS 4●B...(2)/ 3●G●XXX	PAS 4●B...(2)/ 3●A●XXX	PAS 4●B...(2)/ 4XXX●●●	PAS 4●B...(2)/ XXXXXX
---------------------------	---------------------------	---------------------------	---------------------------	---------------------------	---------------------------	--------------------------





Portalachse Lexium PAS 4●S, Motor und Getriebe montiert

Allgemeines (1)

Portalachsen des Typs Lexium PAS S sind Lineareinheiten mit kugelgewindegetriebenem Laufwagen und Kugelumlauflührung.

Die Last wird auf dem beweglichen Laufwagen verfahren, der Achskörper ist ortsfest montiert.

Portalachsen des Typs Lexium PAS S sind hervorragend zur genauen Positionierung von hohen Lasten bei geringer Geschwindigkeit und hohen Vorschubkräften geeignet.

Die Lineareinheit besteht aus einem verdreh- und biegesteifen Aluminiumprofil. Je nach Ausführung können Traglasten bis 100 kg verfahren werden.

Für Spindelachse Lexium PAS S sind diverse Konfigurationsvarianten erhältlich: u. a. verschiedene Achsenlängen, unterschiedliche Spindelsteigungen, mehrere Ausführungen von Endschaltern, Metallabdeckband, Laufwagen in zwei verschiedenen Längen zur Nutzlastanpassung. Erweiterbarkeit auf bis zu 3 Laufwagen usw. (siehe Seite 25).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für Portalachsen des Typs Lexium PAS S erhältlich (2) (siehe Seite 6 und 24).

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.

Applikationen

Anwendungen mit folgenden Anforderungen:

- Präzisionsgeführte Vorschubbewegung auch bei variablen Lasten und Momenten: Schneid- und Ablängtechnik, maschinelle Bearbeitung usw.
- Hohe Vorschubkräfte: Klemmprozesse, Schneidtechnik usw.
- Präzise Positionierung und Wiederholbarkeit: optische und messtechnische Anwendungen usw.

Besondere Produktmerkmale

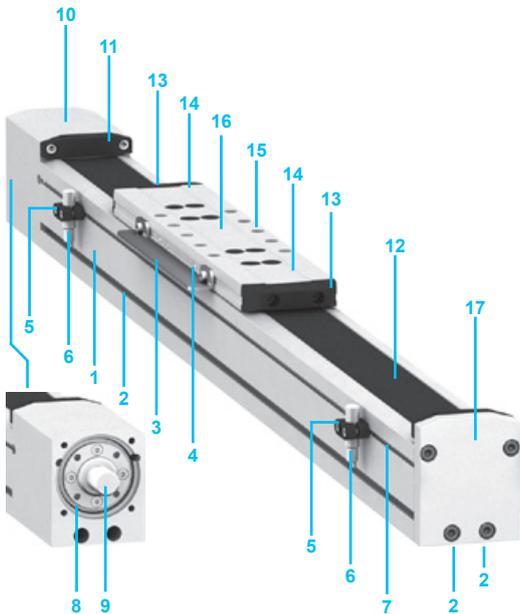
- T-Profilnuten auf 3 Seiten
- Laufwagen mit Gewindebohrungen zum einfacheren Befestigen der Last
- Hohe Wartungsfreundlichkeit durch frei zugängliche Schmiernippel auf beiden Seiten des Laufwagens
- Motoranbau über flexibles und kompaktes Kupplungssystem
- Hub in verschiedenen Längen millimetergenau lieferbar
- Sensoren in T-Nuten verschiebbar
- Traglasten bis 100 kg, je nach Ausführung:
 - bis 25 kg bei den Linearachsen Lexium PAS 42
 - bis 60 kg bei den Linearachsen Lexium PAS 43
 - bis zu 100 kg bei den Achsen Lexium PAS 44

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS S finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei der Auswahl des Antriebes muss stets das maximal zulässige Antriebsmoment berücksichtigt werden.

Beschreibung (1) (2)

8 - 9



- 1 Portalachse Lexium PAS 4●S
- 2 T-Nuten zur Befestigung der Achse: 1 auf jeder Seite und 2 unter dem Profil
- 3 Schaltblech für Sensor
- 4 Schmiernippel an beiden Laufwagenseiten
- 5 Sensorhalter
- 6 Sensor mit Kabel und Stecker
- 7 T-Profilnuten zur Befestigung des Sensorhalters
- 8 Flansch für Motorbefestigung
- 9 Wellenzapfen
- 10 Antriebsblock
- 11 Klemmbefestigung für Metallabdeckband
- 12 Metallabdeckband
- 13 Gummipuffer
- 14 Bandumlenkung für Metallabdeckband
- 15 Gewindebohrungen zum Befestigen der Last
- 16 Laufwagen zur Aufnahme der Last
- 17 Endblock

Lexium PAS 4●S

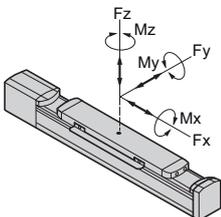
Technische Daten (1)

Portalachsentyp	Lexium	PAS 42			PAS 43			PAS 44		
		SBB	SBD	SBF	SBB	SBD	SBG	SBB	SBD	SBH
Antriebselement		Kugelgewindetrieb								
Führungsart		Kugelumlaufführung								
Typische Nutzlast	kg	25			60			100		
Spindelsteigung	mm/ Umdre- hung	5	10	16	5	10	20	5	10	25
Durchmesser Kugelgewindespindel	mm	16			20			25		
Spiel des Kugelgewindetriebs	mm	0,04								
Max. Vorschubkraft (Fx) (3)	N	2980	1560	1540	3400	2600	1720	3700	4520	3000
Max. Geschwindigkeit	m/s	0,25	0,5	0,8	0,25	0,5	1	0,25	0,5	1,25
Max. Beschleunigung	m/s ²	2	4	6,4	2	4	8	2	4	10
Max. Antriebsmoment	Nm	3,2	3,3	4,9	3,7	5,3	6,8	4,3	9	14,3
Max. Kraft (FY) (3)	N	4050			6360			9040		
Max. Kraft (Fz) (3)	N	4050			6360			9040		
Max. Moment (Mx) (3)	Nm	27			60			98		
Max. Moment (My) (3)	Mit Laufwagentyp 1	304			556			935		
	Mit Laufwagentyp 4	668			1224			2155		
Max. Moment (Mz) (3)	Mit Laufwagentyp 1	304			556			935		
	Mit Laufwagentyp 4	668			1224			2155		
Max. Hub	mm	1500			3000					
Wiederholgenauigkeit	mm	± 0,02								
Profilquerschnitt	(Höhe x Breite)	60 x 60			80 x 80			110 x 110		
Lebensdauer	km	10.000								

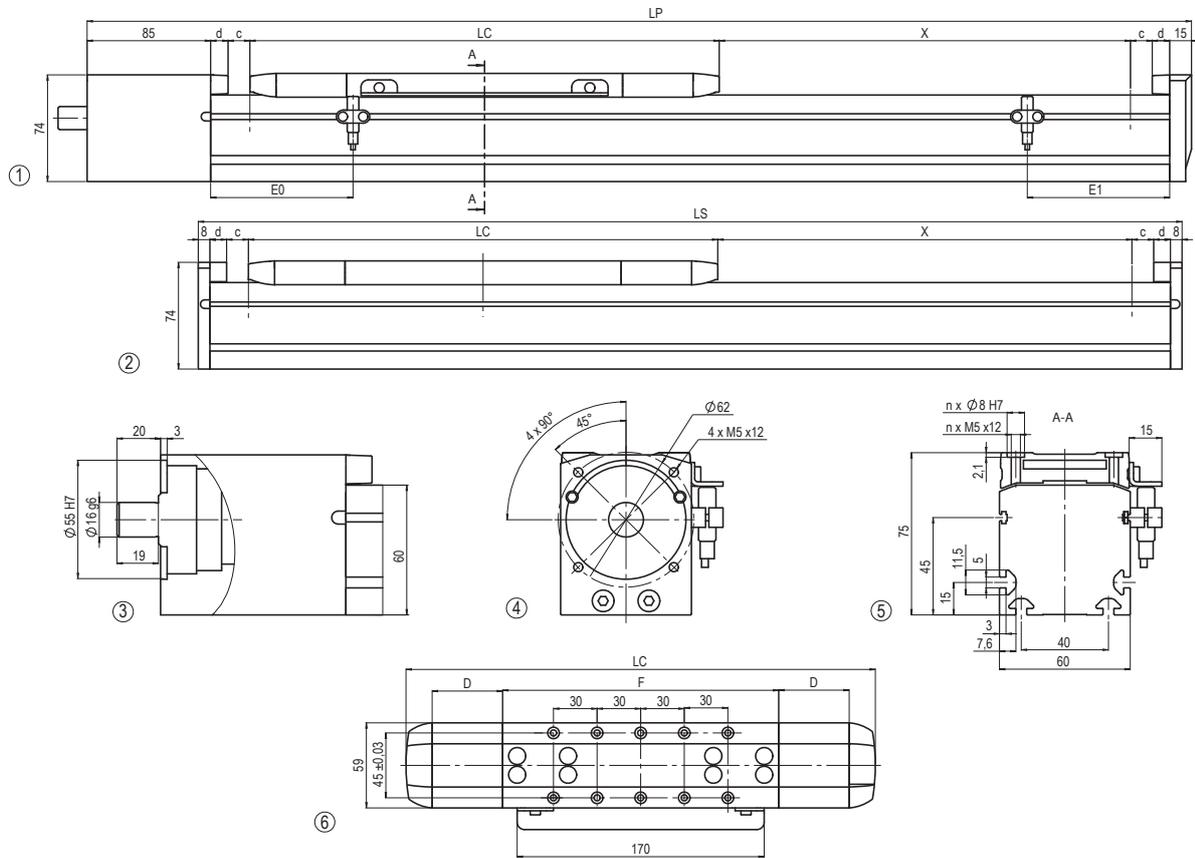
(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS B finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Die Beschreibung bezieht sich auf die Portalachse Lexium PAS S; manche Komponenten sind nur bei Auswahl bestimmter Konfigurationsoptionen enthalten.

(3) Auf die Teleskopachse Lexium PAS S wirkende Kräfte und Momente:



PAS42SB



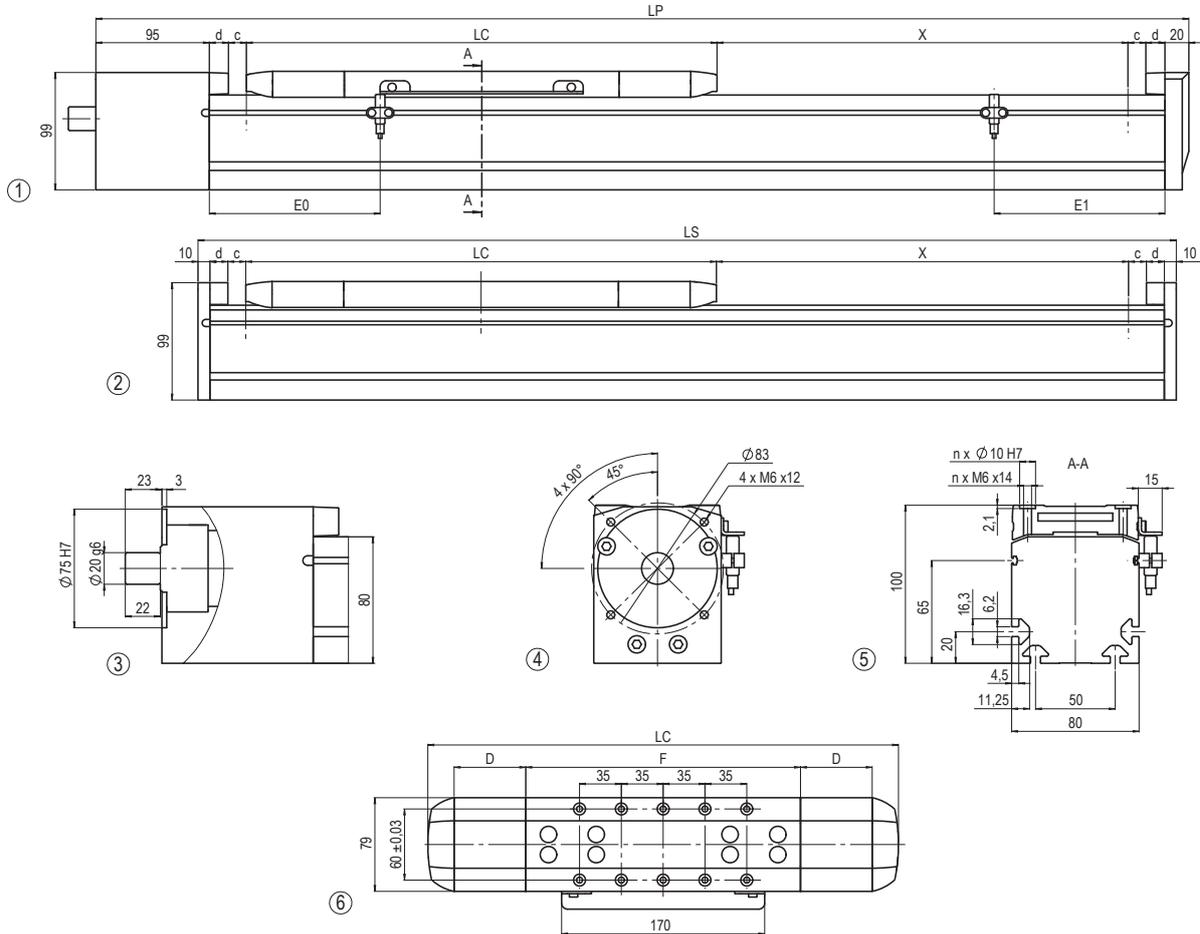
- 1 Portalachse
- 2 Stützachse
- 3 Wellenzapfen
- 4 Antriebsblock
- 5 Schnitt der Achse
- 6 Laufwagen Typ 1 (Typ 4 hat mehr Befestigungsbohrungen)

Laufwagentyp	Abdeckband	Typ 1				Typ 4				
		ja	nein			ja	nein			
Anzahl Spindelsupports		0,1 oder 2	0	1	2	0,1 oder 2	0	1	2	
Gesamtlänge der Portalachse (1)	LP	mm	466 + X	369 + X	399 + X	429 + X	646 + X	549 + X	579 + X	609 + X
Gesamtlänge der Stützachse	LS	mm	382 + X	285 + X	315 + X	345 + X	562 + X	465 + X	495 + X	525 + X
Hub	X	mm	siehe Technische Daten				siehe Technische Daten			
Laufwagenlänge	LC	mm	323	226			503	406		
Profillänge der Laufwagen	F	mm	190				370			
Anzahl der Befestigungsbohrungen (2)	n		10				22			
Abstand der Befestigungsbohrungen		mm	30 ±0,03				30 ±0,03			
Endschalterposition auf der Antriebsseite	E0	mm	98	50	65	80	98	50	65	80
Endschalterposition gegenüber der Antriebsseite	E1	mm	98	50	65	80	278	230	245	260
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	10				10			
Länge der Bandklemmung	d	mm	11,5				11,5			
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	48,5	-			48,5	-		
Mindestabstand zwischen 2 Laufwagen		mm	90	35			90	35		

(1) Bei Achsen mit mehr als einem Laufwagen muss pro zusätzlichem Laufwagen die Laufwagenlänge (LC) und der Abstand zwischen den Laufwagen eingerechnet werden.

(2) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierlinge (siehe Zubehör).

PAS43SB



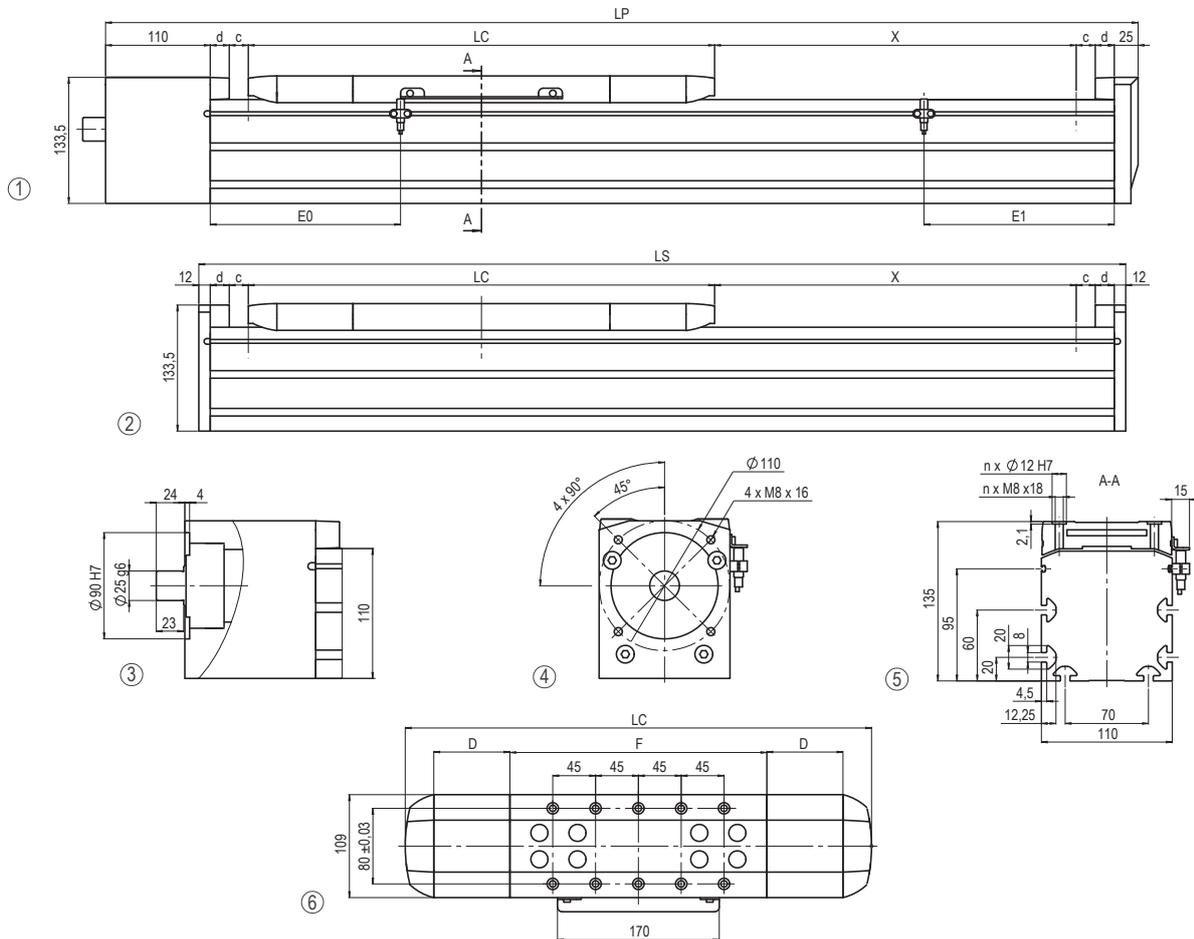
- 1 Portalachse
- 2 Stützachse
- 3 Wellenzapfen
- 4 Antriebsblock
- 5 Schnitt der Achse
- 6 Laufwagen Typ 1 (Typ 4 hat mehr Befestigungsbohrungen)

Laufwagentyp	Abdeckband	Typ 1				Typ 4			
		ja	nein	ja	nein	ja	nein	ja	nein
Anzahl Spindelsupports		0,1 oder 2	0	1	2	0,1 oder 2	0	1	2
Gesamtlänge der Portalachse (1)	LP mm	569 + X	449 + X	489 + X	529 + X	779 + X	659 + X	699 + X	739 + X
Gesamtlänge der Stützachse	LS mm	474 + X	354 + X	394 + X	434 + X	684 + X	564 + X	604 + X	644 + X
Hub	X mm	siehe Technische Daten				siehe Technische Daten			
Laufwagenlänge	LC mm	394	274			604	484		
Profillänge der Laufwagen	F mm	230				440			
Anzahl der Befestigungsbohrungen (2)	n	10				22			
Abstand der Befestigungsbohrungen	mm	35 ± 0,03				35 ± 0,03			
Endschalterposition auf der Antriebsseite	E0 mm	143	83	103	123	143	83	103	123
Endschalterposition gegenüber der Antriebsseite	E1 mm	143	83	103	123	353	293	313	333
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c mm	15				15			
Länge der Bandklemmung	d mm	15				15			
Umlenkung des Abdeckbandes	D mm	60	-			60	-		
Mindestabstand zwischen 2 Laufwagen	mm	90	35			90	35		

(1) Bei Achsen mit mehr als einem Laufwagen muss pro zusätzlichem Laufwagen die Laufwagenlänge (LC) und der Abstand zwischen den Laufwagen eingerechnet werden.

(2) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierlinge (siehe Zubehör).

PAS44SB



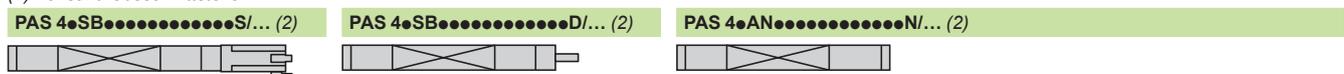
- 1 Portalachse
- 2 Stützachse
- 3 Wellenzapfen
- 4 Antriebsblock
- 5 Schnitt der Achse
- 6 Laufwagen Typ 1 (Typ 4 hat mehr Befestigungsbohrungen)

Laufwagentyp	Abdeckband	Typ 1				Typ 4				
		ja	nein	1	2	ja	nein	1	2	
Anzahl Spindelsupports		0,1 oder 2	0	1	2	0,1 oder 2	0	1	2	
Gesamtlänge der Portalachse (1)	LP	mm	705 + X	545 + X	595 + X	645 + X	975 + X	815 + X	865 + X	915 + X
Gesamtlänge der Stützachse	LS	mm	594 + X	434 + X	484 + X	534 + X	864 + X	704 + X	754 + X	804 + X
Hub	X	mm	siehe Technische Daten				siehe Technische Daten			
Laufwagenlänge	LC	mm	490	330					760	600
Profillänge der Laufwagen	F	mm	270				540			
Anzahl der Befestigungsbohrungen (2)	n		10				22			
Abstand der Befestigungsbohrungen		mm	45 ±0,03				45 ±0,03			
Endschalterposition auf der Antriebsseite	E0	mm	200	120	145	170	200	120	145	170
Endschalterposition gegenüber der Antriebsseite	E1	mm	200	120	145	170	470	390	415	440
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	20				20			
Länge der Bandklemmung	d	mm	20				20			
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	80	-					80	-
Mindestabstand zwischen 2 Laufwagen		mm	90	40					90	40

(1) Bei Achsen mit mehr als einem Laufwagen muss pro zusätzlichem Laufwagen die Laufwagenlänge (LC) und der Abstand zwischen den Laufwagen eingerechnet werden.
 (2) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierungen (siehe Zubehör).

Bestelldaten (1)													
Zum Bestellen einer Portalachse Lexium PAS S ergänzen Sie die „●“ (2):													
Beispiel: PAS 4 2 S B F 1000 A 1 B A XXX S/... Rest der Bestellnummer auf Seite 24 PAS 4 ● ● B ● ●●● ● ● ● ● ●● ● / (2)													
Baugröße (Profilquerschnitt)	60 (Querschnitt 60 x 60 mm)	2											/
	80 (Querschnitt 80 x 80 mm)	3											/
	110 (Querschnitt 110 x 110 mm)	4											/
Antriebs- element	Kugelgewindetrieb		S										/
	Achse ohne Antrieb (nur Stützachse)		A										/
Führungs- art	Kugelumlaufführung			B									/
Spindel- steigung	5 mm/Umdrehung (bei PAS 4●SBB)				B								/
	10 mm/Umdrehung (bei PAS 4●SBD)				D								/
	16 mm/Umdrehung (bei PAS 42SBF)				F								/
	20 mm/Umdrehung (bei PAS 43SBG)				G								/
	25 mm/Umdrehung (bei PAS 44SBH)				H								/
	Achse ohne Antrieb (bei PAS 4●A)				N								/
Hub	Max. 1500 mm (bei PAS 42)				●●●●								/
	Max. 5500 mm (bei PAS 43 und PAS 44)				●●●●								/
Endschalter (3)	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet						A						/
	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Schließerkontakt, nicht verdrahtet						C						/
	2 Sensoren mit NPN-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet						E						/
	2 Sensoren mit NPN-Ausgang, Schließerkontakt, nicht verdrahtet						G						/
	Ohne Sensoren/ohne Sensorbedämpfungsblech						N						/
Laufwagen- typ (4)	Typ 1							1					/
	Typ 4							4					/
Optionen (5)	Mit Metallabdeckband/ohne Spindelabstützung								B				/
	Mit Metallabdeckband/mit 1 Spindelabstützung								C				/
	Ohne Metallabdeckband/mit 1 Spindelabstützung								D				/
	Mit Metallabdeckband/mit 2 Spindelabstützungen								E				/
	Ohne Metallabdeckband/mit 2 Spindelabstützungen								F				/
	Ohne Metallabdeckband/ohne Spindelabstützung								N				/
Anzahl der Laufwagen (6)	1									A			/
	2									B			/
	3									N			/
Abstand zwischen zwei Laufwagen	Bitte den Abstand in mm angeben									●●●			/
	bei nur 1 Laufwagen, bitte „XXX“ angeben									XXX			/
Achs- antriebsschnittstelle (7)	Mit Antriebselement, gerade angebaut											S	/
	Mit Wellenzapfen											D	/
	Achse ohne Antriebselement (nur bei PAS 4●A)											N	/

- (1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS S finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
- (2) Zweiter Teil der Bestellnummer (siehe Seite 24).
- (3) Lieferung erfolgt mit 0,1 m langem Kabel mit M8-Steckverbinder. Andere Kabellängen, siehe Zubehör auf Seite 98.
- (4) Weitere Informationen zu Technischen Daten und Abmessungen finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
- (5) Die Anzahl der Spindelabstützung ist abhängig von der Gesamtlänge der Linierachse und der Spindeldrehzahl. Diagramme dazu finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
- (6) Es sind nur baugleiche Laufwagen (Typ 1 oder Typ 4) möglich. Nur der neben dem Motor befindliche Laufwagen wird angetrieben.
- (7) Achsantriebsschnittstelle:



Bestelldaten (Forts.) (1)

Zum Bestellen einer Portalachse Lexium PAS S ergänzen Sie die „●“ (2):

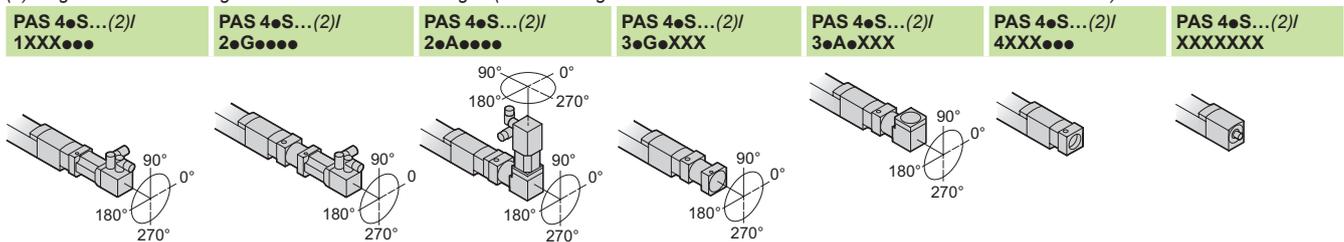
Beispiel: PAS 4 2 S B F 1000 A 1 B A XXX S (2) / 1 XX X H 7 0 PAS 4 ●● B ●●●●●●●●●● (2) / ● ●● ●● ● + ...
 + PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A

Antriebskonfiguration	Nur Motor	/	1						
(3)	Motor + Getriebe	/	2						
	Nur Getriebe	/	3						
	Ohne Motor/ohne Getriebe/mit Adapterplatte für den Antrieb	/	4						
	Ohne Motor/ohne Getriebe	/	X						
Getriebe-Schnittstelle	Getriebe PLE 40	/		0G					
	Getriebe PLE 60	/		1G					
	Getriebe PLE 80	/		3G					
	Getriebe PLE 120	/		5G					
	Getriebe WPLE 40	/		0A					
	Getriebe WPLE 60	/		1A					
	Getriebe WPLE 80	/		3A					
	Getriebe WPLE 120	/		5A					
	Fremdgetriebe ohne Anbau durch Schneider Electric (Getriebezeichnungen erforderlich)	/		YY					
	Fremdgetriebe mit Anbau durch Schneider Electric (Getriebe und Zeichnungen erforderlich)	/		ZZ					
	Ohne Getriebe	/		XX					
Ausrichtung Getriebe	0°	/			3				
(3)	90°	/			0				
	180°	/			9				
	270°	/			6				
	Ohne Getriebe	/			X				
Motor-Schnittstelle	Servomotoren BSH 055●	/				H5			
	Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/				H7			
	Servomotoren BSH 0703/BMH 0703	/				H8			
	Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/				H1			
	Servomotoren BSH 1004	/				H4			
	Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/				H2			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572	/				I6			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573	/				I7			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852	/				I9			
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853	/				I8			
	Integrierte Antriebe mit Servomotor Lexium ILA●●57	/				A6			
	Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66	/				E7			
	Schrittmotoren BRS 368	/				V8			
	Schrittmotoren BRS 397, 39A	/				V9			
	Schrittmotoren BRS 39B	/				V0			
	Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD	/				V1			
	Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)	/				YY			
	Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)	/				ZZ			
	Ohne Motor	/				XX			
Anbauichtung Motor (3)	0°	/					3		
	90°	/					0		
	180°	/					9		
	270°	/					6		
	Ohne Motor	/					X		
Getriebe mit Übersetzung + Motorbezeichnung	Geben Sie am Ende der Bestellnummer das Getriebe, das Übersetzungsverhältnis und die vollständige Motorbezeichnung an. Beispiel: PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A							+	...

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalachsen Lexium PAS S finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Erster Teil der Bestellnummer (siehe Seite 25)

(3) Mögliche Antriebskonfigurationen und Anbaurichtungen (Blickrichtung vom Motor/Getriebe zur Achse bzw. vom Motor zum Getriebe):





Lineartisch Lexium TAS 4●S, Motor und Getriebe montiert

Allgemeines (1)

Lineartische des Typs Lexium TAS eignen sich insbesondere für Anwendungen, die genaues Positionieren von hohen Lasten bei hohen Vorschubkräften erfordern. Die hohe Genauigkeit des Systems wird durch den vorgespannten Kugelgewindtrieb ermöglicht.

Die Lineartische bestehen aus einem besonders verdreh- und biegesteifen Aluminiumprofil. Je nach Ausführung können Lasten bis 150 kg verfahren werden.

Für Lineartische Lexium TAS sind diverse Konfigurationsvarianten erhältlich: u. a. diverse Tischlängen, unterschiedliche Spindelsteigungen, mehrere Anbauoptionen für den Antrieb usw. (siehe Seite 30)

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für Lineartische des Typs Lexium TAS erhältlich (2) (siehe Seite 31).

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.

Applikationen

Anwendungen mit folgenden Anforderungen:

- Spielfreie Vorschubbewegung: Schneidarbeiten, Ablängen, Etikettieren usw.
- Hohe Vorschubkräfte: Klemmprozesse, maschinelle Bearbeitung usw.
- Präzises Bewegen von Schwerlasten: Hebe- und Fördertechnik, usw.
- Exakte Positionierung: optische Industrie, Lasertechnik usw.

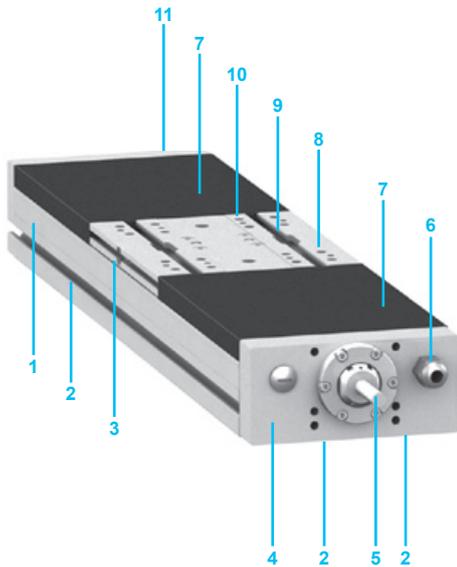
Besondere Produktmerkmale

- Profile mit T-Nuten auf 3 Seiten
- Laufwagen mit Gewindebohrungen und T-Nuten zum einfacheren Befestigen der Last
- Hohe Wartungsfreundlichkeit durch frei zugängliche Schmiernippel auf beiden Seiten des Laufwagens
- Motoranbau über kompaktes Kupplungssystem
- Motorverstellung entlang der Tischachse unmittelbar am Wellenende, an beiden Seiten sowie ober- und unterhalb des Lineartisches
- Hub in verschiedenen Längen millimetergenau lieferbar
- Vorgespannter Kugelgewindtrieb für spielfreie Positionierung
- 2 integrierte Endschalter
- Traglasten bis 150 kg, je nach Ausführung:
 - bis 20 kg bei den Lineartischen Lexium TAS 41
 - bis 80 kg bei den Lineartischen Lexium TAS 42
 - bis 150 kg bei den Lineartischen Lexium TAS 43

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Lineartische Lexium TAS finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei der Auswahl des Antriebes muss stets das maximal zulässige Antriebsmoment berücksichtigt werden.

Beschreibung (1) (2)

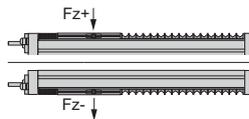


- 1 Lineartisch Lexium TAS 4●S
- 2 T-Nuten zur Befestigung der Achse: 1 auf jeder Seite und 2 unter dem Profil
- 3 Schmiernippel an beiden Laufwagenseiten
- 4 Flansch für Motorbefestigung
- 5 Wellenzapfen
- 6 Kabelverschraubung für Sensorkabel
- 7 Faltenbalg
- 8 Gewindebohrungen zum Befestigen der Last
- 9 Führungsnuten zum Befestigen der Last
- 10 Laufwagen zur Aufnahme der Last
- 11 Endplatte mit Spindellager

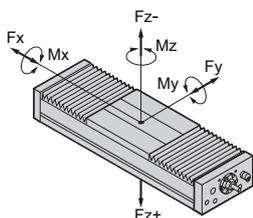
Lexium TAS 4●S

Technische Daten (1)

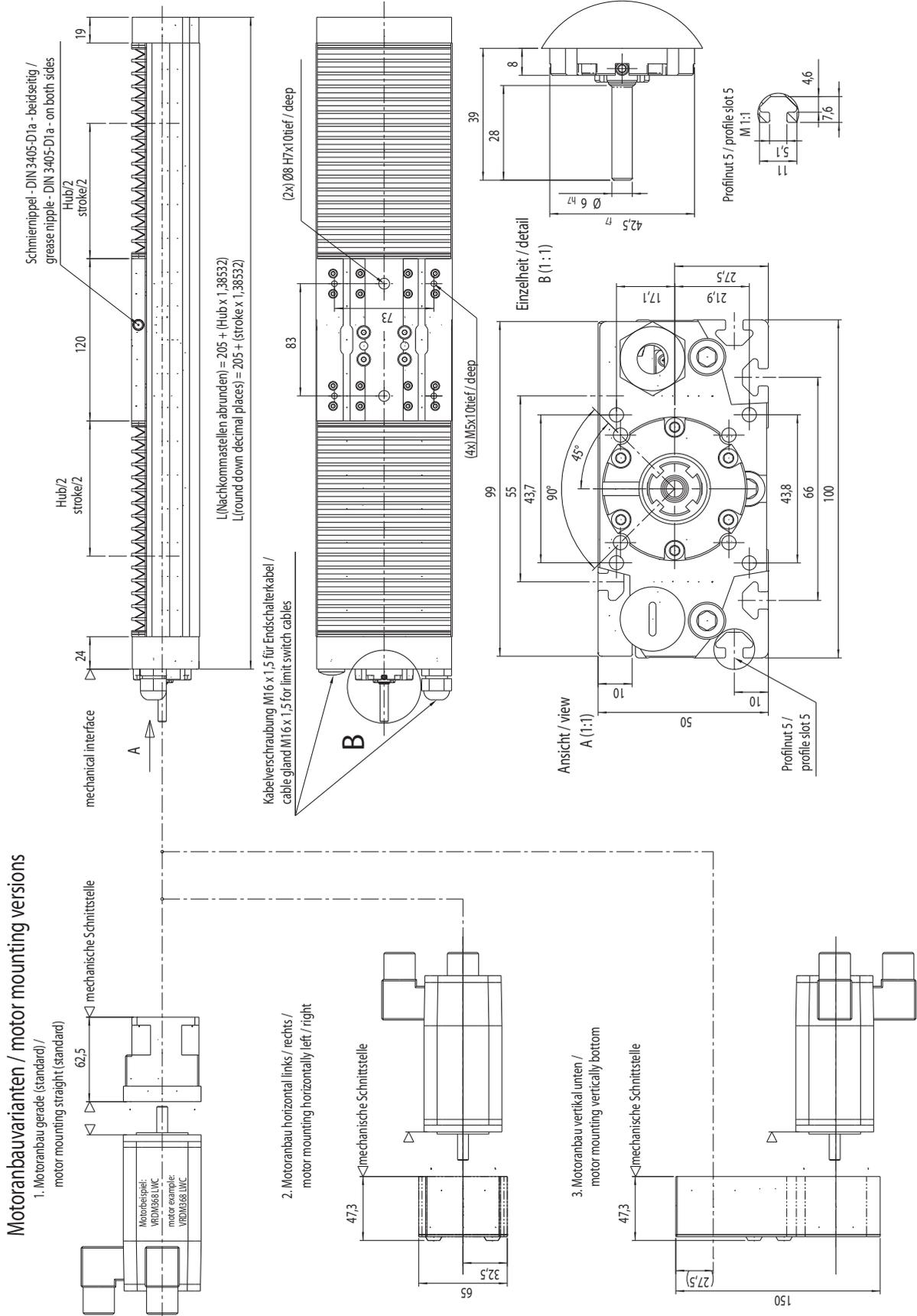
Lineartischtyp	Lexium	TAS 41			TAS 42			TAS 43		
		SBA	SBB	SBC	SBB	SBC	SBD	SBB	SBC	SBE
Antriebselement		Kugelgewindetrieb								
Führungsart		Doppel-Kugelumlaufführung								
Typische Nutzlast	kg	20			80			150		
Spindelsteigung	mm/ Umdre- hung	2	5	10	5	10	16	5	10	20
Durchmesser Kugelgewindespindel	mm	12			16			20		
Spiel des Kugelgewindetriebs	mm	0,04								
Max. Vorschubkraft (3)	N	500	800	780	2200	1120	1080	2580	1760	1700
Max. Geschwindigkeit	m/s	0,1	0,25	0,5	0,25	0,5	0,8	0,25	0,5	1
Max. Beschleunigung	m/s ²	0,8	2	4	2	4	6,4	2	4	8
Max. Antriebsmoment	Nm	0,4	0,9	1,6	2,2	2,3	3,4	2,7	3,5	6,4
Max. Kraft (FY) (3)	N	1720			2660			3550		
Max. Kraft (Fz-, Fz+) (3)	N	2155			6285			8380		
	N	2155			3140			4190		
Max. Moment (Mx) (3)	Nm	48			110			205		
Max. Moment (My) (3)	Nm	90			190			335		
Max. Moment (Mz) (3)	Nm	72			160			285		
Max. Hub	mm	600			1000			1500		
Wiederholgenauigkeit	mm	± 0,02								
Profilquerschnitt (Höhe x Breite)	mm	100 x 39			150 x 54			200 x 59		
Lebensdauer	km	5000			10.000					



(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Lineartische Lexium TAS finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
 (2) Die Beschreibung bezieht sich auf den Lineartisch Lexium TAS; manche Komponenten sind nur bei Auswahl bestimmter Konfigurationsoptionen enthalten.
 (3) Auf den Lineartisch Lexium TAS wirkende Kräfte und Momente:



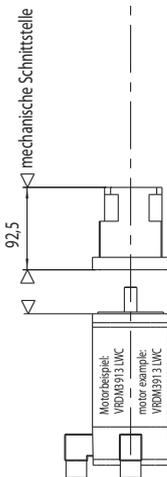
TAS 41



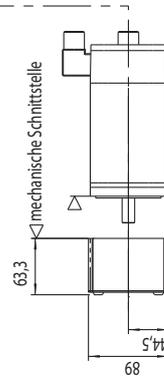
TAS 42

Motorbauvarianten / motor mounting versions

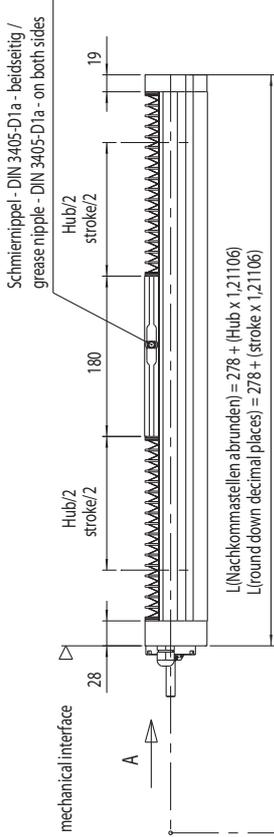
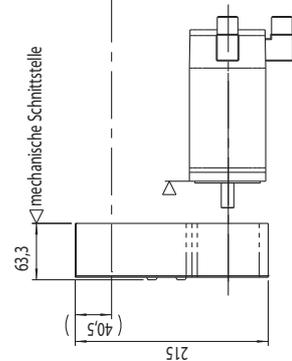
- 1. Motoranbau gerade (standard) / motor mounting straight (standard)



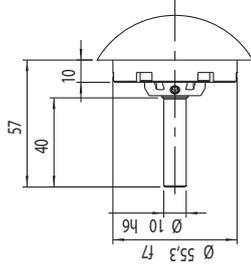
- 2. Motoranbau horizontal links / rechts / motor mounting horizontally left / right



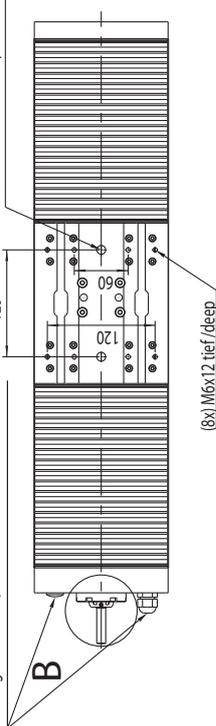
- 3. Motoranbau vertikal unten / motor mounting vertically bottom



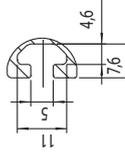
Einzelheit / detail
B (1:2)



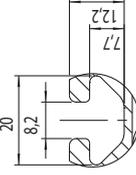
Kabelverschraubung M16 x 1,5 für Endschalterkabel / cable gland M16 x 1,5 for limit switch cables



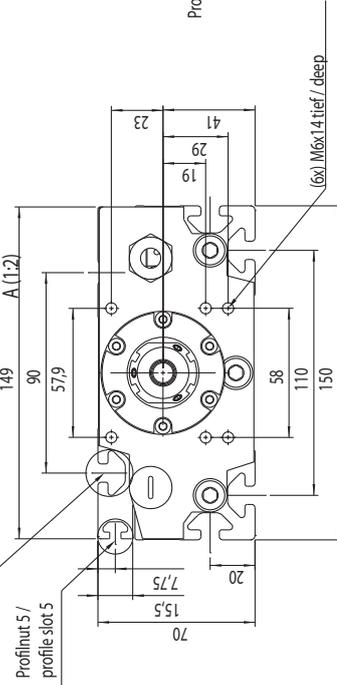
Profinitut 5 / profile slot 5
M 1:1



Profinitut 8 / profile slot 8
M 1:1



Ansicht / view
A (1:2)

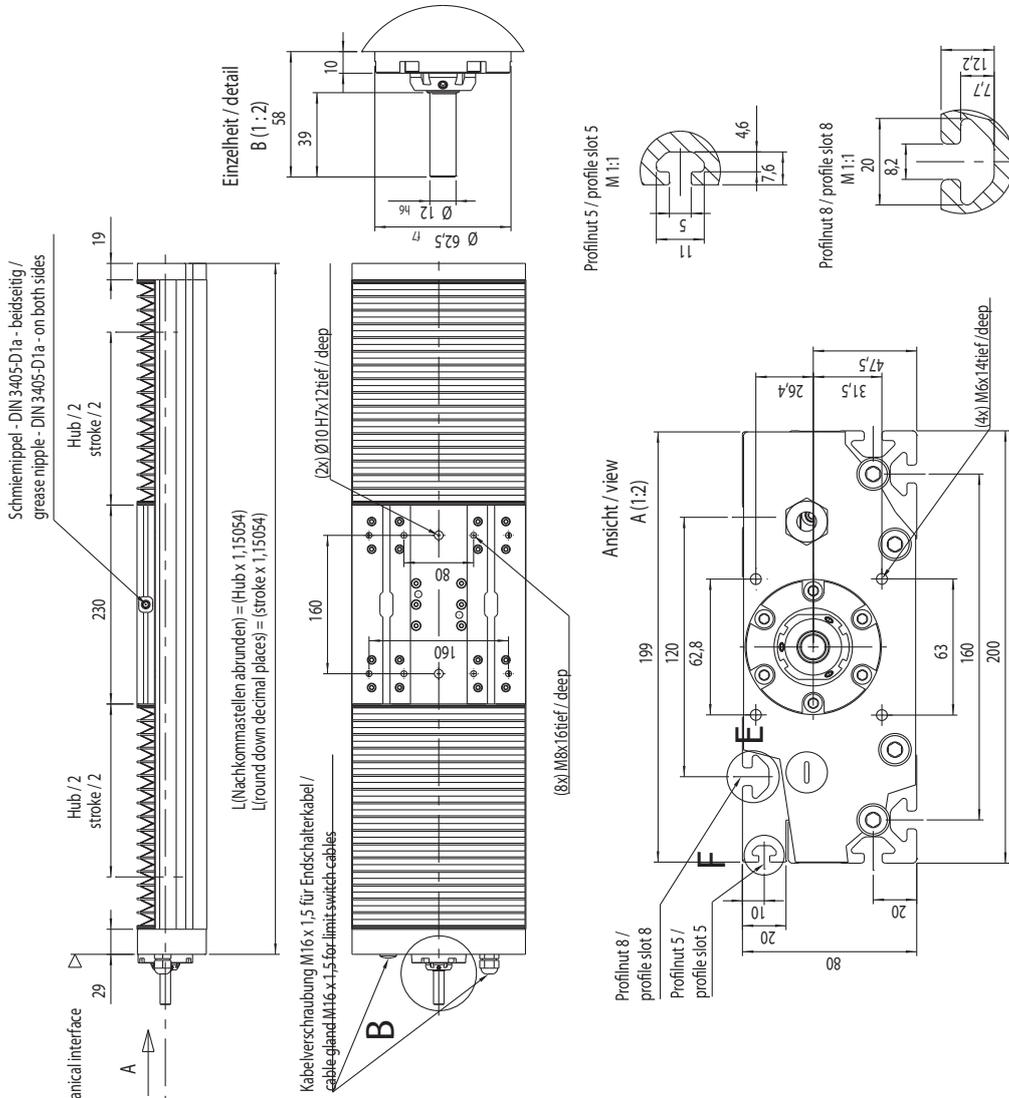
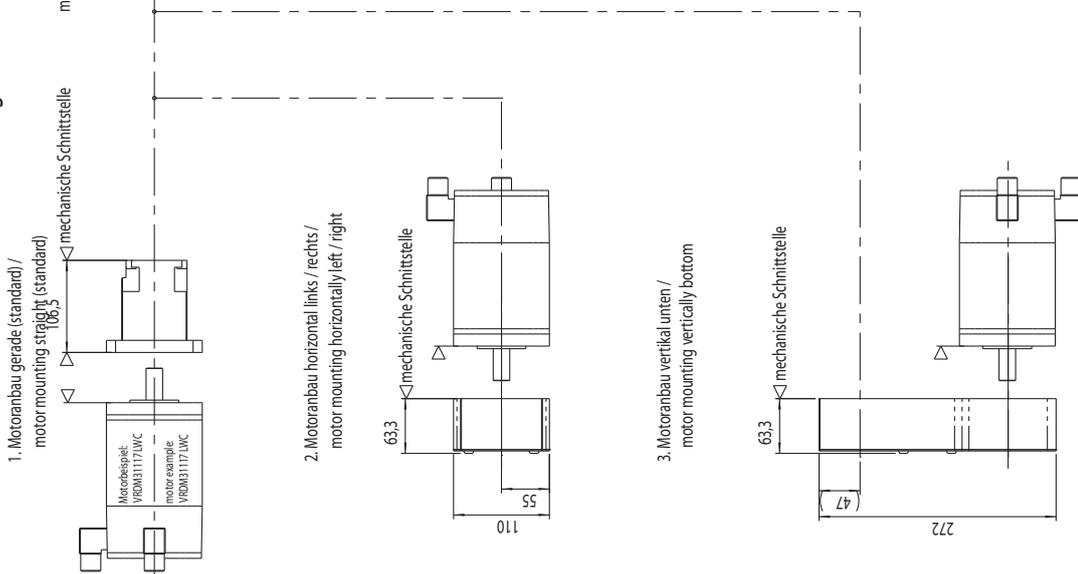


Profinitut 8 / profile slot 8

Profinitut 5 / profile slot 5

TAS 43

Motorbauvarianten / motor mounting versions



Bestelldaten (1)											
Zum Bestellen eines Lineartisches Lexium TAS ergänzen Sie die „●“ (2):											
Beispiel: TAS 4 1 S B A 0600 A 1 B S/... Rest der Bestellnummer auf Seite 31											
	TAS 4	●	S	B	●	●●●●	●	1	B	●	/(2)
Baugröße (Profilquerschnitt)	100 (Querschnitt 100 x 39 mm)	1									/
	150 (Querschnitt 150 x 54 mm)	2									/
	200 (Querschnitt 200 x 59 mm)	3									/
Antriebsselement	Kugelgewindetrieb		S								/
Führungsart	Doppel-Kugelumlaufführung			B							/
Spindelsteigung	2 mm/Umdrehung (bei TAS 41SBA)				A						/
	5 mm/Umdrehung (bei TAS 4●SBB)				B						/
	10 mm/Umdrehung (bei TAS 4●SBC)				C						/
	16 mm/Umdrehung (bei TAS 42SBD)				D						/
	20 mm/Umdrehung (bei TAS 43SBE)				E						/
Hub	Max. 600 mm (bei TAS 41)				●●●●						/
	Max. 1000 mm (bei TAS 42)				●●●●						/
	Max. 1500 mm (bei TAS 43)				●●●●						/
Endschalter	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet (3)							A			/
	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet (4)							B			/
	Ohne Sensoren							N			/
Laufwagentyp	Typ 1							1			/
Optionen	Keine (Lieferung des Lineartisch mit Faltenbalg)								B		/
Achsantriebs-Schnittstelle (5)	Mit Antriebsselement, gerade angebaut									S	/
	Mit Antriebsselement, Anbau oben, Riemengetriebe vertikal									O	/
	Mit Antriebsselement, Anbau unten, Riemengetriebe vertikal									U	/
	Mit Antriebsselement, Anbau links, Riemengetriebe horizontal									L	/
	Mit Antriebsselement, Anbau rechts, Riemengetriebe horizontal									R	/
Mit Wellenzapfen (ohne Antriebsselement, ohne Riemengetriebe)										N	/

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Lineartische Lexium TAS finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

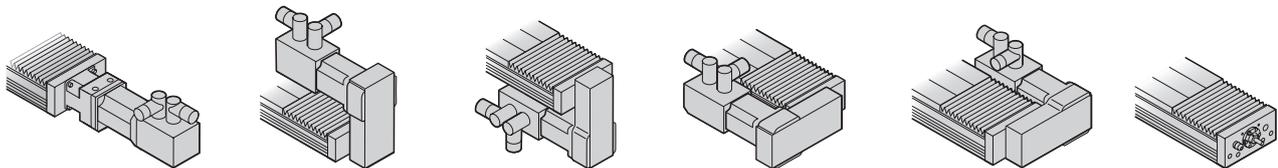
(2) Zweiter Teil der Bestellnummer siehe Seite 31.

(3) Lieferung erfolgt mit 5 m langem Kabel mit einem offenen Leitungsende.

(4) Lieferung erfolgt mit 0,2 m langem Kabel mit M8-Steckverbinder.

(5) Achsantriebs-Schnittstelle:

TAS 4●SB●●●●●1BS/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BO/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BU/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BL/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BR/(2)	TAS 4●SB●●●●●1BN/(2)
-------------------------	-------------------------	-------------------------	-------------------------	-------------------------	-------------------------



Bestelldaten (Forts.) (1)

Zum Bestellen eines Lineartisches Lexium TAS ergänzen Sie die „●“ (2):

Beispiel: TAS 4 1 S B A 0600 A 1 B S (2) /H5 0 TAS 4 ● S B ● ● ● ● ● 1 B ● (2) / ● ● ● + ...

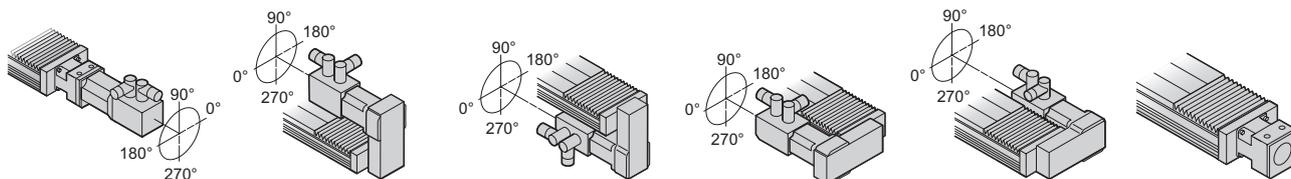
Motor-Schnittstelle	Servomotoren BSH 055●	/	H5		
	Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/	H7		
	Servomotoren BSH 0703/BMH 0703	/	H8		
	Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/	H1		
	Servomotoren BSH 1004	/	H4		
	Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/	H2		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572	/	I6		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573	/	I7		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852	/	I9		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853	/	I8		
	Integrierte Antriebe mit Servomotor Lexium ILA●●57	/	A6		
	Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66	/	E7		
	Schrittmotoren BRS 368	/	V8		
	Schrittmotoren BRS 397, 39A	/	V9		
	Schrittmotoren BRS 39B	/	V0		
Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD	/	V1			
Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)	/	YY			
Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)	/	ZZ			
Ohne Motor	/	XX			
Anbaurichtung Motor (3)	0°	/		3	
	90°	/		0	
	180°	/		9	
	270°	/		6	
	Ohne Motor	/		X	
Motorbezeichnung	Geben Sie am Ende der Bestellnummer die vollständige Motorbezeichnung an. Beispiel: BSH 0552P01A2A				+ ...

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Lineartische Lexium TAS finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Erster Teil der Bestellnummer siehe Seite 30.

(3) Mögliche Antriebskonfigurationen und Anbaurichtungen:

TAS 4●SB●●●●●1BS(2)/ ●●●	TAS 4●SB●●●●●1BO(2)/ ●●●	TAS 4●SB●●●●●1BU(2)/ ●●●	TAS 4●SB●●●●●1BL(2)/ ●●●	TAS 4●SB●●●●●1BR(2)/ ●●●	TAS 4●SB●●●●●1BS(2)/ XXX
--------------------------------	--------------------------------	--------------------------------	--------------------------------	--------------------------------	--------------------------------





Auslegerachse Lexium CAS 4●B, Motor und Getriebe montiert

Allgemeines (1)

Auslegerachsen des Typs Lexium CAS 4 sind Linearachsen mit Zahnriemengetriebenen Achskörper und mit Laufrollen – oder Kugelumlauführung. Die Last wird mit dem Ende des beweglichen Achskörper verfahren, der Antriebskörper ist ortsfest montiert.

Die Auslegerachsen werden hauptsächlich für vertikale Achsbewegungen eingesetzt.

Auslegerachsen Lexium CAS 4 sind für Anwendungen konzipiert, mit denen hohe Lasten über kurze Distanzen mit hoher Dynamik positioniert werden müssen.

Mit ihrer Kugelumlauführung sind sie besonders gut für Anwendungen mit hohen Kräften und Momenten geeignet.

Für alle sonstigen Anwendungen sind laufrollengeführte Achsen eine einfache und kostengünstige Lösung.

Die Lineareinheit besteht aus einem verdreh- und biegesteifen Aluminiumprofil. Je nach Ausführung können Traglasten bis zu 50 kg verfahren werden.

Für Auslegerachsen Lexium CAS 4 sind diverse Konfigurationsvarianten erhältlich, u. a. Verschiedene Achsenlängen, mehrere Ausführungen von Endschaltern, Metallabdeckband, antistatischer Zahnriemen (siehe Seite 38).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für Auslegerachsen des Typs Lexium CAS 4 erhältlich (2) (siehe Seite 6 und 39).

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.

Applikationen

Anwendungen mit folgenden Anforderungen:

- Verfahrbewegung innerhalb eines Arbeitsbereichs: Schieber usw.
- Hohe Vorschubkräfte: Klemmprozesse, Schneidtechnik usw.
- Positionierung über große Distanzen: Hebe- und Fördertechnik usw.

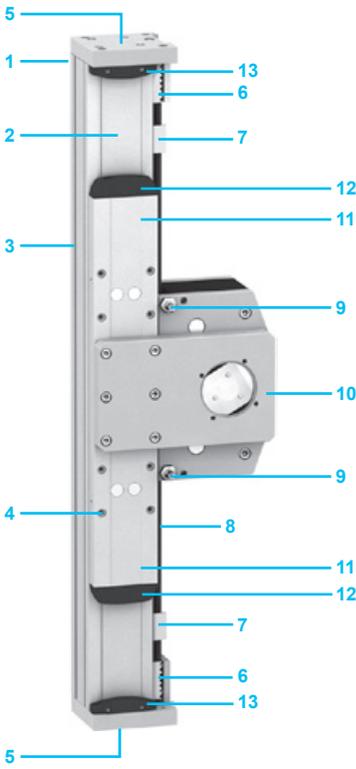
Besondere Produktmerkmale

- Profil mit T-Nuten auf 2 Seiten
- T-Nuten zur Befestigung der Last am Achsprofil oder an den Endplatten.
- Antriebsblock mit Gewindebohrungen zum einfacheren Befestigen der Achse
- Motoranbau über flexibles und kompaktes Kupplungssystem
- Hub in verschiedenen Längen millimetergenau lieferbar
- Traglasten bis 50 kg, je nach Ausführung:
 - bis 5 kg bei den Achsen Lexium CAS 41BR
 - bis 8 kg bei den Achsen Lexium CAS 42BR
 - bis 15 kg bei den Achsen Lexium CAS 42BB
 - bis 12 kg bei den Achsen Lexium CAS 43BR
 - bis 25 kg bei den Achsen Lexium CAS 43BB
 - bis 50 kg bei den Achsen Lexium CAS 44BB

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 4 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei der Auswahl des Antriebs muss stets das maximal zulässige Antriebsmoment der Achse berücksichtigt werden.

Beschreibung (1) (2)



- 1 Auslegerachse Lexium CAS 4●B
- 2 Metallabdeckband
- 3 T-Nuten zur seitlichen Befestigung der Last
- 4 Gewindebohrungen zum Befestigen der Achse
- 5 Endplatten zur Befestigung der Last.
- 6 Riemenspanner
- 7 Schaltblech für Sensor
- 8 Zahnriemen
- 9 Sensor mit Kabel und Stecker
- 10 Antriebsblock
- 11 Bandumlenkung
- 12 Gummipuffer
- 13 Klemmbefestigung für Metallabdeckband

Lexium CAS 4●B

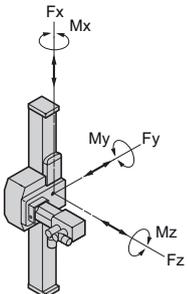
Technische Daten (1)

Auslegerachsentyp	Lexium	CAS 41			CAS 42		CAS 43		CAS 44	
		BR	BR	BB	BR	BB	BR	BB		
Antriebselement		Zahnriemen								
Führungsart		Laufrollenführung			Kugelumlauführung		Laufrollenführung		Kugelumlauführung	
Typische Nutzlast	kg	5	8	15	12	25	50			
Max. Vorschubkraft (F _x) (3)	N	250	650			900		2150		
Max. Geschwindigkeit	m/s	3								
Max. Beschleunigung	m/s ²	20								
Max. Antriebsdrehmoment	Nm	3,5	16		30		90			
Max. Kraft (F _Y) (3)	N	930			3540		2430		5550	7890
Max. Kraft (F _z) (3)	N	600			3540		1430		5550	7890
Max. Moment (M _x) (3)	Nm	7	13	24	40		53	85		
Max. Moment (M _y) (3)	Nm	24	29	250	85		487	1021		
Max. Moment (M _z) (3)	Nm	37	45	250	144		487	1021		
Max. Hub	mm	400	600		800		1200			
Wiederholgenauigkeit	mm	± 0,05								
Profilquerschnitt (Höhe x Breite)	mm	40 x 40		60 x 60		80 x 80		110 x 110		
Lebensdauer	km	15.000								

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 4 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Die Beschreibung bezieht sich auf die Auslegerachse Lexium CAS 4; manche Komponenten sind nur bei Auswahl bestimmter Konfigurationsvarianten enthalten.

(3) Auf die Auslegerachse Lexium CAS 4 wirkende Kräfte und Momente:



Portalachsen PAS 4●B:
Seite 10

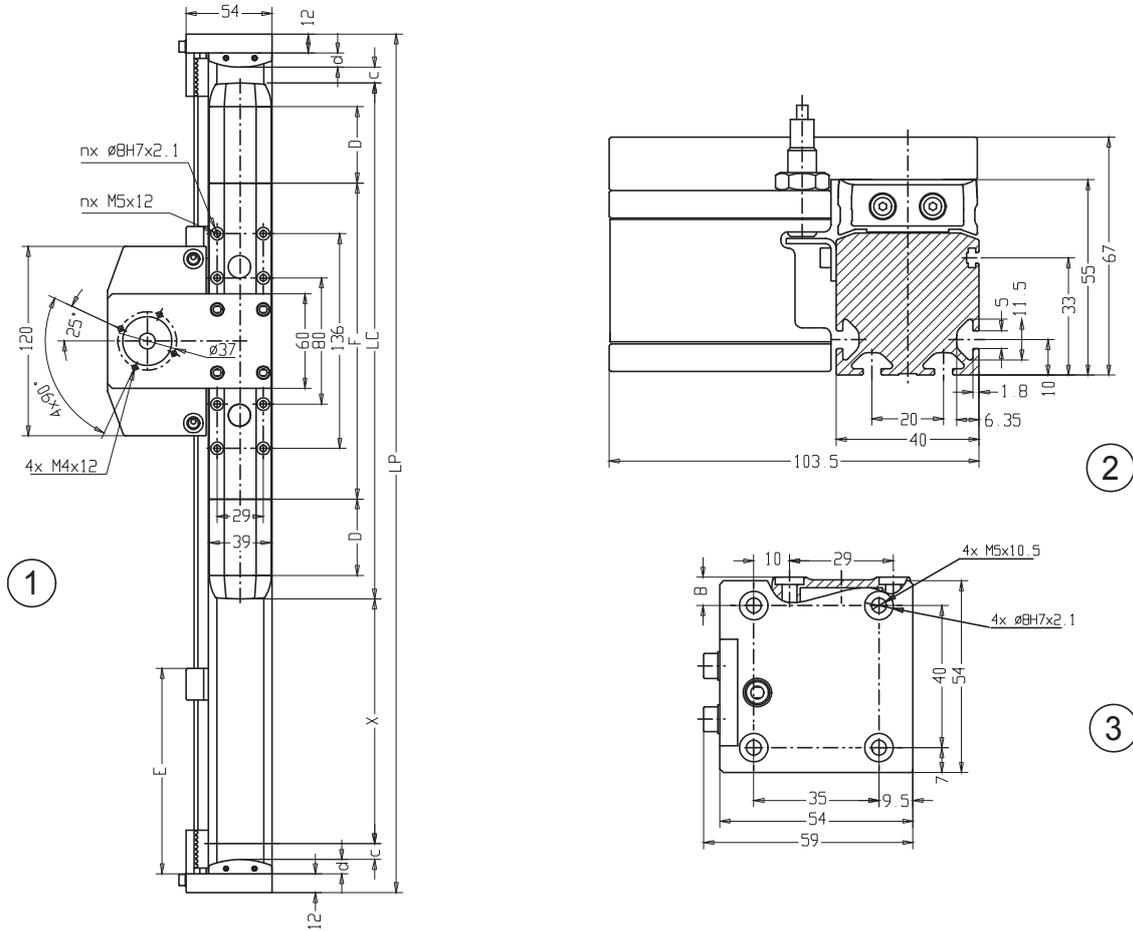
Portalachsen PAS 4●S:
Seite 18

Lineartische TAS 4:
Seite 25

Auslegerachsen CAS 3:
Seite 40

Teleskopachsen CAS 2:
Seite 49

CAS41BR

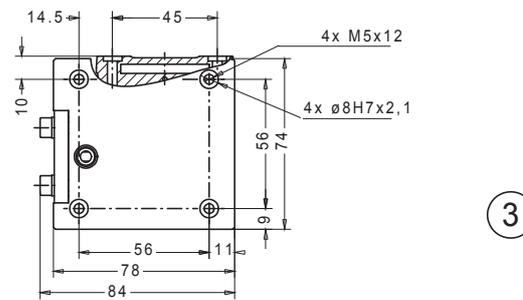
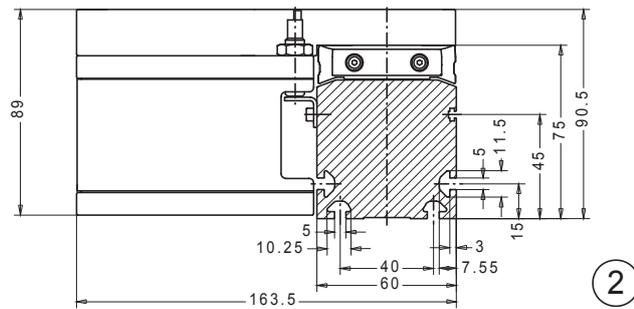
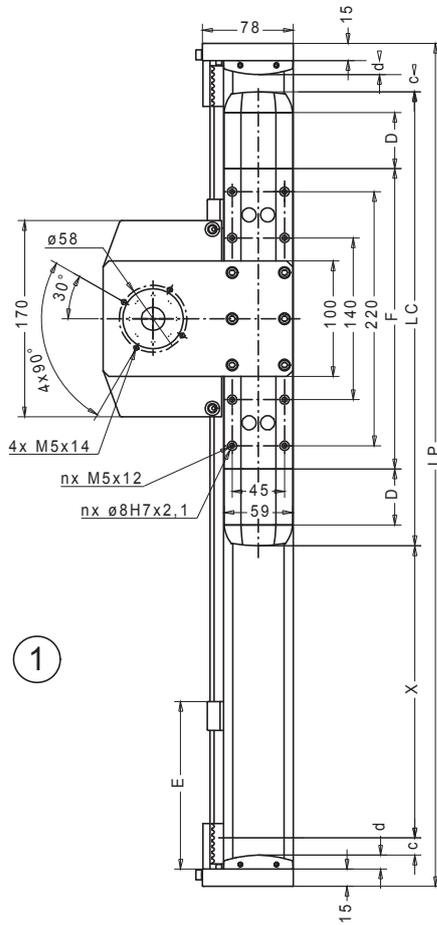


- 1 Achse
- 2 Schnitt der Achse
- 3 Adapterplatte für die Last

Abdeckband			nein	ja
Gesamtlänge der Achse	LP	mm	274 + X	389 + X
Hub	X	mm	siehe technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	230	327
Profillänge der Laufwagen	F	mm	200	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (1)	n		8	
Position Schaltblech	E	mm	73	130
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	10	
Länge der Klemmbefestigung des Abdeckbandes	d	mm	-	9
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	48,5

(1) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringen (siehe Zubehör).

CAS42BX

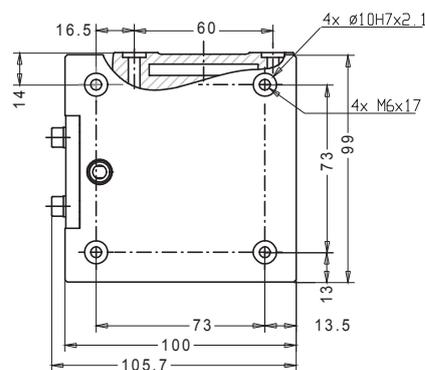
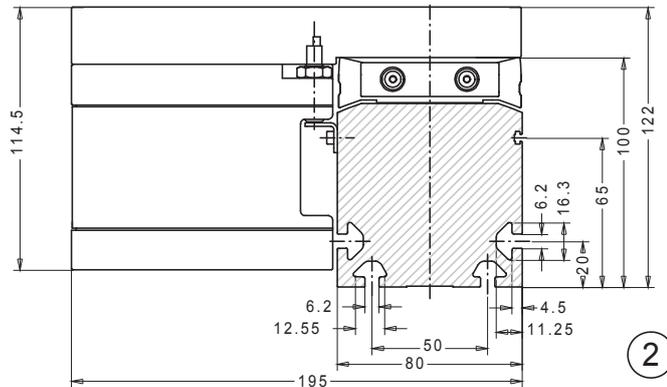
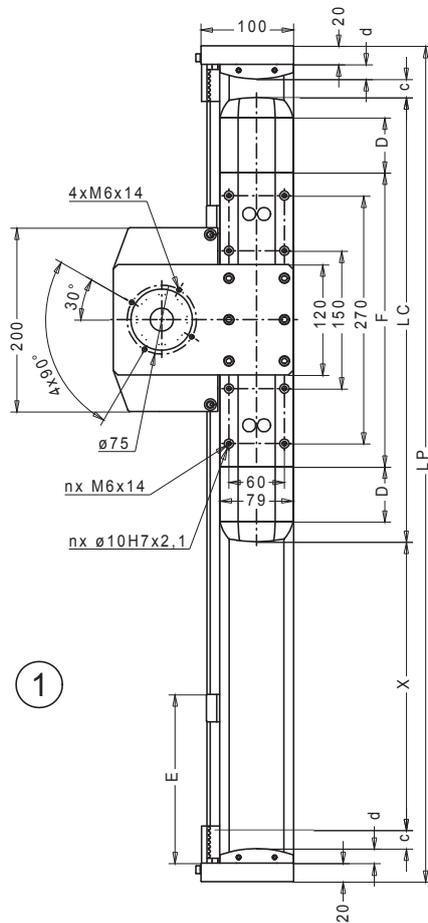


- 1 Achse
- 2 Schnitt der Achse
- 3 Adapterplatte für die Last

Abdeckband			nein	ja
Gesamtlänge der Achse	LP	mm	356 + X	476 + X
Hub	X	mm	siehe technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	296	393
Profillänge der Laufwagen	F	mm	260	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (1)	n		8	
Position Schaltblech	E	mm	85	145
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	15	
Länge der Klemmbefestigung des Abdeckbandes	d	mm	-	11,5
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	48,5

(1) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringen (siehe Zubehör).

CAS43BX

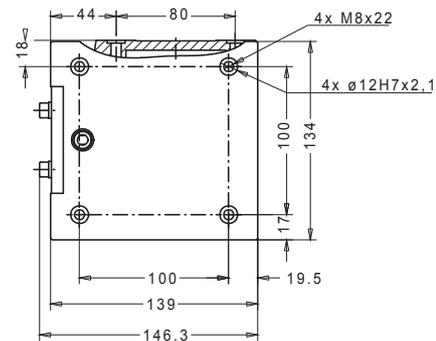
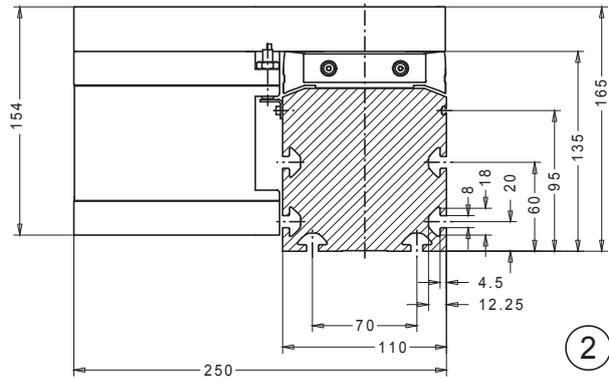
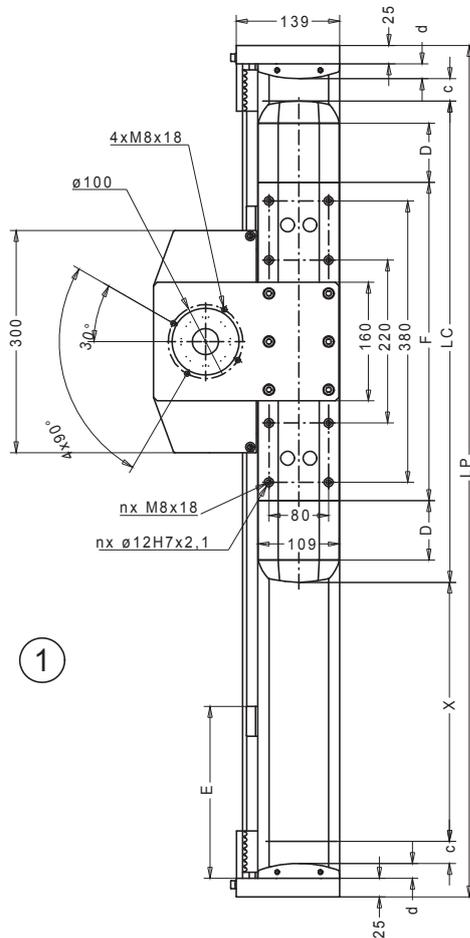


- 1 Achse
- 2 Schnitt der Achse
- 3 Adapterplatte für die Last

Abdeckband			nein	ja
Gesamtlänge der Achse	LP	mm	444 + X	594 + X
Hub	X	mm	siehe technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	364	484
Profillänge der Laufwagen	F	mm	320	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (1)	n		8	
Position Schaltblech	E	mm	109	184
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	20	
Länge der Klemmbefestigung des Abdeckbandes	d	mm	-	15
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	60

(1) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringen (siehe Zubehör).

CAS44BX



- 1 Achse
- 2 Schnitt der Achse
- 3 Adapterplatte für die Last

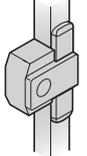
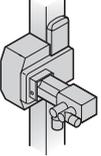
Abdeckband			nein	ja
Gesamtlänge der Achse	LP	mm	600 + X	800 + X
Hub	X	mm	siehe technische Daten	
Laufwagenlänge	LC	mm	490	650
Profillänge der Laufwagen	F	mm	430	
Anzahl der Befestigungsbohrungen (1)	n		8	
Position Schaltblech	E	mm	142	232
Hubreserve bis zum mechanischen Anschlag	c	mm	30	
Länge der Klemmbefestigung des Abdeckbandes	d	mm	-	20
Umlenkung des Abdeckbandes	D	mm	-	80

(1) Vorbereitet zur Aufnahme von Zentrierringen (siehe Zubehör).

Bestelldaten (1)										
Zum Bestellen einer Auslegerachse Lexium CAS 4 ergänzen Sie die „●“ (2):										
Beispiel: CAS 4 1 B R M 0300 A 3 B R /... Rest der Bestellnummer auf Seite 39										
	CAS 4	●	B	●	M	●●●●	●	3	●	● / (2)
Baugröße (Profilquerschnitt)	40 (Querschnitt 40 x 40 mm)	1								/
	60 (Querschnitt 60 x 60 mm)	2								/
	80 (Querschnitt 80 x 80 mm)	3								/
	110 (Querschnitt 110 x 110 mm)	4								/
Antriebselement	Zahnriemen		B							/
Führungsart	Rollenführung (bei CAS 41BR, 42BR, 43BR)			R						/
	Kugelumlaufführung (bei CAS 42BB, 43BB, 44BB)			B						/
Vorschub pro Umdrehung	84 mm/Umdrehung (bei CAS 41)				M					/
	155 mm/Umdrehung (bei CAS 42)				M					/
	205 mm/Umdrehung (bei CAS 43)				M					/
	264 mm/Umdrehung (bei CAS 44)				M					/
Hub	Max. 400 mm (bei CAS 41)				●●●●					/
	Max. 600 mm (bei CAS 42)				●●●●					/
	Max. 800 mm (bei CAS 43)				●●●●					/
	Max. 1200 mm (bei CAS 44)				●●●●					/
Endschalter (3)	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet							A		/
	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Schließerkontakt, nicht verdrahtet							C		/
	2 Sensoren mit NPN-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet							E		/
	2 Sensoren mit NPN-Ausgang, Schließerkontakt, nicht verdrahtet							G		/
	Ohne Sensoren/ohne Schaltblech							N		/
Laufwagentyp (4)	Typ 3							3		/
Optionen	Mit Metallabdeckband								B	/
	Erhöhte korrosionsbeständige Ausführung/ohne Metallabdeckband								C	/
	Mit antistatischem Zahnriemen/ohne Metallabdeckband								A	/
	Erhöhte korrosionsbeständige Ausführung/mit antistatischem Zahnriemen/ohne Metallabdeckband								E	/
	Mit antistatischem Zahnriemen/mit Metallabdeckband								L	/
	Keine Optionen								N	/
Achsantriebs-Schnittstelle (5)	Mit Antriebselement, Anbau rechts									R /
	Ohne Antriebselement (Hohlwelle)									H /

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 4 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
 (2) Zweiter Teil der Bestellnummer siehe Seite 39.
 (3) Lieferung erfolgt mit 0,1 m langem Kabel mit M8-Steckverbinder. Andere Kabellängen, siehe Zubehör auf Seite 98.
 (4) Weitere Informationen finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
 (5) Achsantriebs-Schnittstelle:

CAS 4●B●M●●●●●3●R/...(2) CAS 4●B●M●●●●●3●H/...(2)

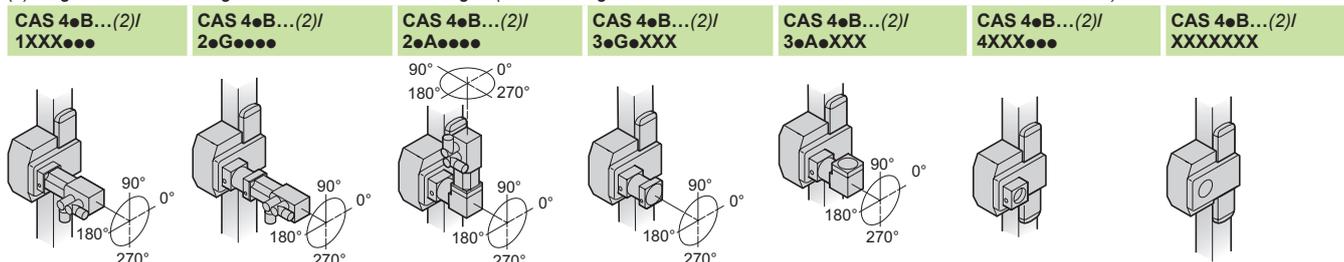


Bestelldaten (Forts.) (1)																																																																																																																																																																																															
Zum Bestellen einer Auslegerachse Lexium CAS 4 ergänzen Sie die „●“ (2):																																																																																																																																																																																															
Beispiel: CAS 4 1 B R M 0300 A 3 B R (2) / 2 1 G 0 H 7 0 + PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A	CAS 4 ● B ● M ● ● ● ● ● 3 ● ● (2) / ● ● ● ● ● + ...																																																																																																																																																																																														
Antriebskonfiguration (3)	<table border="1"> <tr><td>Nur Motor</td><td>/</td><td>1</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Motor + Getriebe</td><td>/</td><td>2</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Nur Getriebe</td><td>/</td><td>3</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Ohne Motor/ohne Getriebe/mit Adapterplatte für den Antrieb</td><td>/</td><td>4</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Ohne Motor/ohne Getriebe</td><td>/</td><td>X</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>	Nur Motor	/	1								Motor + Getriebe	/	2								Nur Getriebe	/	3								Ohne Motor/ohne Getriebe/mit Adapterplatte für den Antrieb	/	4								Ohne Motor/ohne Getriebe	/	X																																																																																																																																																			
Nur Motor	/	1																																																																																																																																																																																													
Motor + Getriebe	/	2																																																																																																																																																																																													
Nur Getriebe	/	3																																																																																																																																																																																													
Ohne Motor/ohne Getriebe/mit Adapterplatte für den Antrieb	/	4																																																																																																																																																																																													
Ohne Motor/ohne Getriebe	/	X																																																																																																																																																																																													
Getriebe-Schnittstelle	<table border="1"> <tr><td>Getriebe PLE 40</td><td>/</td><td></td><td>0G</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Getriebe PLE 60</td><td>/</td><td></td><td>1G</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Getriebe PLE 80</td><td>/</td><td></td><td>3G</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Getriebe PLE 120</td><td>/</td><td></td><td>5G</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Getriebe WPLE 40</td><td>/</td><td></td><td>0A</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Getriebe WPLE 60</td><td>/</td><td></td><td>1A</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Getriebe WPLE 80</td><td>/</td><td></td><td>3A</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Getriebe WPLE 120</td><td>/</td><td></td><td>5A</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Fremdgetriebe ohne Anbau durch Schneider Electric (Getriebebezeichnungen erforderlich)</td><td>/</td><td></td><td>YY</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Fremdgetriebe mit Anbau durch Schneider Electric (Getriebe und Zeichnungen erforderlich)</td><td>/</td><td></td><td>ZZ</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Ohne Getriebe</td><td>/</td><td></td><td>XX</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>	Getriebe PLE 40	/		0G							Getriebe PLE 60	/		1G							Getriebe PLE 80	/		3G							Getriebe PLE 120	/		5G							Getriebe WPLE 40	/		0A							Getriebe WPLE 60	/		1A							Getriebe WPLE 80	/		3A							Getriebe WPLE 120	/		5A							Fremdgetriebe ohne Anbau durch Schneider Electric (Getriebebezeichnungen erforderlich)	/		YY							Fremdgetriebe mit Anbau durch Schneider Electric (Getriebe und Zeichnungen erforderlich)	/		ZZ							Ohne Getriebe	/		XX																																																																																						
Getriebe PLE 40	/		0G																																																																																																																																																																																												
Getriebe PLE 60	/		1G																																																																																																																																																																																												
Getriebe PLE 80	/		3G																																																																																																																																																																																												
Getriebe PLE 120	/		5G																																																																																																																																																																																												
Getriebe WPLE 40	/		0A																																																																																																																																																																																												
Getriebe WPLE 60	/		1A																																																																																																																																																																																												
Getriebe WPLE 80	/		3A																																																																																																																																																																																												
Getriebe WPLE 120	/		5A																																																																																																																																																																																												
Fremdgetriebe ohne Anbau durch Schneider Electric (Getriebebezeichnungen erforderlich)	/		YY																																																																																																																																																																																												
Fremdgetriebe mit Anbau durch Schneider Electric (Getriebe und Zeichnungen erforderlich)	/		ZZ																																																																																																																																																																																												
Ohne Getriebe	/		XX																																																																																																																																																																																												
Anbaurichtung Getriebe (3)	<table border="1"> <tr><td>0°</td><td>/</td><td></td><td></td><td>3</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>90°</td><td>/</td><td></td><td></td><td>0</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>180°</td><td>/</td><td></td><td></td><td>9</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>270°</td><td>/</td><td></td><td></td><td>6</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Ohne Getriebe</td><td>/</td><td></td><td></td><td>X</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>	0°	/			3						90°	/			0						180°	/			9						270°	/			6						Ohne Getriebe	/			X																																																																																																																																																	
0°	/			3																																																																																																																																																																																											
90°	/			0																																																																																																																																																																																											
180°	/			9																																																																																																																																																																																											
270°	/			6																																																																																																																																																																																											
Ohne Getriebe	/			X																																																																																																																																																																																											
Motor-Schnittstelle	<table border="1"> <tr><td>Servomotoren BSH 055●</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>H5</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>H7</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Servomotoren BSH 0703/BMH 0703</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>H8</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>H1</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Servomotoren BSH 1004</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>H4</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>H2</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>I6</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>I7</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>I9</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>I8</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Integrierte Antriebe mit Servomotor Lexium ILA●●57</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>A6</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>E7</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Schrittmotoren BRS 368</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>V8</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Schrittmotoren BRS 397, 39A</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>V9</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Schrittmotoren BRS 39B</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>V0</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>V1</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>YY</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>ZZ</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Ohne Motor</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td>XX</td><td></td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>	Servomotoren BSH 055●	/				H5					Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/				H7					Servomotoren BSH 0703/BMH 0703	/				H8					Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/				H1					Servomotoren BSH 1004	/				H4					Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/				H2					Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572	/				I6					Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573	/				I7					Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852	/				I9					Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853	/				I8					Integrierte Antriebe mit Servomotor Lexium ILA●●57	/				A6					Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66	/				E7					Schrittmotoren BRS 368	/				V8					Schrittmotoren BRS 397, 39A	/				V9					Schrittmotoren BRS 39B	/				V0					Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD	/				V1					Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)	/				YY					Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)	/				ZZ					Ohne Motor	/				XX				
Servomotoren BSH 055●	/				H5																																																																																																																																																																																										
Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/				H7																																																																																																																																																																																										
Servomotoren BSH 0703/BMH 0703	/				H8																																																																																																																																																																																										
Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/				H1																																																																																																																																																																																										
Servomotoren BSH 1004	/				H4																																																																																																																																																																																										
Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/				H2																																																																																																																																																																																										
Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572	/				I6																																																																																																																																																																																										
Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573	/				I7																																																																																																																																																																																										
Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852	/				I9																																																																																																																																																																																										
Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853	/				I8																																																																																																																																																																																										
Integrierte Antriebe mit Servomotor Lexium ILA●●57	/				A6																																																																																																																																																																																										
Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66	/				E7																																																																																																																																																																																										
Schrittmotoren BRS 368	/				V8																																																																																																																																																																																										
Schrittmotoren BRS 397, 39A	/				V9																																																																																																																																																																																										
Schrittmotoren BRS 39B	/				V0																																																																																																																																																																																										
Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD	/				V1																																																																																																																																																																																										
Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)	/				YY																																																																																																																																																																																										
Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)	/				ZZ																																																																																																																																																																																										
Ohne Motor	/				XX																																																																																																																																																																																										
Anbaurichtung Motor (3)	<table border="1"> <tr><td>0°</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>3</td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>90°</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0</td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>180°</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>9</td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>270°</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>6</td><td></td><td></td><td></td></tr> <tr><td>Ohne Motor</td><td>/</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>X</td><td></td><td></td><td></td></tr> </table>	0°	/					3				90°	/					0				180°	/					9				270°	/					6				Ohne Motor	/					X																																																																																																																																															
0°	/					3																																																																																																																																																																																									
90°	/					0																																																																																																																																																																																									
180°	/					9																																																																																																																																																																																									
270°	/					6																																																																																																																																																																																									
Ohne Motor	/					X																																																																																																																																																																																									
Getriebe mit Übersetzung + Motorbezeichnung	Geben Sie am Ende der Bestellnummer das Getriebe, das Übersetzungsverhältnis und die vollständige Motorbezeichnung an. Beispiel: PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A																																																																																																																																																																																														

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 4 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Erster Teil der Bestellnummer siehe Seite 38.

(3) Mögliche Antriebskonfigurationen und Anbaurichtungen (Blickrichtung vom Motor/Getriebe zur Achse bzw. vom Motor zum Getriebe):





Auslegerachse Lexium CAS3, Motor und Getriebe montiert

Allgemeines (1)

Auslagerachsen des Typs Lexium CAS 3 sind Linearachsen mit Zahnstangen- oder Zahnriemengetriebenen Führungsstangen und montierten Endplatten.

Die Last wird mit den beweglichen Endplatten verfahren, der Antriebsblock ist ortsfest montiert. Die Auslegerachsen werden hauptsächlich für vertikale Achsbewegungen bei geringem Raumbedarf eingesetzt.

Auslegerachsen Lexium CAS 3 sind für Anwendungen konzipiert mit denen kleine und mittlere Lasten über kurze Distanzen mit hoher Dynamik positioniert werden müssen.

Die Lineareinheit besteht aus einer 2-Stangen-Führung mit geringem Gewicht und hoher Steifigkeit bei kurzen Hüben.

Je nach Ausführung können Lasten bis 18 kg verfahren werden.

Für Auslegerachsen Lexium CAS 3 sind diverse Konfigurationsvarianten erhältlich, u. a. Verschiedene Achsenlängen, mehrere Ausführungen von Endschaltern, eine korrosionsbeständige Ausführung, antistatische Zahnriemen usw. (siehe Seite 47).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für Auslegerachsen des Typs Lexium CAS 3 erhältlich (2) (siehe Seite 6 und 48).

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.

Applikationen

Anwendungen mit folgenden Anforderungen:

- Positionierungen mit hoher Geschwindigkeit bei kurzen Arbeitsabständen: Hebe- und Fördertechnik usw.
- Hohe Vorschubkräfte: Klemmprozesse, Montage usw.

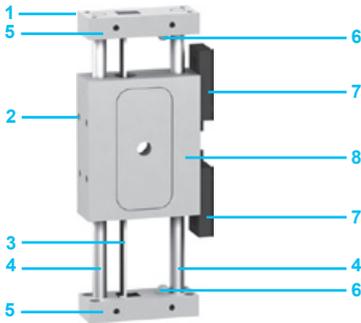
Besondere Produktmerkmale

- Hohe Steifigkeit bei kurzen Hüben
- Niedrig bewegte Eigenmasse
- Geringer Bedarf an Bauraum
- Befestigung der Last an den 2 Endplatten
- Vielfältige Kombinationsmöglichkeiten für einfache Integration in Anlagen und Maschinen
- Hub in verschiedenen Längen millimetergenau lieferbar
- Traglasten bis 18 kg, je nach Ausführung:
 - bis 1 kg bei den Achsen Lexium CAS 30
 - bis 3 kg bei den Achsen Lexium CAS 31
 - bis 5 kg bei den Achsen Lexium CAS 32
 - bis 10 kg bei den Achsen Lexium CAS 33
 - bis 18 kg bei den Achsen Lexium CAS 34

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 3 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

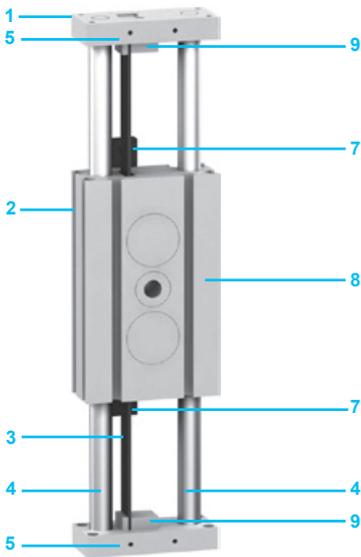
(2) Bei der Auswahl des Antriebsesementes muss stets die maximal zulässige Antriebskraft der Achsenantriebswelle berücksichtigt werden.

Beschreibung (1) (2)



Lexium CAS 30R, CAS 31B

- 1 Auslegerachse Lexium CAS 3●●
- 2 Gewindebohrungen oder T-Nuten zur Befestigung der Achse
- 3 Zahnstange oder Zahnriemen
- 4 Rundstangen zum Verfahren und Führen der beweglichen Endplatten
- 5 Endplatten zur Befestigung der Last. Diese Endplatten dienen gleichzeitig zum Schalten der Sensoren.
- 6 Gummipuffer
- 7 Sensoren mit Kabel und Stecker
- 8 Antriebsblock
- 9 Riemenspanner



Lexium CAS 32B, CAS 33B, CAS 34B

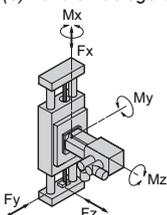
Technische Daten (1)

Auslegerachsentyp	Lexium	CAS 30RC	CAS 31BC	CAS 32BC	CAS 33BC	CAS 34BC
Antriebselement		Zahnstange	Zahnriemen			
Führungsart		Kugelumlaufführung				
Typische Nutzlast	kg	1	3	5	10	18
Max. Vorschubkraft (F _x) (3)	N	80	125	435	535	705
Max. Geschwindigkeit	m/s	3				
Max. Beschleunigung	m/s ²	20				
Max. Antriebsmoment	Nm	0,6	1,5	7	8,5	11,5
Max. Kraft (F _Y) (3)	N	160	210	290	460	950
Max. Kraft (F _Z) (3)	N	130	180	250	400	820
Max. Moment (M _x) (3)	Nm	1,9	5,1	9	16	45
Max. Moment (M _y) (3)	Nm	2,8	6,7	21	34	85
Max. Moment (M _z) (3)	Nm	3,5	7,8	25	39	100
Max. Hub	mm	150	200	300	400	500
Wiederholgenauigkeit	mm	± 0,05				
Lebensdauer	km	15.000				

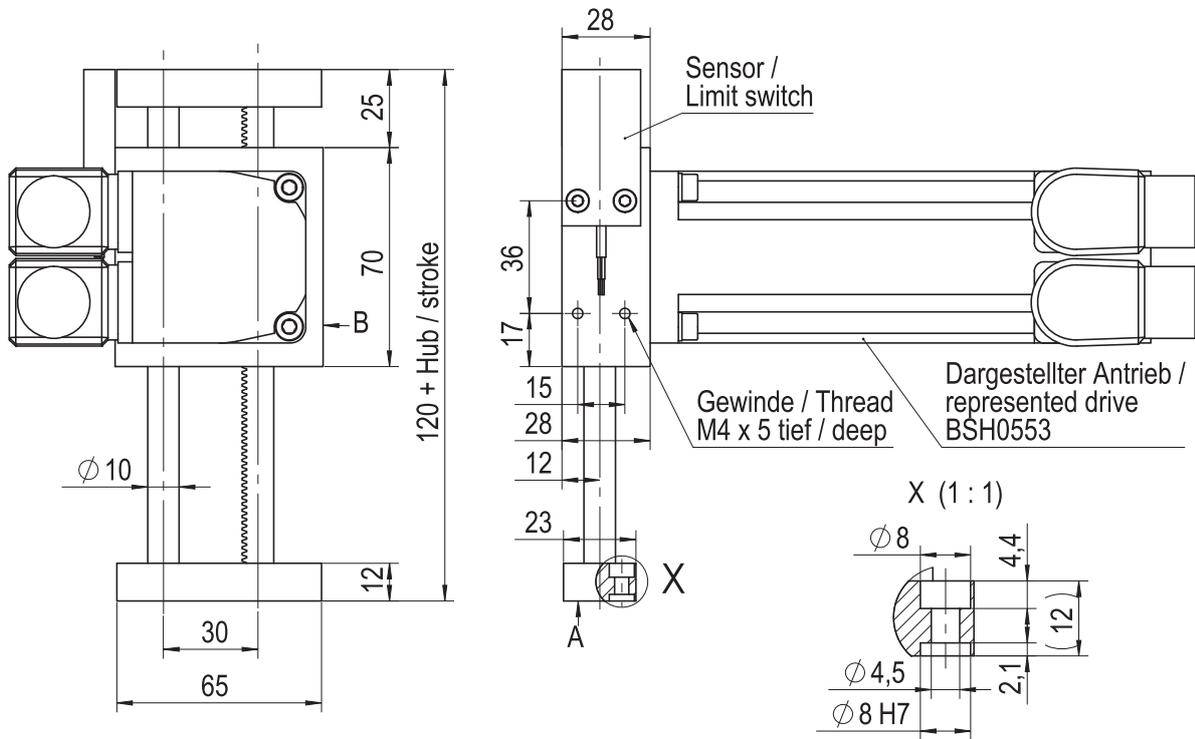
(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 3 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Die Beschreibung bezieht sich auf die Auslegerachsen Lexium CAS 30R und CAS 3●B; manche Komponenten sind nur bei Auswahl bestimmter Konfigurationsoptionen enthalten.

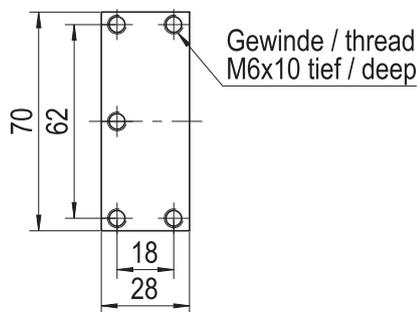
(3) Auf die Auslegerachse Lexium CAS 3 wirkende Kräfte und Momente:



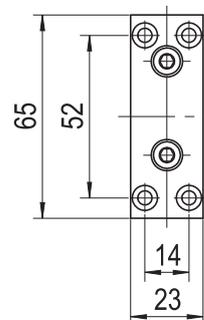
CAS30RC



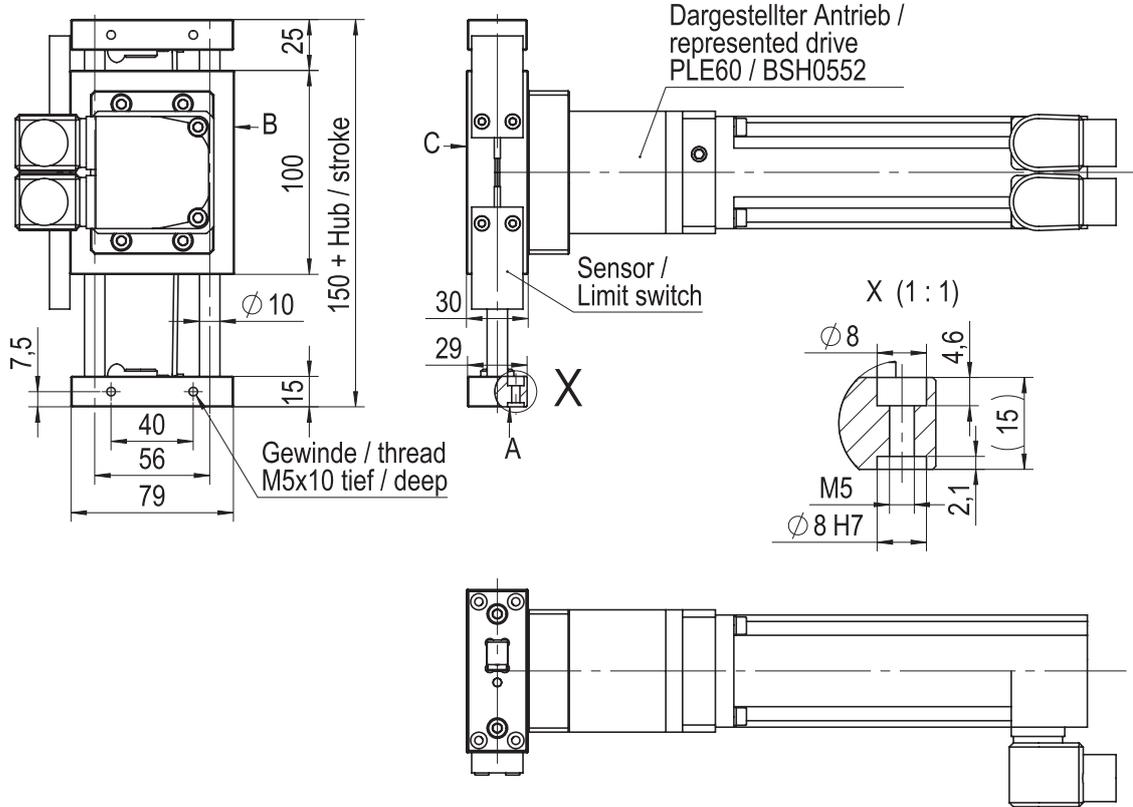
Adaptionsfläche Motorblock
Interface motorblock
Ansicht B / View B



Endplatte / endplate
Ansicht A / View A

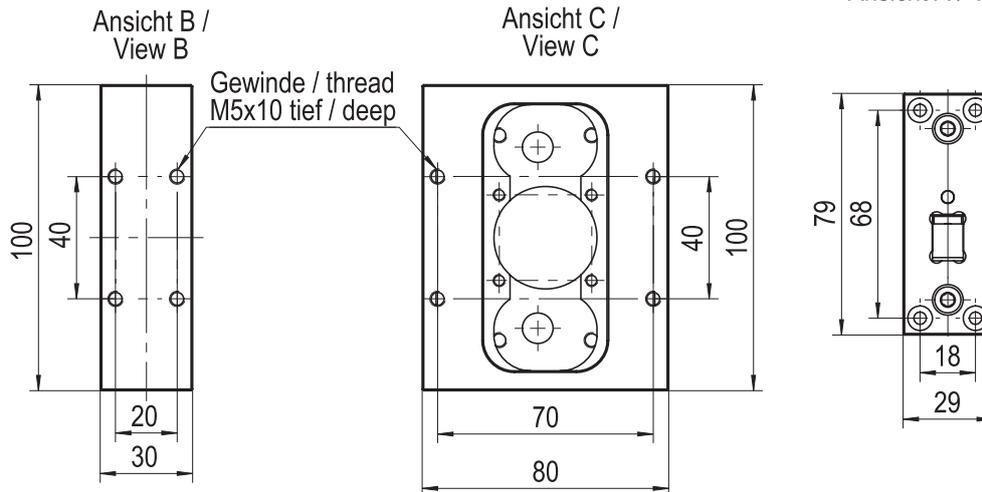


CAS31BC

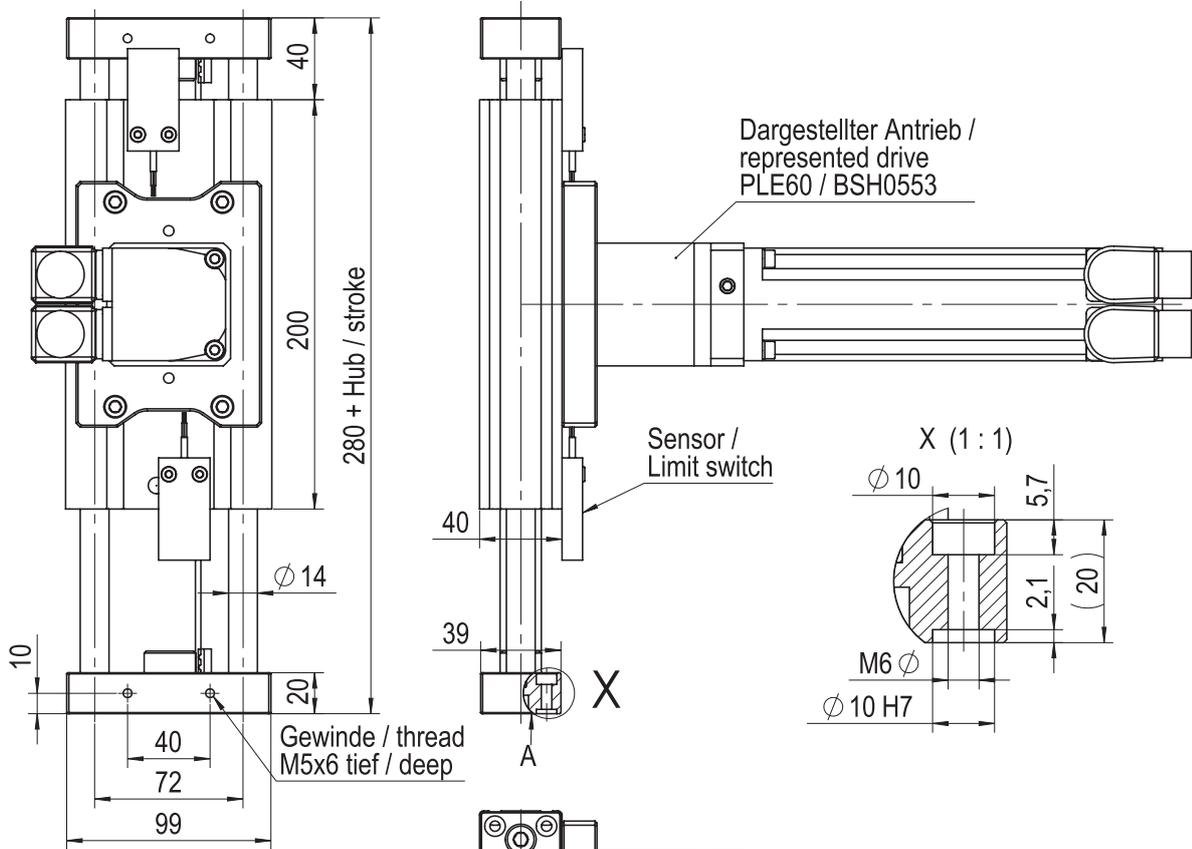


Adaptionsfläche Motorblock
Interface motorblock

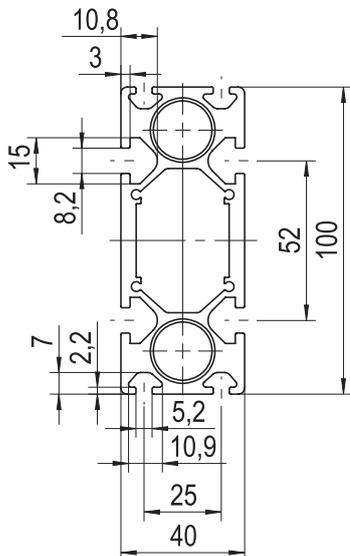
Endplatte / endplate
Ansicht A / View A



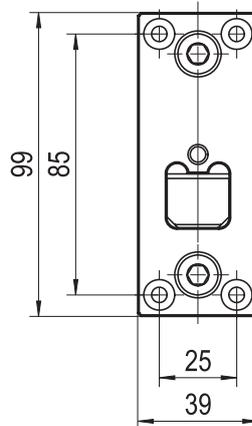
CAS32BC



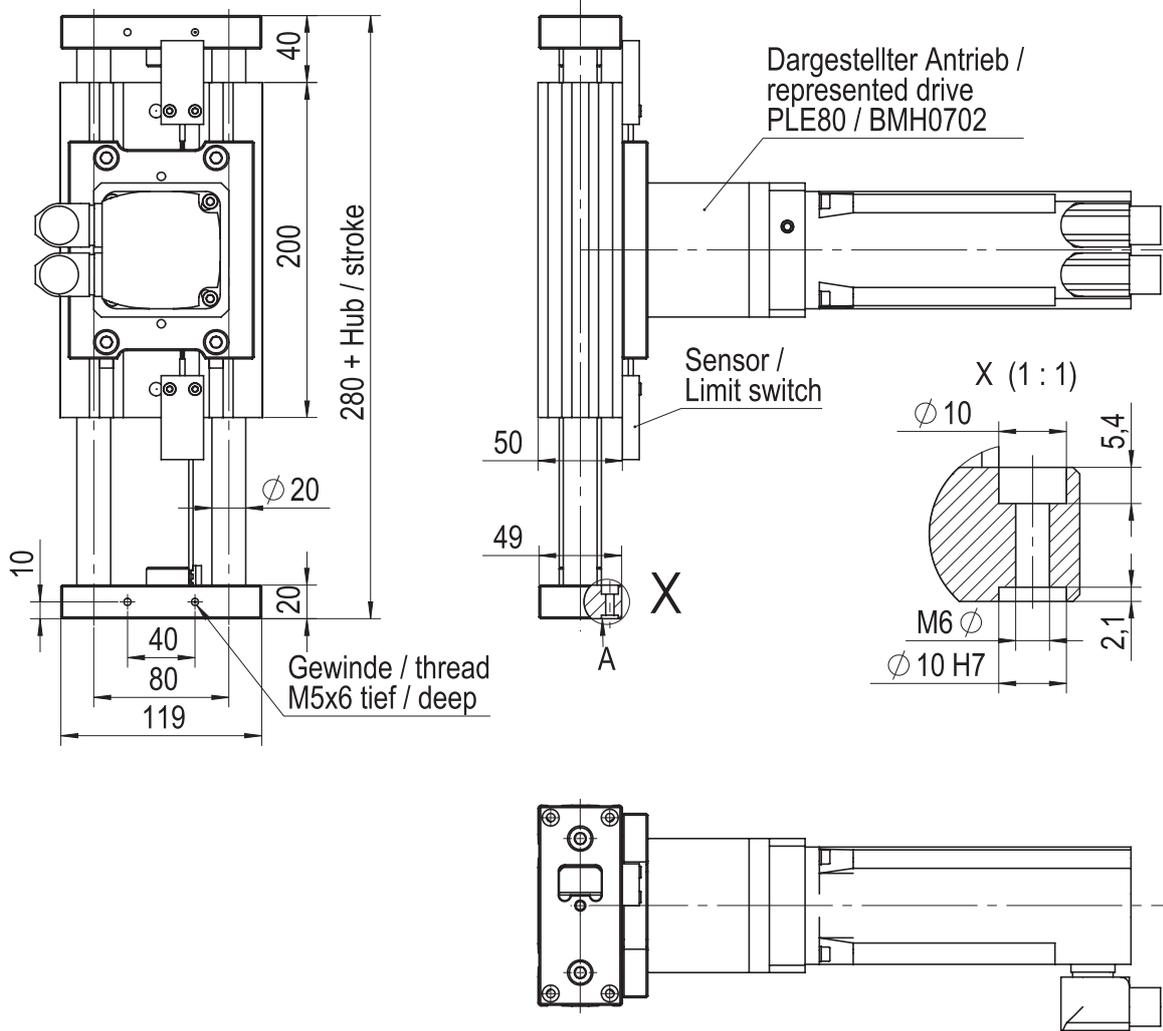
Adaptionsfläche Motorblock
Interface motorblock



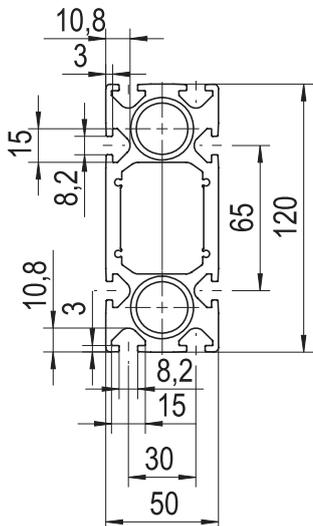
Endplatte / endplate
Ansicht A / View A



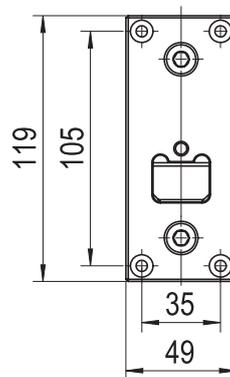
CAS33BC



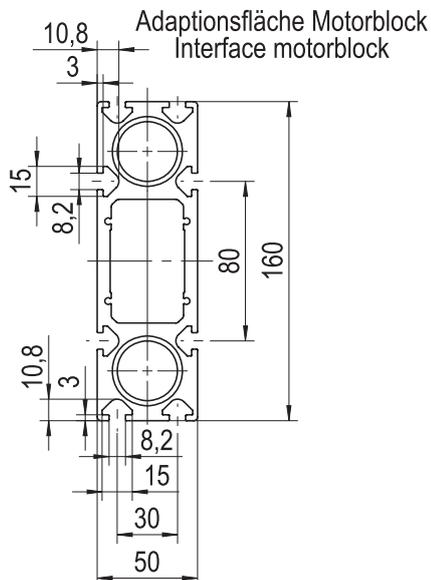
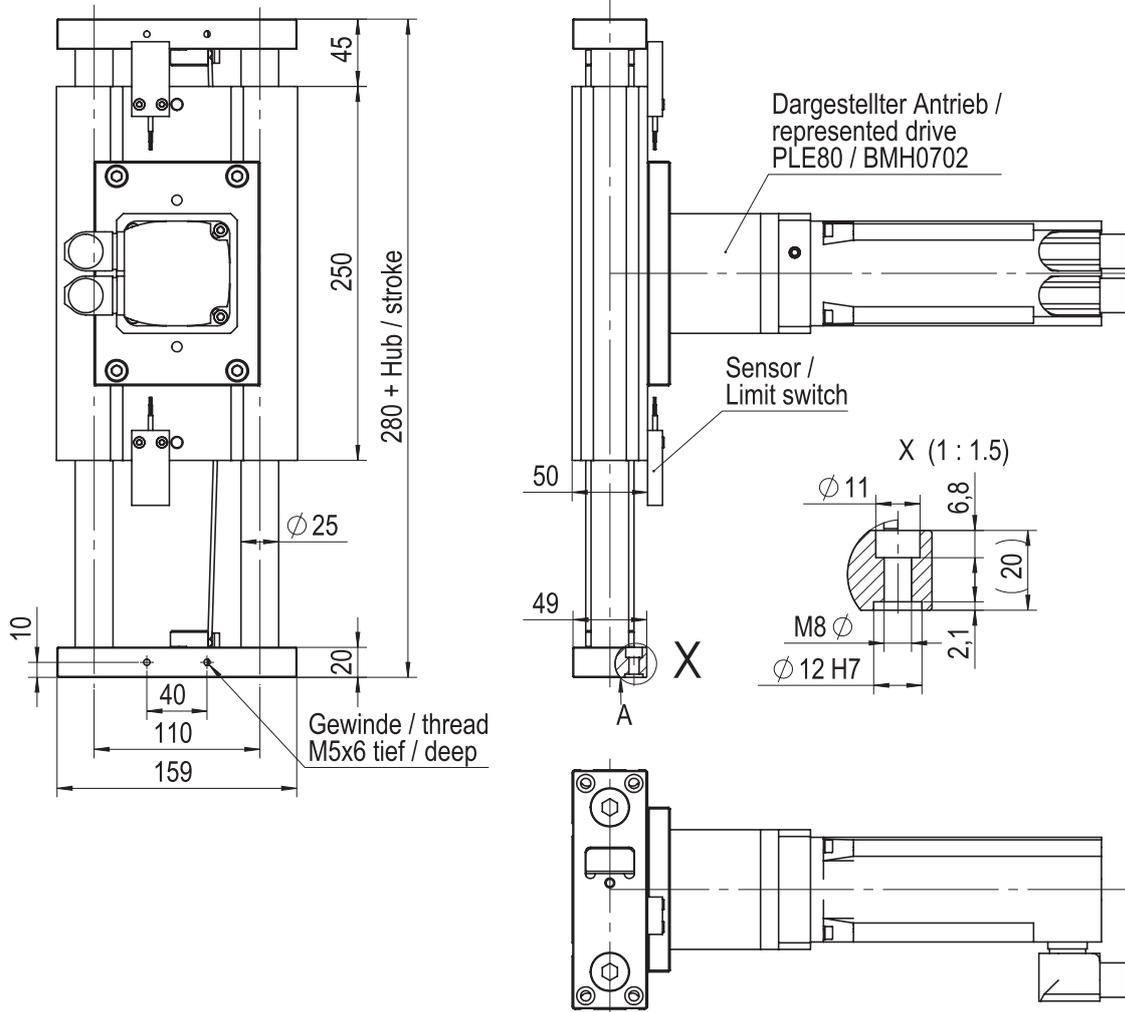
Adaptionsfläche Motorblock
Interface motorblock



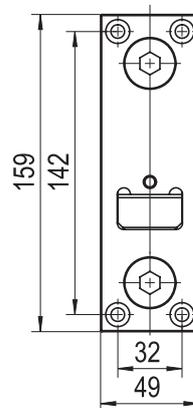
Endplatte / endplate
Ansicht A / View A



CAS34BC



Endplatte / endplate
Ansicht A / View A



Bestelldaten (1)

Zum Bestellen einer Auslegerachse Lexium CAS 3 ergänzen Sie die „●“ (2):

Beispiel: CAS 3 1 B C M 0200 A 1 C R/... Rest der Bestellnummer auf Seite 48

		CAS 3	●	●	C	M	●●●●	●	1	●	R	/(2)
Baugröße (Profilquerschnitt)	66 x 28 mm	0										/
	80 x 30 mm	1										/
	100 x 40 mm	2										/
	120 x 50 mm	3										/
	160 x 50 mm	4										/
Antriebselement	Zahnstange (für CAS 30)			R								/
	Zahnriemen (bei CAS 31, 32, 33, 34)			B								/
Führungsart	Kugelführung			C								/
Vorschub pro Umdrehung	50 mm/Umdrehung (bei CAS 30)				M							/
	75 mm/Umdrehung (bei CAS 31)				M							/
	100 mm/Umdrehung (bei CAS 32, 33, 34)				M							/
Hub	Max. 150 mm (bei CAS 30)					●●●●						/
	Max. 200 mm (bei CAS 31)					●●●●						/
	Max. 300 mm (bei CAS 32)					●●●●						/
	Max. 400 mm (bei CAS 33)					●●●●						/
	Max. 500 mm (bei CAS 34)					●●●●						/
Endschalter	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet (3)								A			/
	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet (4)								B			/
	Ohne Sensoren								N			/
Antriebsblock (5)	Typ 1								1			/
Optionen	Erhöhte korrosionsbeständige Ausführung (nur bei CAS 31, 32, 33, 34)										C	/
	Mit antistatischem Zahnriemen										A	/
	Erhöhte korrosionsbeständige Ausführung/mit antistatischem Zahnriemen (nur bei CAS 31, 32, 33, 34)										E	/
	Keine Optionen										N	/
Achsantrieb-Schnittstelle (6)	Mit Antriebselement, Anbau rechts										R	/

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 3 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Zweiter Teil der Bestellnummer siehe Seite 48.

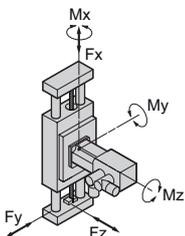
(3) Lieferung erfolgt mit 0,2 m langem Kabel mit M8-Steckverbinder.

(4) Lieferung erfolgt mit 5 m langem Kabel mit einem offenen Leitungsende

(5) Weitere Informationen finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(6) Montage des Antriebs auf der rechten Seite:

CAS 3●●CM●●●●●1●R/...(2)



Bestelldaten (Forts.) (1)

Zum Bestellen einer Auslegerachse Lexium CAS 3 ergänzen Sie die „●“ (2):

Beispiel: CAS 3 1 B C M 0200 A 1 C R (2) / 2 1 G 0 H 7 0
+ PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A

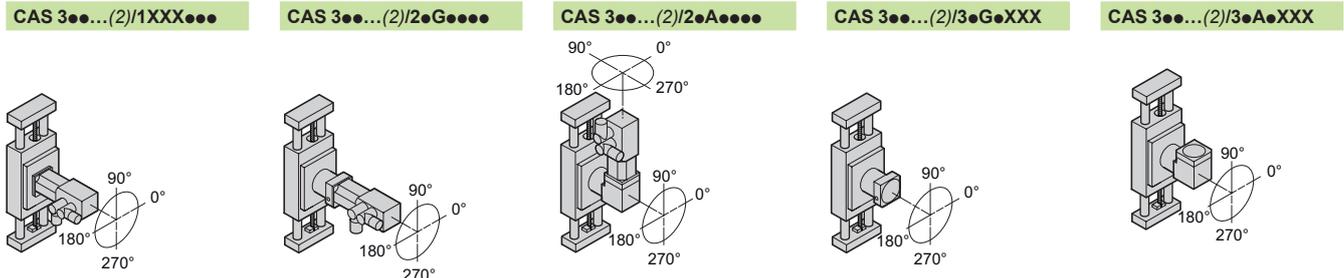
CAS 3 ● ● C M ● ● ● ● ● 1 ● R (2) / ● ● ● ● ● ...

Antriebskonfiguration (3)	Nur Motor	/	1						
	Motor + Getriebe	/	2						
	Nur Getriebe	/	3						
Getriebe-Schnittstelle	Getriebe PLE 40	/		0G					
	Getriebe PLE 60	/		1G					
	Getriebe PLE 80	/		3G					
	Getriebe PLE 120	/		5G					
	Getriebe WPLE 40	/		0A					
	Getriebe WPLE 60	/		1A					
	Getriebe WPLE 80	/		3A					
	Getriebe WPLE 120	/		5A					
	Fremdgetriebe ohne Anbau durch Schneider Electric (Getriebebezeichnungen erforderlich)	/		YY					
	Fremdgetriebe mit Anbau durch Schneider Electric (Getriebe und Zeichnungen erforderlich)	/		ZZ					
	Ohne Getriebe	/		XX					
Anbaurichtung Getriebe (3)	0°	/				3			
	90°	/				0			
	180°	/				9			
	270°	/				6			
	Ohne Getriebe	/				X			
Motor-Schnittstelle	Servomotoren BSH 055●	/					H5		
	Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/					H7		
	Servomotoren BSH 0703/BMH 0703	/					H8		
	Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/					H1		
	Servomotoren BSH 1004	/					H4		
	Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/					H2		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572	/					I6		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573	/					I7		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852	/					I9		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853	/					I8		
	Integrierte Antriebe mit Servomotoren Lexium ILA●●57	/					A6		
	Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66	/					E7		
	Schrittmotoren BRS 368	/					V8		
	Schrittmotoren BRS 397, 39A	/					V9		
	Schrittmotoren BRS 39B	/					V0		
	Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD	/					V1		
Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)	/					YY			
Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)	/					ZZ			
Ohne Motor	/					XX			
Anbaurichtung Motor (3)	0°	/						3	
	90°	/						0	
	180°	/						9	
	270°	/						6	
	Ohne Motor	/						X	
Getriebe mit Übersetzung + Motorbezeichnung	Geben Sie am Ende der Bestellnummer das Getriebe, das Übersetzungsverhältnis und die vollständige Motorbezeichnung an. Beispiel: PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A								...

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Auslegerachsen Lexium CAS 3 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Erster Teil der Bestellnummer siehe Seite 47.

(3) Mögliche Antriebskonfigurationen und Anbaurichtungen (Blickrichtung vom Motor/Getriebe zur Achse bzw. vom Motor zum Getriebe):





Teleskopachse Lexium CAS2, Motor und Getriebe montiert

Allgemeines (1)

Teleskopachsen des Typs Lexium CAS 2 sind Linearachsen mit linear beweglichem Achskörper. Sie bestehen aus einem beweglichen Achskörper, einem beweglichen Laufwagen und einem ortsfest installierten Antrieb.

Dieser Aufbau hat den Vorteil, dass der Hub wesentlich länger ist, als die Baulänge der Achse. Die Achse kann in den Arbeitsraum hineinfahren und diesen dann vollständig wieder verlassen.

Der bewegliche Laufwagen dient zur Aufnahme der Last. Er wird von einem Zahnriemen mit Laufrollen- oder Kugelumlaufführung angetrieben und kann je nach Ausführung Lasten bis 35 kg aufnehmen. Der bewegliche Achskörper besteht aus verdreh- und biegesteifem Aluminiumprofil und wird von einem Zahnriemen angetrieben.

Teleskopachsen Lexium CAS 2 werden für Be- und Entladeanwendungen in Arbeitsräumen eingesetzt, in die nur zu bestimmten Zeitpunkten eingefahren werden kann und in denen der verfügbare Platz begrenzt ist (z. B. Spritzgussmaschinen, Einlegepressen, Lagerlogistik).

Achsen des Typs Lexium CAS 24BB mit Kugelumlaufführung sind besonders gut für Anwendungen mit hohen Kräften und Momenten geeignet.

Für alle sonstigen Anwendungen sind laufrollengeführte Achsen des Typs Lexium CAS 24BR eine einfache und kostengünstige Lösung.

Für Teleskopachsen Lexium CAS 2 sind diverse Konfigurationsvarianten erhältlich, u. a. verschiedene Achsenlängen, mehrere Ausführungen von Endschaltern und zwei verschiedene Laufwagenlängen. (siehe Seite 52).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für Teleskopachsen des Typs Lexium CAS 2 erhältlich (2) (siehe Seite 6 und 53).

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.

Anwendungen

Anwendungen mit Positionierungsaufgaben über große Distanzen bei begrenztem Einbauraum:

- Hebe- und Fördertechnik
- Lagerlogistik
- Transfermaschinen
- Usw.

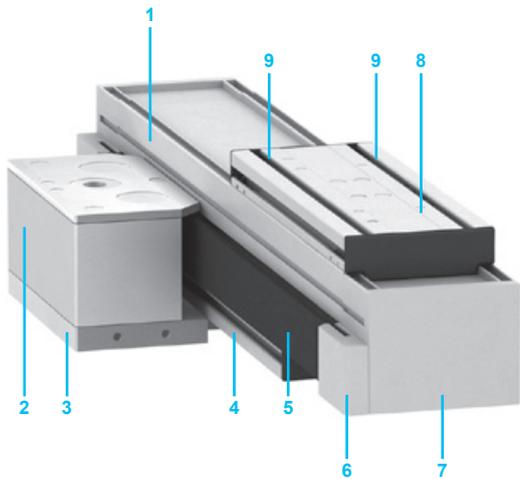
Besondere Produktmerkmale

- Hohe Steifigkeit bei geringer Eigenmasse
- Laufwagen mit T-Nuten zur einfacheren Befestigen der Last
- Hohe Hublänge bei kompakter Bauweise
- Hub in verschiedenen Längen millimetergenau lieferbar
- Nutzlasten bis zu 25 kg bei der Teleskopachse Lexium CAS 24BR und bis zu 35 kg bei der Teleskopachse Lexium CAS 24BB.

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Teleskopachsen Lexium CAS 2 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei der Auswahl des Antriebselementes muss stets die maximal zulässige Antriebskraft der Achsantriebswelle berücksichtigt werden.

Beschreibung (1) (2)



- 1 Teleskopachse Lexium CAS 24B
- 2 Antriebsblock
- 3 Antriebsadapterplatte
- 4 T-Nut zur Befestigung der Achse
- 5 Zahnriemen des beweglichen Achskörpers
- 6 Riemenspanner
- 7 Endplatte
- 8 Laufwagen zur Aufnahme der Last
- 9 T-Nuten zum Befestigen der Last

Lexium CAS 24B

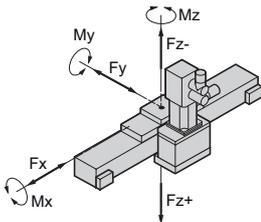
Technische Daten (1)

Teleskopachsentyp	Lexium	CAS 24BR	CAS 24BB
Antriebselement	Für Laufwagen		Zahnriemen
	Für Achskörper		Zahnriemen
Führungsart		Laufrollenführung	Kugelumlauführung
Typische Nutzlast	kg	25	35
Max. Vorschubkraft (F _x) (3)	N	1500	
Max. Geschwindigkeit	m/s	3	
Max. Beschleunigung	m/s ²	20	
Max. Antriebsmoment	Nm	36	
Max. Kraft (F _Y) (3)	N	1810	2460
Max. Kraft (F _z -, F _z +) (3)		N	1070
		N	1070
Max. Moment (M _x) (3)	Nm	52	70
Max. Moment (M _y) (3)	Mit Laufwagentyp 1	Nm	106
	Mit Laufwagentyp 2	Nm	148
Max. Moment (M _z) (3)	Mit Laufwagentyp 1	Nm	219
	Mit Laufwagentyp 2	Nm	308
Max. Hub	mm	2400	
Wiederholgenauigkeit	mm	± 0,1	
Profilquerschnitt (Höhe x Breite)	mm	120 x 95	
Lebensdauer	km	30.000	

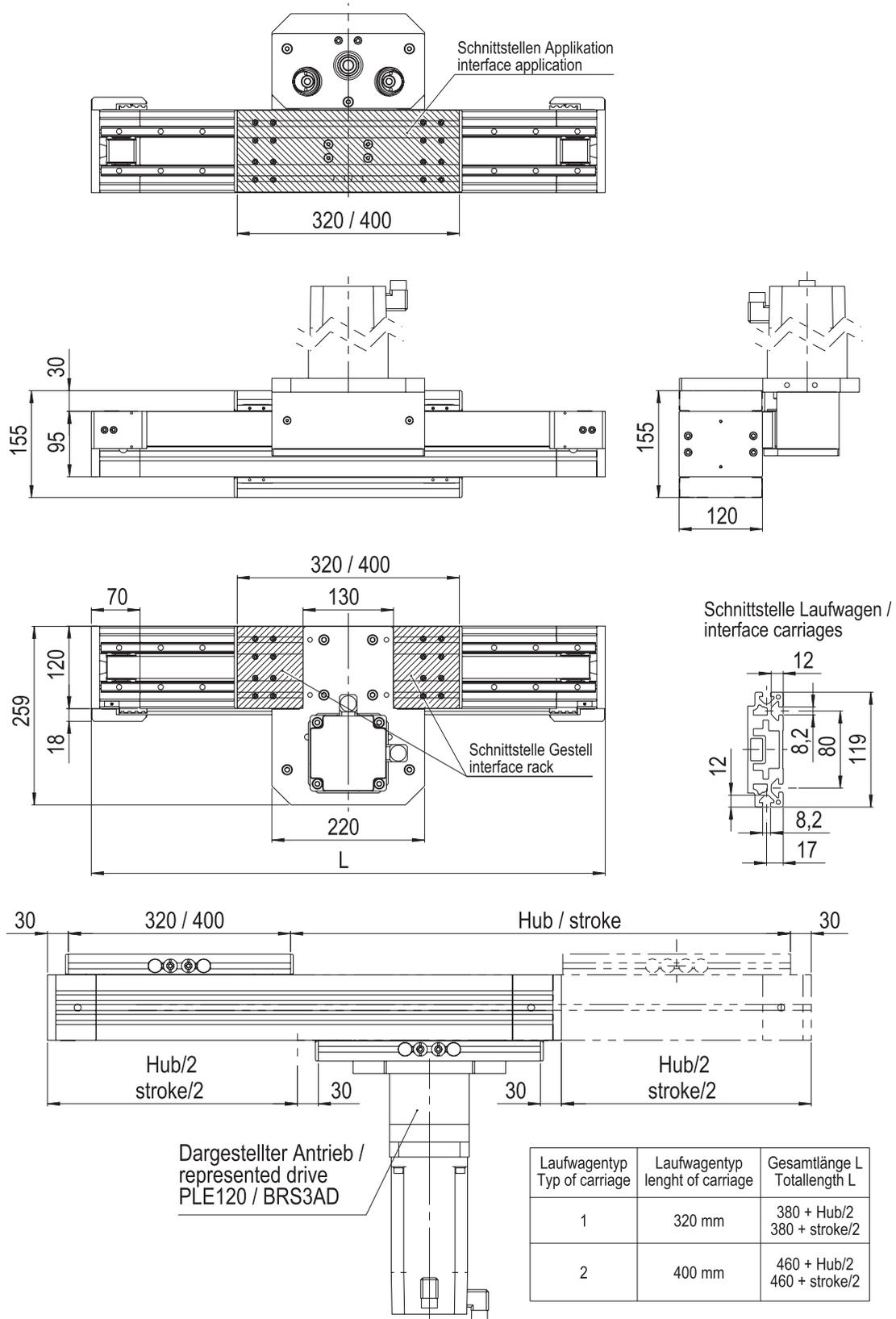
(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Teleskopachsen Lexium CAS 2 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Die Beschreibung bezieht sich auf die Teleskopachse Lexium CAS 2; manche Komponenten sind nur bei Auswahl bestimmter Konfigurationsoptionen enthalten.

(3) Auf die Teleskopachse Lexium CAS 2 wirkende Kräfte und Momente:



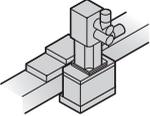
CAS24B



Bestelldaten (1)												
Zum Bestellen einer Teleskopachse Lexium CAS 2 ergänzen Sie die „●“ (2):												
Beispiel: CAS 2 4 B R M 2000 A 1 N R (2) /... Rest der Bestellnummer auf Seite 53												
		CAS 2	4	B	●	M	●●●●	●	●	N	R	/(2)
Baugröße (Profilquerschnitt)	120 (Querschnitt 120 x 95 mm)		4									/
Antriebsselement	2 Zahnriemen: 1 für den Laufwagen und 1 für den Achskörper			B								/
Führungsart	Laufrollenführung				R							/
	Kugelumlaufführung				B							/
Vorschub pro Umdrehung	Achskörper: 150 mm/Umdrehung Laufwagen: 300 mm/Umdrehung					M						/
Hub	max. 2.400 mm						●●●●					/
Endschalter	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet (3)								A			/
	2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt, nicht verdrahtet (4)								B			/
	Ohne Sensoren								N			/
Laufwagentyp (5)	Typ 1									1		/
	Typ 2									2		/
Optionen	Keine Optionen										N	/
Achsantrieb-Schnittstelle (6)	Mit Antriebsselement, Anbau rechts											R /

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Teleskopachsen Lexium CAS 2 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
 (2) Zweiter Teil der Bestellnummer siehe Seite 53.
 (3) Lieferung erfolgt mit 0,2 m langem Kabel mit M8-Steckverbinder.
 (4) Lieferung erfolgt mit 5 m langem Kabel mit einem offenen Leitungsende
 (5) Weitere Informationen zu Technischen Daten und Abmessungen finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.
 (6) Montage des Antriebs auf der rechten Seite:

CAS 24B●M●●●●●NR/...(2)



Bestelldaten (Forts.) (1)

Zum Bestellen einer Teleskopachse Lexium CAS 2 ergänzen Sie die „●“ (2):

Beispiel: CAS 2 4 B R M 2000 A 1 N R (2) / 2 3 G 0 H 7 0
+ PLE80 3:1 + BMH 0702P01A2A

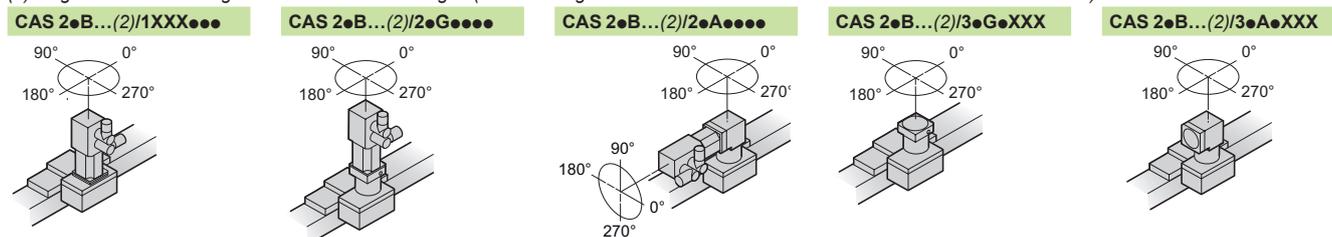
CAS 2 4 B ● M ●●●●●● NR (2) / ● ● ● ● ● + ...

Antriebskonfiguration (3)	Nur Motor	/	1						
	Motor + Getriebe	/	2						
	Nur Getriebe	/	3						
Getriebe-Schnittstelle	Getriebe PLE 40	/		0G					
	Getriebe PLE 60	/		1G					
	Getriebe PLE 80	/		3G					
	Getriebe PLE 120	/		5G					
	Getriebe WPLE 40	/		0A					
	Getriebe WPLE 60	/		1A					
	Getriebe WPLE 80	/		3A					
	Getriebe WPLE 120	/		5A					
	Fremdgetriebe ohne Anbau durch Schneider Electric (Getriebebezeichnungen erforderlich)	/		YY					
	Fremdgetriebe mit Anbau durch Schneider Electric (Getriebe und Zeichnungen erforderlich)	/		ZZ					
	Ohne Getriebe	/		XX					
Anbaurichtung Getriebe (3)	0°	/				3			
	90°	/				0			
	180°	/				9			
	270°	/				6			
	Ohne Getriebe	/				X			
Motor-Schnittstelle	Servomotoren BSH 055●	/					H5		
	Servomotoren BSH 0701, 0702/BMH 0701, 0702	/					H7		
	Servomotoren BSH 0703/BMH 0703	/					H8		
	Servomotoren BSH 1001...1003/BMH 1001...1003	/					H1		
	Servomotoren BSH 1004	/					H4		
	Servomotoren BSH 1401...1404/BMH 1401...1403	/					H2		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●571, 572	/					I6		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●573	/					I7		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●851, 852	/					I9		
	Integrierte Antriebe mit 3-phasigem Schrittmotor Lexium ILS●●853	/					I8		
	Integrierte Antriebe mit Servomotor Lexium ILA●●57	/					A6		
	Integrierte Antriebe mit bürstenlosem Gleichstrommotor und geradzahntem Getriebe Lexium ILE●●66	/					E7		
	Schrittmotoren BRS 368	/					V8		
	Schrittmotoren BRS 397, 39A	/					V9		
	Schrittmotoren BRS 39B	/					V0		
	Schrittmotoren BRS 3AC, 3AD	/					V1		
	Fremdmotoren ohne Anbau durch Schneider Electric (Motorzeichnungen erforderlich)	/					YY		
	Fremdmotoren mit Anbau durch Schneider Electric (Motor und Zeichnungen erforderlich)	/					ZZ		
	Ohne Motor	/					XX		
Anbaurichtung Motor (3)	0°	/						3	
	90°	/						0	
	180°	/						9	
	270°	/						6	
	Ohne Motor	/						X	
Getriebe mit Übersetzung + Motorbezeichnung	Geben Sie am Ende der Bestellnummer das Getriebe, das Übersetzungsverhältnis und die vollständige Motorbezeichnung an. Beispiel: PLE80 3:1 + BMH 0702P01A2A								+ ...

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Teleskopachsen Lexium CAS 2 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

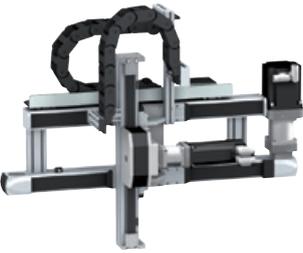
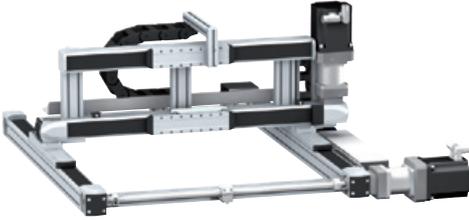
(2) Erster Teil der Bestellnummer siehe Seite 52.

(3) Mögliche Antriebskonfigurationen und Ausrichtungen (Blickrichtung vom Motor/Getriebe zur Achse bzw. vom Motor zum Getriebe):



Achsentyp		Doppelportalachsen	
Bewegung	Anz. der Bewegungsrichtungen	1	
		vorwiegend Horizontal: Kombination aus zwei parallelen X-Achsen	
Mehrachssystem		Auf zwei parallelen Laufwagen	
Antriebselement		Achsen PAS 4●B + Stützachse PAS 4●H (Antrieb der Stützachse ohne Synchronwelle)	Achsen PAS 4●B + PAS 4●B (Antrieb der Stützachse mit Synchronwelle)
Führungsart		Zahnriemen an einer Achse	Zahnriemen an beiden Achsen
		Kugelumlauf- oder Laufrollenführung	Kugelumlauf- oder Laufrollenführung
Merkmale		<input type="checkbox"/> Große Hübe <input type="checkbox"/> Hohe Dynamik <input type="checkbox"/> Hohe Genauigkeit (Positionierung, Führung)	<input type="checkbox"/> Hohe Genauigkeit (Positionierung, Führung) <input type="checkbox"/> Hohe Vorschubkräfte <input type="checkbox"/> Erhöhte Antriebssteifigkeit
Maximale Nutzlast		250 kg	300 kg
Max. Hub	X-Achse	5500 mm	
	Y-Achse	-	
	Z-Achse	-	
Optionen		<input type="checkbox"/> Auswahl der Führungsart: Kugelumlaufführung (für Anwendungen mit hohen Kräften und Momenten) oder Laufrollenführung (einfache, kosteneffektive Lösung) <input type="checkbox"/> Metallabdeckband <input type="checkbox"/> Erhöhte korrosionsbeständige Ausführung <input type="checkbox"/> Antistatischer Zahnriemen <input type="checkbox"/> Große Auswahl an Endschaltern <input type="checkbox"/> Abstand zwischen den Achsen wählbar <input type="checkbox"/> Laufwagen in verschiedenen Längen zur Nutzlastanpassung <input type="checkbox"/> Mehrere Laufwagen möglich	
Bestell-Nr.		MAX H	MAX S
Seite		67	

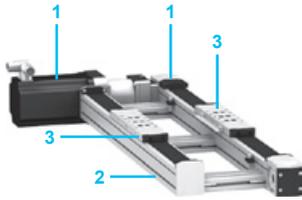


Linearpositionierer		Portalroboter
2		3
Horizontal und vertikal: Kombination aus einer X- und einer Z-Achse	Horizontal: Kombination aus einer X- und einer Y-Achse	Horizontal und vertikal: Kombination aus einer X- und einer Y-Achse und einer senkrecht stehenden Z-Achse
Am Achsprofil oder an den Endplatten der Z-Achse	Auf dem Laufwagen der Y-Achse	Am Achsprofil oder an den Endplatten der Z-Achse
<input type="checkbox"/> Achsen MAX H + CAS 4 <input type="checkbox"/> Achsen MAX H + CAS 3	<input type="checkbox"/> Achsen MAX S + MAX H <input type="checkbox"/> Achsen MAX S + PAS 4●B	<input type="checkbox"/> Achsen MAX S + MAX H + CAS 4 <input type="checkbox"/> Achsen MAX S + MAX H + CAS 3
Zahnriemen an jeder Achse		
Kugelumlauf- oder Laufrollenführung		
		
<input type="checkbox"/> Dynamische Lastpositionierung	<input type="checkbox"/> Große Hübe in beiden Bewegungsrichtungen	<input type="checkbox"/> Große Hübe in alle Bewegungsrichtungen
50 kg	130 kg	50 kg
5500 mm	5500 mm	5500 mm
–	1500 mm	1500 mm
1200 mm	–	1200 mm
<input type="checkbox"/> Auswahl der Führungsart: Kugelumlaufführung (für Anwendungen mit hohen Kräften und Momenten) oder Laufrollenführung (einfache, kosteneffektive Lösung) <input type="checkbox"/> Große Auswahl an Endschaltern <input type="checkbox"/> Metallabdeckband <input type="checkbox"/> Erhöhte korrosionsbeständige Ausführung <input type="checkbox"/> Antistatischer Zahnriemen		
MAX P	MAX R●2	MAX R●3
77	94	95

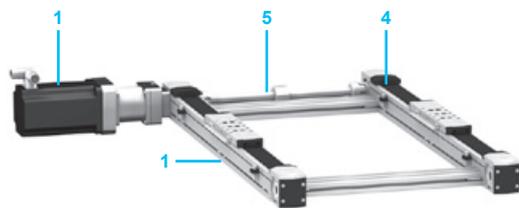


Weitere technische Informationen finden Sie auf www.schneider-electric.de

Lexium Linear Motion Doppelportalachsen Lexium MAX H und Lexium MAX S



Portal-Doppelachse Lexium MAX H, Motor und Getriebe montiert



Portal-Doppelachse Lexium MAX S, Motor und Getriebe montiert

Allgemeines (1)

Doppelportalachsen Lexium MAX H und Lexium MAX S sind linear bewegliche Achsen. Sie bestehen aus zwei Portalachsen PAS B, die parallel montiert sind mit:

- 1 Achse, die von Antriebselement 1 angetrieben wird
- 1 Stützachse 2 (Lexium MAX H) oder 4 (Lexium MAX S). Der Antrieb der Stützachse hängt von der Ausführung ab:
 - Achsen Lexium MAX H: die Stützachse 2 wird durch die auf den beiden parallelen Laufwagen 3 befestigte Last angetrieben
 - Achsen Lexium MAX S: die Stützachse 4 wird durch eine Welle 5 angetrieben. Jeder der Laufwagen wird von einem Zahnriemen wahlweise mit Laufrollen- oder Kugelumlaufantrieb angetrieben.

Mit ihrer Kugelumlaufantrieb sind die Achsen MAX ●2BB, MAX ●3BB und MAX ●4BB besonders gut für Anwendungen mit hohen Kräften und Momenten geeignet.

Für alle sonstigen Anwendungen sind laufrollengeführte Achsen des Typs MAX ●1BR, MAX●2BR und MAX ●3BR eine einfache und kostengünstige Lösung.

Doppelportalachsen Lexium MAX H und Lexium MAX S sind die richtige Lösung in Anwendungen, die das Positionieren von Schwerlasten mit großen Hublängen und eine hohe Dynamik erfordern.

Je nach Ausführung können mit Doppelportalachsen des Typs Lexium MAX H Lasten bis 250 kg verfahren werden und mit den Achsen des Typs Lexium MAX S bis 300kg.

Für Doppelportalachsen Lexium MAX H und Lexium MAX S bestehen diverse Konfigurationsvarianten; hierzu gehören u. a. verschiedene Achsenlängen, mehrere Ausführungen von Endschalern, Metallabdeckband, Laufwagen in unterschiedlichen Längen zur Nutzlastanpassung, Erweiterbarkeit auf bis zu 3 Laufwagen, antistatischer Zahnriemen, erhöhte korrosionsbeständige Ausführung usw. (siehe Seite 67).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für die Doppelportalachsen Lexium MAX H und Lexium MAX S erhältlich (2) (siehe Seite 6 und 68).

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.

Applikationen

Anwendungen mit folgenden Anforderungen:

- Positionieren von Schwerlasten in großflächigen Bereichen: Hebe- und Fördertechnik usw.
- Positionierung über große Distanzen: Hebe- und Fördertechnik, Pick & Place usw.

Besondere Produktmerkmale

- Profile mit T-Nuten auf 3 Seiten zur problemlosen Übernahme in bestehende Aufbauten
- Laufwagen mit Gewindebohrungen zum einfacheren Befestigen der Last
- Hohe Wartungsfreundlichkeit durch frei zugängliche Schmiernippel auf beiden Seiten der Laufwagen
- Motoranbau über flexibles und kompaktes Kupplungssystem
- Hub in verschiedenen Längen millimetergenau lieferbar
- Sensoren in T-Nut verstellbar
- Traglast von Doppel-Portalachsen:
 - Lexium MAX H: max. 250 kg
 - Lexium MAX S: max. 300 kg

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Achsen Lexium MAX ● finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de. In allen Dokumenten beziehen sich die angegebenen Last-, Kraft- und Drehmomentdaten auf Laufwagen mit Befestigung auf einer starren mechanischen Konstruktion und einer mittig befestigten Last.

(2) Bei der Auswahl des Antriebs muss stets das maximal zulässige Antriebsmoment der berücksichtigt werden.

Technische Daten										
Doppelportalachsen		MAX H1BR			MAX H2BR			MAX H2BB		
Antriebsselement		Zahnriemen			Zahnriemen			Zahnriemen		
Führungsart		Laufrollenführung			Laufrollenführung			Kugelumlaufführung		
Typische Nutzlast	kg	12			20			65		
Laufwagentyp		Typ2	Typ4		Typ1	Typ2	Typ4	Typ1	Typ2	Typ4
Maximale Vorschubkraft F_{xmax}	N	300			800			800		
Maximale Geschwindigkeit (1)	m/s	8			8			5		
Maximale Beschleunigung (1)	m/s ²	20			20			20		
Maximales Antriebsmoment M_{max}	Nm	4			20			20		
Maximale Kraft F_{dynmax}	N	990			990			4215		
Maximale Kraft $F_{zdynmax}$ (3)	N	645			645			4215		
Maximales Moment M_{dynmax}	Nm	22	56		36	62	112	148	388	724
Maximales Moment $M_{zdynmax}$	Nm	17	43		28	48	87	74	194	362
Maximales Moment $M_{xdynmax}$ (4) bezogen auf Innen-Abstand (di) Doppelachse	Nm	35 (bei di = 120 mm)			45 (bei di = 140 mm)			280 (bei di = 140 mm)		
Maximaler Hub (2)	mm	3000	2920		5660	5600	5480	5660	5600	5480
Wiederholgenauigkeit (1)	mm	± 0,1			± 0,1			± 0,1		
Querschnitt Achskörper (B x H)	mm	40 x 40			60 x 60			60 x 60		
Lebensdauer (5)	km	30000			30000			30000		

Doppelportalachsen		MAX H3BR			MAX H3BB			MAX H4BB		
Antriebsselement		Zahnriemen			Zahnriemen			Zahnriemen		
Führungsart		Laufrollenführung			Kugelumlaufführung			Kugelumlaufführung		
Typische Nutzlast	kg	40			150			250		
Laufwagentyp		Typ1	Typ2	Typ4	Typ1	Typ2	Typ4	Typ1	Typ2	Typ4
Maximale Vorschubkraft F_{xmax}	N	1100			1100			2600		
Maximale Geschwindigkeit (1)	m/s	8			5			5		
Maximale Beschleunigung (1)	m/s ²	20			20			20		
Maximales Antriebsmoment M_{max}	Nm	36			36			110		
Maximale Kraft F_{dynmax}	N	2640			6615			9405		
Maximale Kraft $F_{zdynmax}$ (3)	N	1560			6615			9405		
Maximales Moment M_{dynmax}	Nm	102	174	320	324	758	1374	512	1310	2418
Maximales Moment $M_{zdynmax}$	Nm	86	148	271	162	379	687	256	655	1209
Maximales Moment $M_{xdynmax}$ (4) bezogen auf Innen-Abstand (di) Doppelachse	Nm	125 (bei di = 160 mm)			530 (bei di = 160 mm)			910 (bei di = 180 mm)		
Maximaler Hub (2)	mm	5600	5530	5390	5600	5530	5390	5510	5420	5240
Wiederholgenauigkeit (1)	mm	± 0,1			± 0,1			± 0,1		
Querschnitt Achskörper (B x H)	mm	80 x 80			80 x 80			110 x 110		
Lebensdauer (5)	km	30000			30000			30000		

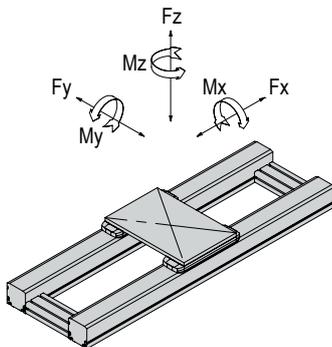
(1) Abhängig von Last und Hub

(2) Größerer Hub bei Kugelumlaufführung auf Anfrage

(3) Diese Werte gelten nur bei einer zentrischen Nutzlastanordnung.

(4) Diese Werte gelten nur bei verwindungssteif verbundenen Laufwagen mittels Adapterplatte mit einer zentrischen Nutzlastanordnung und bei Innen-Achsabstand (di). Die Platte ist nicht im Lieferumfang enthalten.

(5) Kräfte und Momente beziehen sich auf die Lebensdauer.



Technische Daten										
Doppelportalachsen	MAX S1BR			MAX S2BR			MAX S2BB			
Antriebselement	Zahnriemen			Zahnriemen			Zahnriemen			
Führungsart	Laufrollenführung			Laufrollenführung			Kugelumlaufführung			
Typische Nutzlast	kg	15			25			75		
Laufwagentyp		Typ2	Typ4		Typ1	Typ2	Typ4	Typ1	Typ2	Typ4
Maximale Vorschubkraft F_{xmax}	N	450			1200			1200		
Maximale Geschwindigkeit (1)	m/s	8			8			5		
Maximale Beschleunigung (1)	m/s ²	20			20			20		
Maximales Antriebsmoment M_{max}	Nm	6			30			30		
Maximale Kraft F_{dynmax}	N	990			990			4215		
Maximale Kraft $F_{zdynmax}$ (3)	N	645			645			4215		
Maximales Moment M_{dynmax}	Nm	22	56		36	62	112	148	388	724
Maximales Moment $M_{zdynmax}$	Nm	25	25		42	72	130	110	290	543
Maximales Moment $M_{xdynmax}$ (4) bezogen auf Innen-Abstand (di) Doppelachse	Nm	35 (bei di = 120 mm)			45 (bei di = 140 mm)			280 (bei di = 140 mm)		
Maximaler Hub (2)	mm	3000	2920		5660	5600	5480	5660	5600	5480
Wiederholgenauigkeit (1)	mm	± 0,1			± 0,1			± 0,1		
Querschnitt Achskörper (B x H)	mm	40 x 40			60 x 60			60 x 60		
Lebensdauer (5)	km	30000			30000			30000		

Doppelportalachsen	MAX S3BR			MAX S3BB			MAX S4BB			
Antriebselement	Zahnriemen			Zahnriemen			Zahnriemen			
Führungsart	Laufrollenführung			Kugelumlaufführung			Kugelumlaufführung			
Typische Nutzlast	kg	50			180			300		
Laufwagentyp		Typ1	Typ2	Typ4	Typ1	Typ2	Typ4	Typ1	Typ2	Typ4
Maximale Vorschubkraft F_{xmax}	N	1650			1650			3900		
Maximale Geschwindigkeit (1)	m/s	8			5			5		
Maximale Beschleunigung (1)	m/s ²	20			20			20		
Maximales Antriebsmoment M_{max}	Nm	54			54			165		
Maximale Kraft F_{dynmax}	N	2640			6615			9405		
Maximale Kraft $F_{zdynmax}$ (3)	N	1560			6615			9405		
Maximales Moment M_{dynmax}	Nm	102	174	320	324	758	1374	512	1310	2418
Maximales Moment $M_{zdynmax}$	Nm	129	220	405	243	568	1030	384	982	1813
Maximales Moment $M_{xdynmax}$ (4) bezogen auf Innen-Abstand (di) Doppelachse	Nm	125 (bei di = 160 mm)			530 (bei di = 160 mm)			910 (bei di = 180 mm)		
Maximaler Hub (2)	mm	5600	5530	5390	5600	5530	5390	5510	5420	5240
Wiederholgenauigkeit (1)	mm	± 0,1			± 0,1			± 0,1		
Querschnitt Achskörper (B x H)	mm	80 x 80			80 x 80			110 x 110		
Lebensdauer (5)	km	30000			30000			30000		

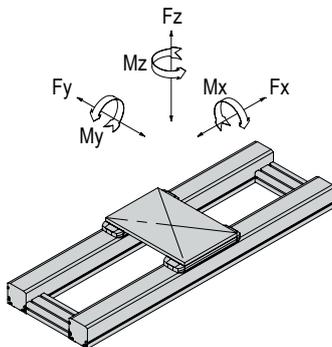
(1) Abhängig von Last, Hub und Länge der Synchronwelle

(2) Größerer Hub bei Kugelumlaufführung auf Anfrage

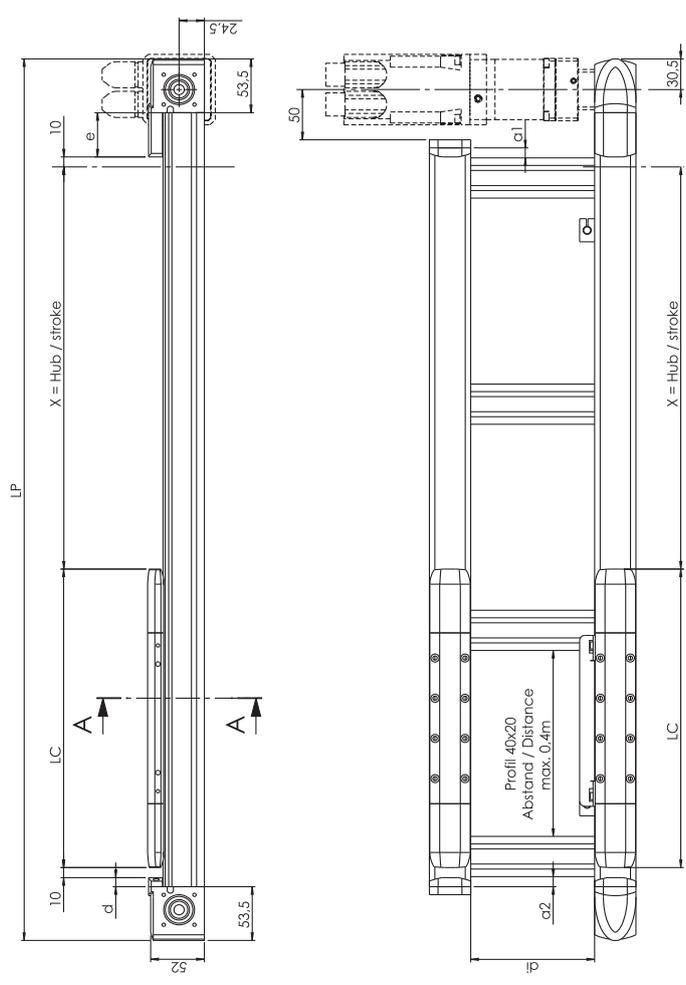
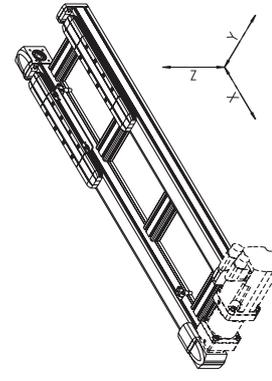
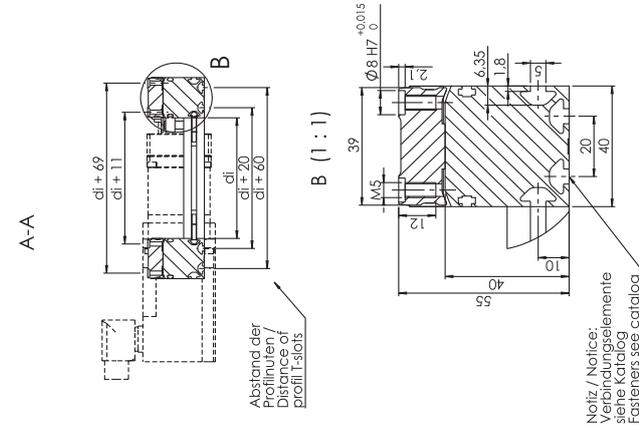
(3) Diese Werte gelten nur bei einer zentrischen Nutzlastanordnung.

(4) Diese Werte gelten nur bei verwindungssteif verbundenen Laufwagen mittels Adapterplatte mit einer zentrischen Nutzlastanordnung und bei Innen-Achsabstand (di). Die Platte ist nicht im Lieferumfang enthalten.

(5) Kräfte und Momente beziehen sich auf die Lebensdauer.

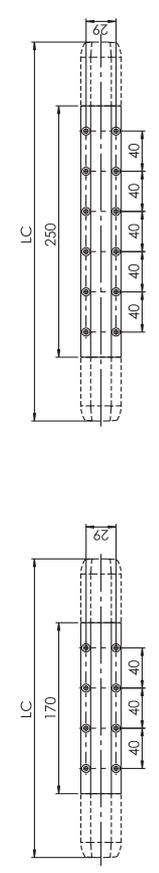


MAXH1BR



dl	300
max.	100
min.	

	LC	e	d	a1	a2	LP
Laufwagen Typ2 / carriage type 2 ohne Abdeckband / without coverband	200	35	0	40	40	362+X
Laufwagen Typ2 / carriage type 2 mit Abdeckband / with coverband	297	44	9	0	0	477+X
Laufwagen Typ4 / carriage type 4 ohne Abdeckband / without coverband	280	35	0	40	0	442+X
Laufwagen Typ4 / carriage type 4 mit Abdeckband / with coverband	377	44	9	0	0	557+X



Artikelnr. / Article number: **MAXH1BR**

Zeichnungs-Nr. / Drawing number: **MB536.010**

Maßstab / Dimension drawing: **1:3**

Bezeichnung / Name: **MAXH1BR**

Hersteller / Manufacturer: **Schneider Electric**

Standort / Location: **10310 DITL**

Version / Version: **1.0**

Revisions-Nr. / Revision number: **1.0**

Revisions-Datum / Revision date: **10.01.2011**

Revisions-Begründung / Reason for revision: **Neu**

Revisions-Gezeichnet / Drawn by: **...**

Revisions-Geprüft / Checked by: **...**

Revisions-Freigegeben / Released by: **...**

Revisions-Freigegeben am / Released on: **...**

Revisions-Gezeichnet / Drawn by: **...**

Revisions-Geprüft / Checked by: **...**

Revisions-Freigegeben / Released by: **...**

Revisions-Freigegeben am / Released on: **...**

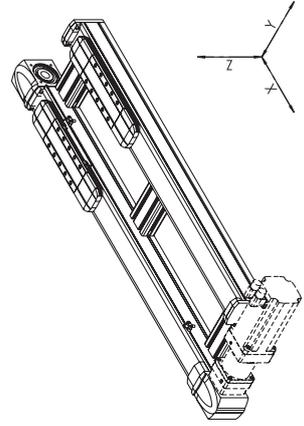
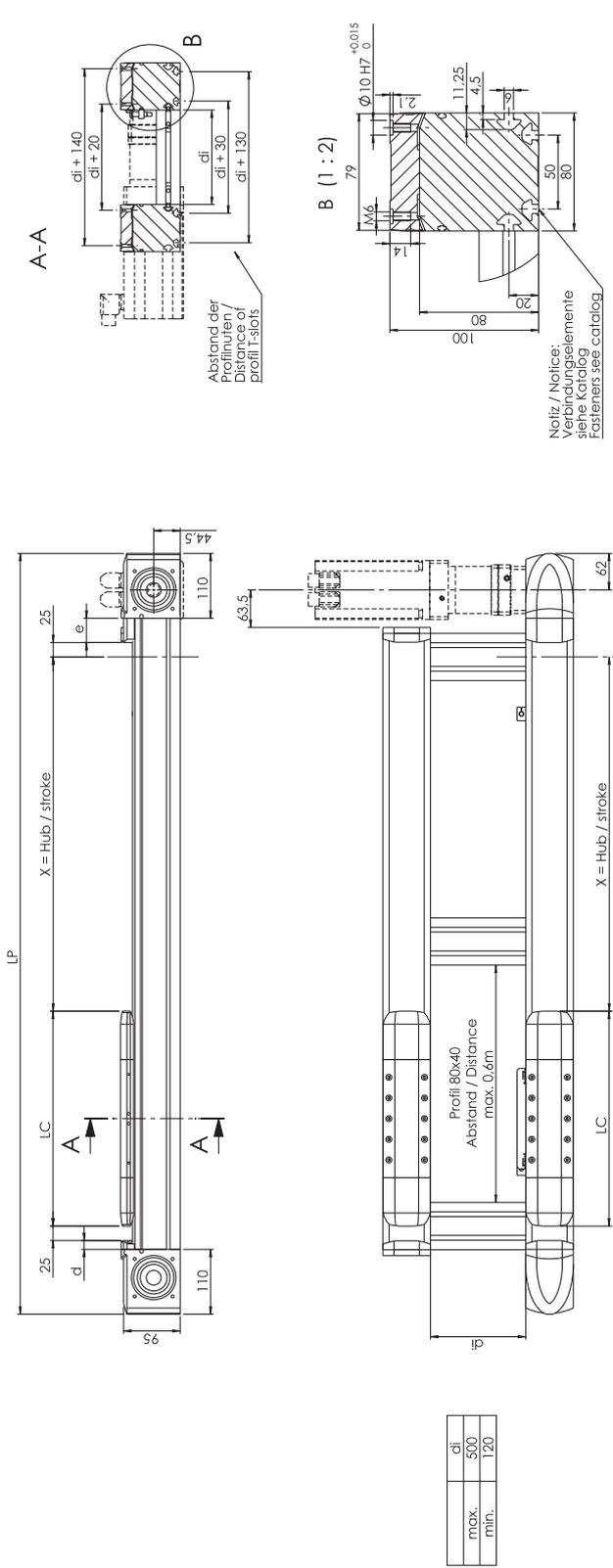
Revisions-Gezeichnet / Drawn by: **...**

Revisions-Geprüft / Checked by: **...**

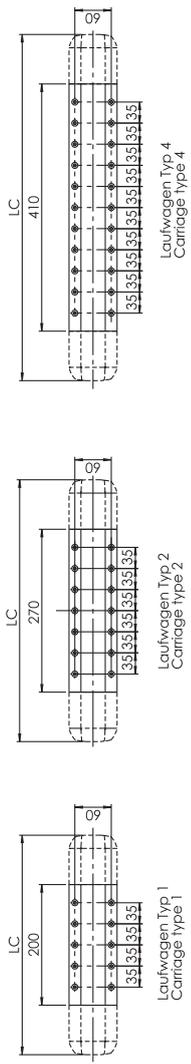
Revisions-Freigegeben / Released by: **...**

Revisions-Freigegeben am / Released on: **...**

MAXH3B

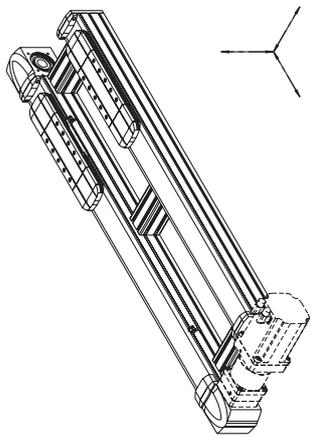
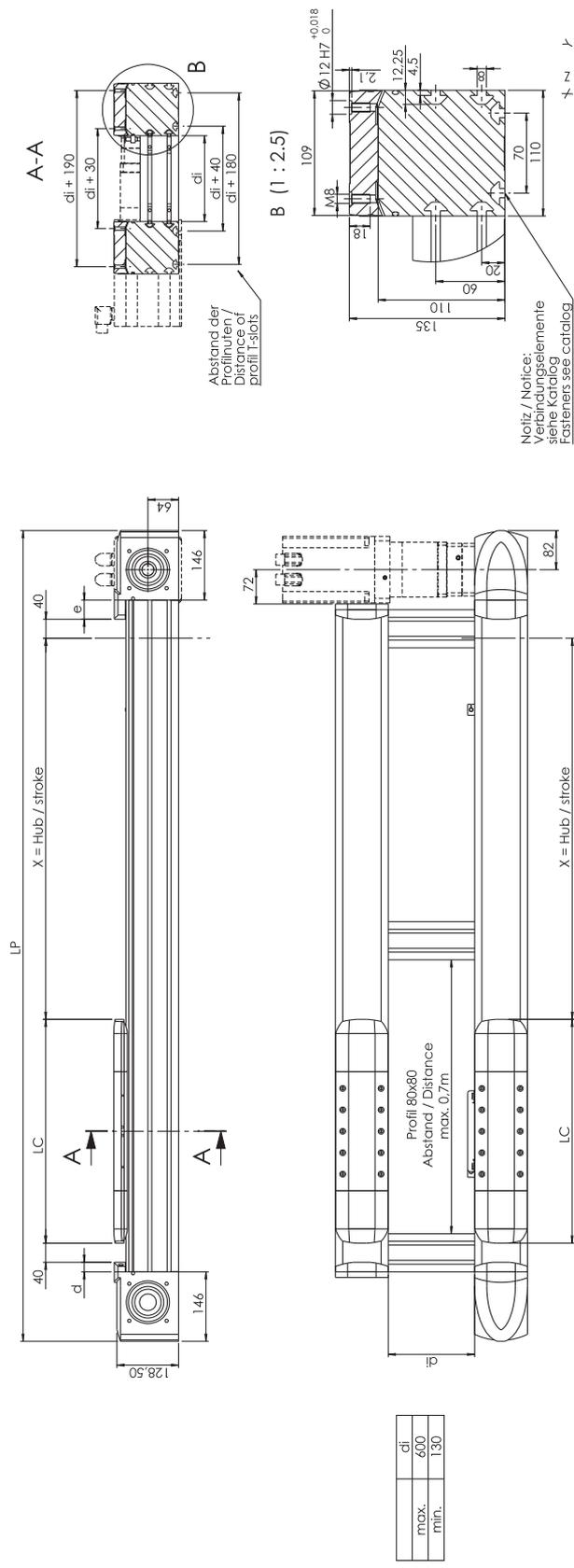


	LC	e	d	LP
Laufwagen Typ 1 / carriage type 1 ohne Abdeckband / without coverband	244	25	0	539+X
Laufwagen Typ 1 / carriage type 1 mit Abdeckband / with coverband	364	41	15	690+X
Laufwagen Typ 2 / carriage type 2 ohne Abdeckband / without coverband	314	25	0	609+X
Laufwagen Typ 2 / carriage type 2 mit Abdeckband / with coverband	434	41	15	760+X
Laufwagen Typ 4 / carriage type 4 ohne Abdeckband / without coverband	454	25	0	749+X
Laufwagen Typ 4 / carriage type 4 mit Abdeckband / with coverband	574	41	15	900+X

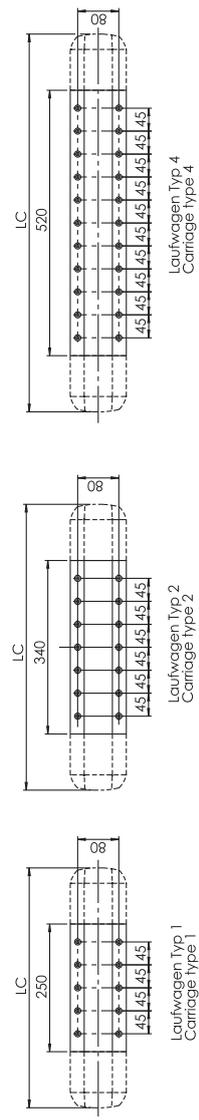


Am... Schneider Electric
 Lexium Linear Motion
 Dimension drawing
 MAXH3B
 1:5
 MB536.030

MAXH4BB



	LC	e	d	LP
Laufwagen Typ1 / carriage type 1 ohne Abdeckband / without coverband	310	20	0	702+X
Laufwagen Typ1 / carriage type 1 mit Abdeckband / with coverband	470	40	20	902+X
Laufwagen Typ2 / carriage type 2 ohne Abdeckband / without coverband	400	20	0	792+X
Laufwagen Typ2 / carriage type 2 mit Abdeckband / with coverband	560	40	20	992+X
Laufwagen Typ4 / carriage type 4 ohne Abdeckband / without coverband	580	20	0	972+X
Laufwagen Typ4 / carriage type 4 mit Abdeckband / with coverband	740	40	20	1172+X



Notiz / Notice:
Verbindungs-
elemente
siehe Katalog
Partners see catalog

Abmessungen / Dimensions
Dimensions / Dimensions

Abdeckband / Coverband
Coverband / Coverband

Laufwagen / Carriage
Carriage / Carriage

Profil / Profile
Profile / Profile

Abstand / Distance
Distance / Distance

Stoß / Shock
Shock / Shock

Druck / Pressure
Pressure / Pressure

Temperatur / Temperature
Temperature / Temperature

Umweltbedingungen / Environmental conditions
Environmental conditions / Environmental conditions

Material / Material
Material / Material

Maßblatt / Dimension drawing
Dimension drawing / Dimension drawing

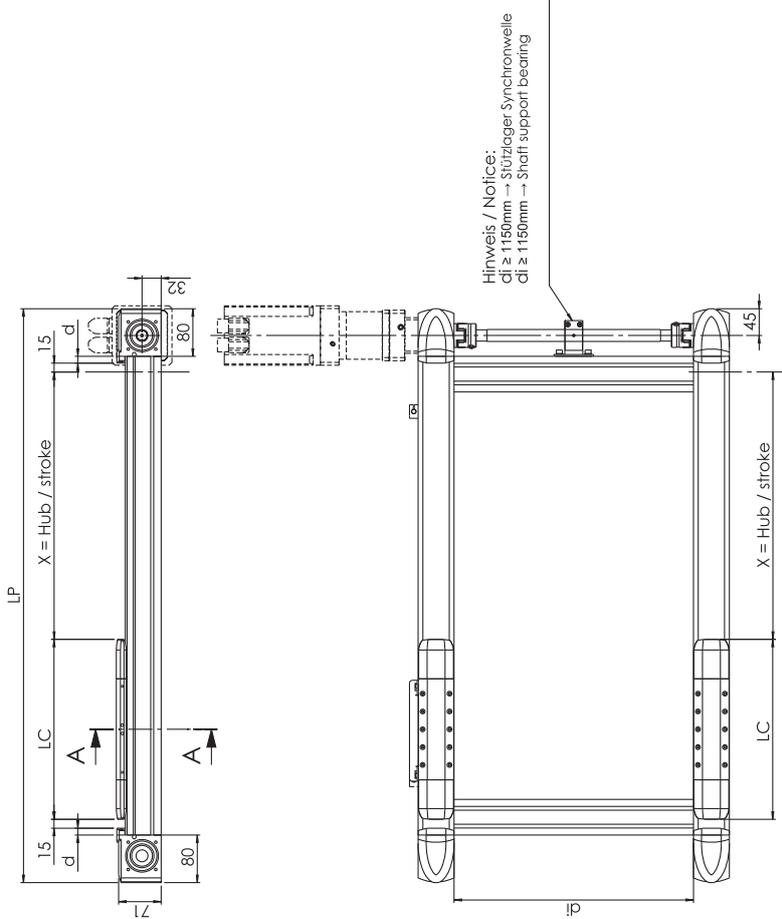
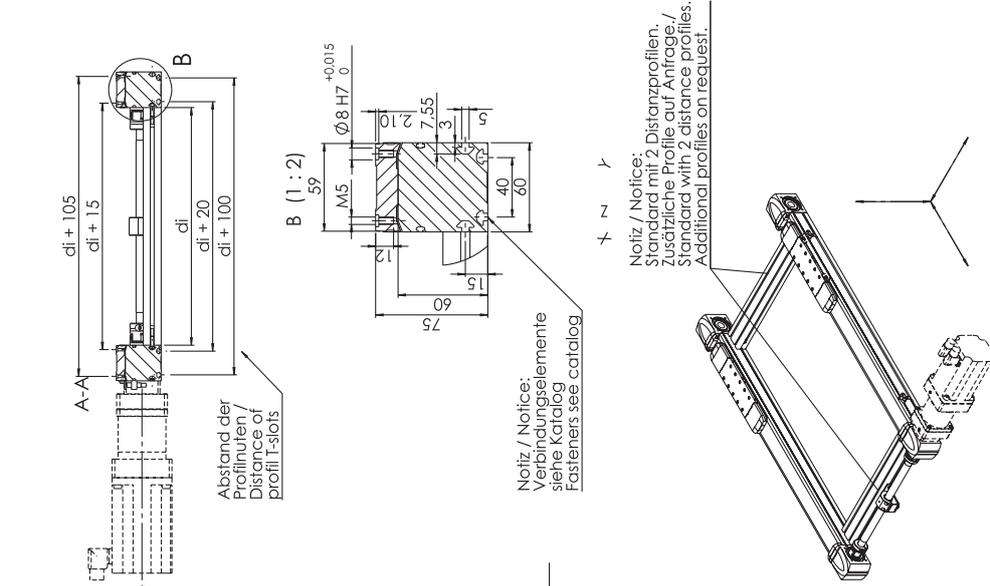
MAXH4BB

MB536.040

Schneider Electric

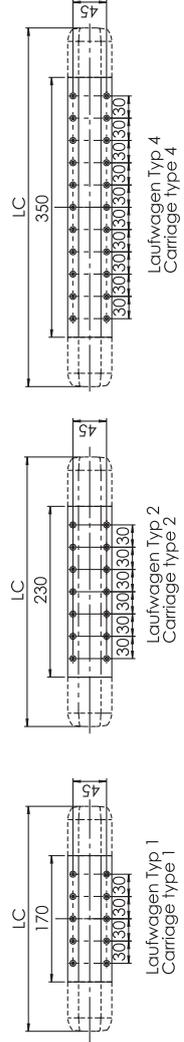
1:6

MAXS2B

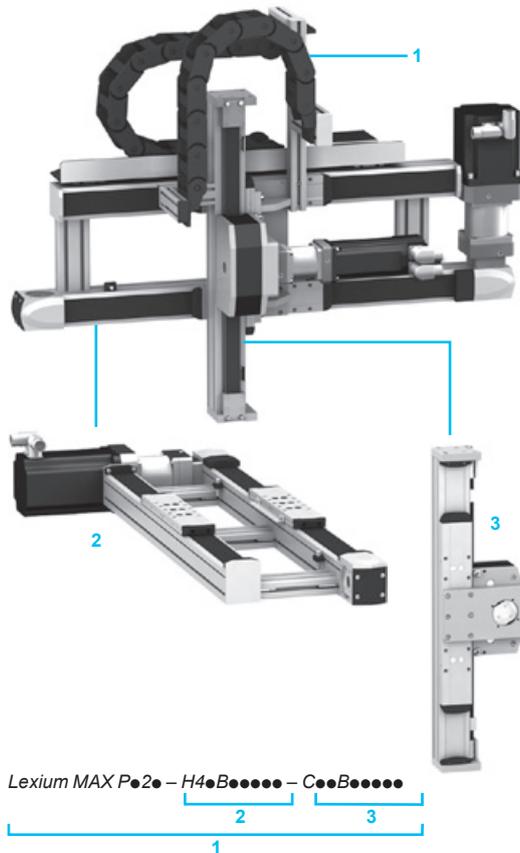


di	1800
max.	
min.	110

Laufwagen Typ / carriage type	LC	d	LP
Laufwagen Typ 1 / carriage type 1 ohne Abdeckband / without coverband	206	0	396+X
Laufwagen Typ 1 / carriage type 1 mit Abdeckband / with coverband	303	11.5	516+X
Laufwagen Typ 2 / carriage type 2 ohne Abdeckband / without coverband	266	0	456+X
Laufwagen Typ 2 / carriage type 2 mit Abdeckband / with coverband	363	11.5	576+X
Laufwagen Typ 4 / carriage type 4 ohne Abdeckband / without coverband	386	0	576+X
Laufwagen Typ 4 / carriage type 4 mit Abdeckband / with coverband	483	11.5	696+X

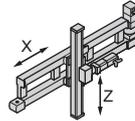


Anbau- & Montageanleitung
 Assembly and installation manual
 Dupliziert für: / Duplicated for: Huber
 Reparaturschritte / Repair steps
 Maßblatt / Dimension drawing
 MAXS2Bx
 Schneider Electric
 14.03.2011
 1:5
 MBS36-100



Allgemeines (1)

Linearpositionierer Lexium MAX P **1** sind Mehrachssysteme für lineare Bewegungsabläufe in X- und Z-Richtung:



Sie bestehen aus zwei Achsen:

- Einer Doppelportalachse Lexium MAX H für die Bewegung in X-Richtung **2**
- Einer Auslegerachse Lexium CAS 4 bzw. Lexium CAS 3 für die Bewegung in Z-Richtung **3**

Jeder der Laufwagen wird von einem Zahnriemen wahlweise mit Laufrollen- oder Kugelumlaufführung angetrieben.

Linearpositionierer Lexium MAX P werden ober- oder unterhalb des Arbeitsraums eingesetzt und sind eine außerordentlich zuverlässige Lösung für das dynamische Positionieren von Lasten. Je nach Ausführung können Nutzlasten bis 50 kg bis zu 5.500 mm in X-Richtung und 1.200 mm in Z-Richtung transportiert werden.

Diese Linearpositionierer bieten für jede Achse verschiedene Konfigurationsvarianten hierzu gehören u. a. verschiedene Achslängen, Baugröße, Profiltyp, Führungstyp usw. (siehe nächste Seite).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für die Linearpositionierer Lexium MAX P erhältlich.

Aufgrund der vielfältigen Auswahl- und Kombinationsmöglichkeiten für Ihre individuelle Anwendung bitten wir um Ihre Anfrage.

Anwendungen

Anwendungen mit dynamischer Lastpositionierung

- Materialflusstechnik
- Pick & Place

Besondere Produktmerkmale

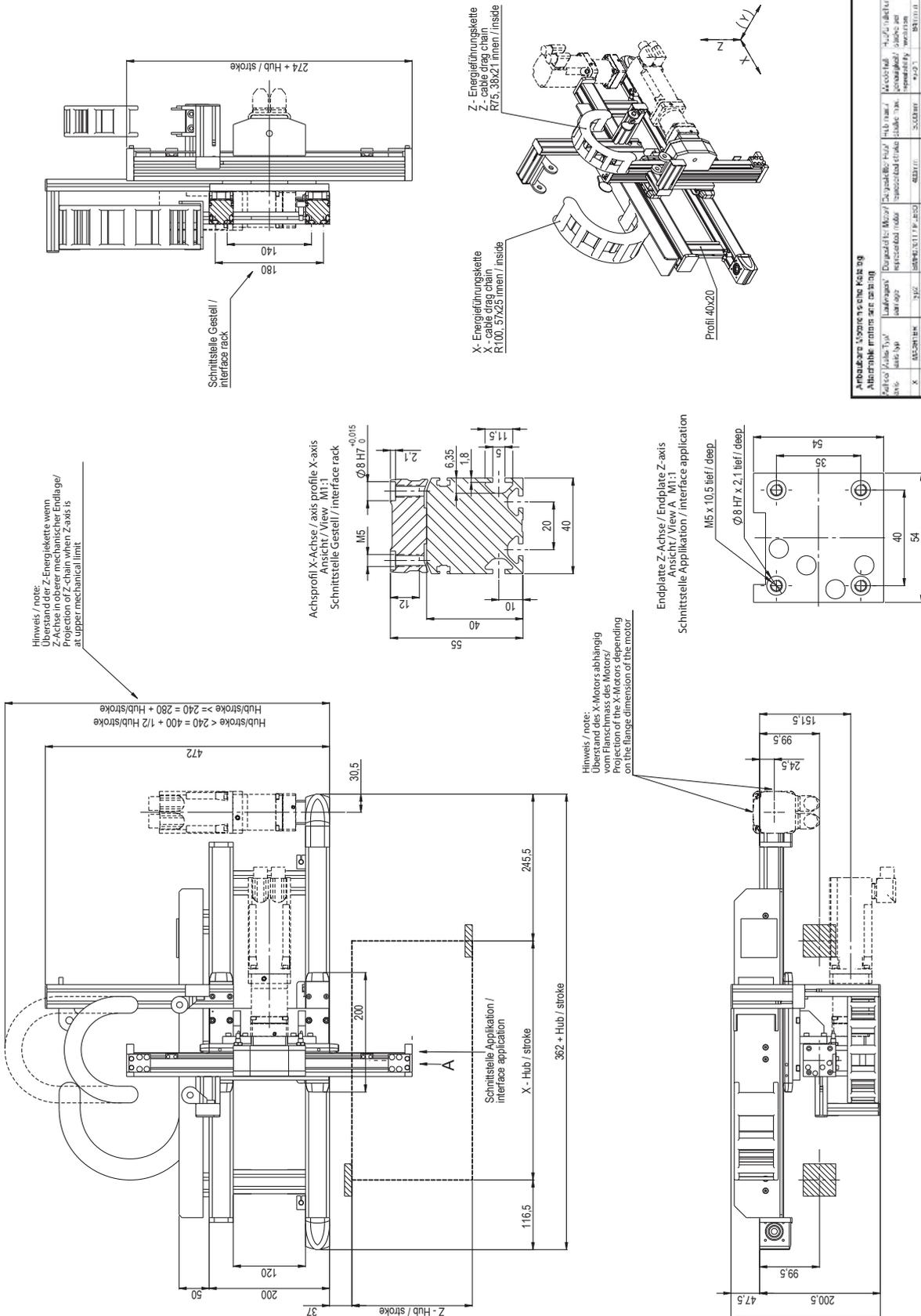
- Der modulare Aufbau ermöglicht zahlreiche Anpassungen
- Max. Nutzlast der Positionierer Lexium MAX P: 50 kg

Technische Daten (1)

Linearpositionierer		Lexium	MAX P12 –		MAX P22 –			
			H41BR – C31BC	H41BR – C41BR	H42BR – C32BC	H42BB – C32BC	H42BR – C42BR	H42BB – C42BB
Antriebsselement	X- und Z-Achsen		Zahnriemen					
Führungsart	X-Achse		Laufrollenführung			Kugelumlauführung	Laufrollenführung	Kugelumlauführung
	Z-Achse		Kugelumlauführung	Laufrollenführung	Kugelumlauführung		Laufrollenführung	Kugelumlauführung
Typische Nutzlast		kg	2	4	5	6	15	
Max. Hub	X-Achse	mm	3000		4000			
	Z-Achse	mm	200	400	300	600		
Linearpositionierer		Lexium	MAX P32 –				MAX P42 –	
			H43BR – C34BC	H43BB – C34BC	H43BR – C43BR	H43BB – C43BB	H44BB – C44BB	
Antriebsselement	X- und Z-Achsen		Zahnriemen					
Führungsart	X-Achse		Laufrollenführung	Kugelumlauführung	Laufrollenführung	Kugelumlauführung		
	Z-Achse		Kugelumlauführung		Laufrollenführung	Kugelumlauführung		
Typische Nutzlast		kg	14	18	9	25	50	
Max. Hub	X-Achse	mm	5500					
	Z-Achse	mm	500		800		1200	

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Linearpositionierer Lexium MAX P finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

MAXP12R-H41-C41

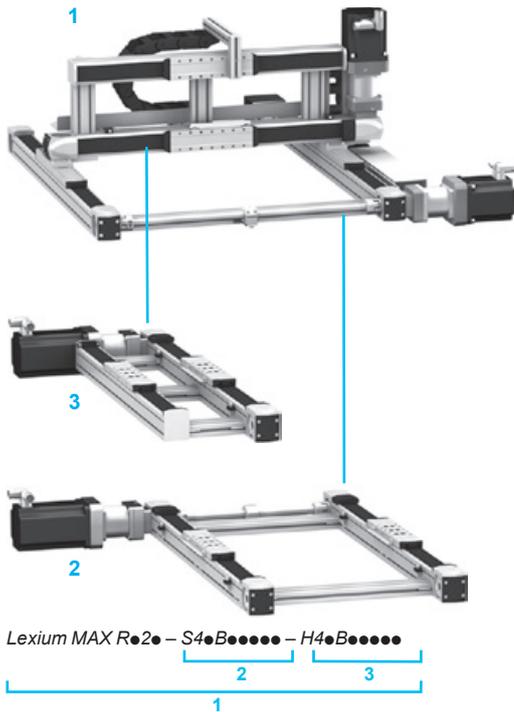


Anmerkungen / notes to the customer		Dimensions		New name		Material	
Altere / old version	Neue / new version	Maßstab / scale	Zeichnungsnummer / drawing no.	Produktname / product name	Hersteller / manufacturer	Datum / date	Blatt / sheet
1	1	1:4	MB536.323-R	MAXP12R-H41-C41	Schneider Electric	19.10.2010	1-4
2	2	1:4	MB536.323-R	MAXP12R-H41-C41	Schneider Electric	19.10.2010	1-4

Maßblatt/outline drawing
MAXP12R-H41-C41
MB536.323-R

Lexium Linear Motion

Portalroboter Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3



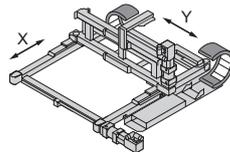
Allgemeines (1)

Bei den Portalrobotern Lexium MAX R●2 **1** und Lexium MAX R●3 **5** handelt es sich um linear verfahrbare Mehrachssysteme.

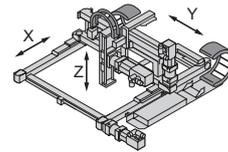
Die Portalroboter Lexium MAX R●2 ermöglichen Verfahrbewegungen in X- und Y-Richtung.

Die Portalroboter Lexium MAX R●3 bieten darüber hinaus die Möglichkeit von Verfahrbewegungen in Z-Richtung.

Portalroboter Lexium MAX R●2



Portalroboter Lexium MAX R●3



Die Portalroboter Lexium MAX R●2 **1** bestehen aus zwei Achsen:

- eine Doppelportalachse Lexium MAX S für Verfahrbewegungen in X-Richtung **2**.
- eine Doppelportalachse Lexium MAX H oder eine Portalachse Lexium PAS B für Verfahrbewegungen in Y-Richtung **3**.

Die Portalroboter Lexium MAX R●3 **5** bestehen aus drei Achsen:

- eine Doppelportalachse Lexium MAX S für Verfahrbewegungen in X-Richtung **2**.
- eine Doppelportalachse Lexium MAX H für Verfahrbewegungen in Y-Richtung **3**.
- eine Auslegerachse Lexium CAS 4 oder Lexium CAS 3 für Verfahrbewegungen in Z-Richtung **4**.

Der Laufwagen wird von einem Zahnriemen wahlweise mit Laufrollen- oder Kugelumlaufantrieb angetrieben.

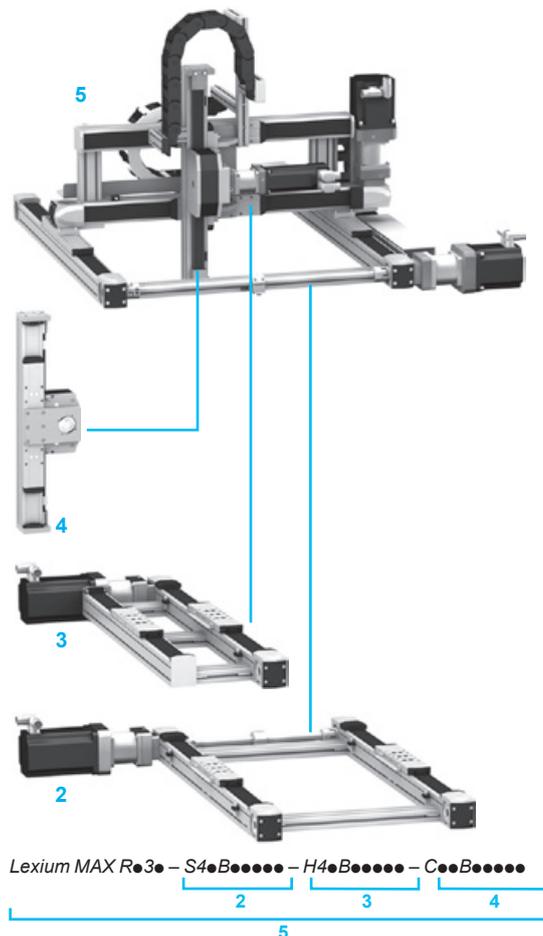
Die Portalroboter Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 werden über dem Arbeitsraum eingesetzt. Sie ermöglichen das zuverlässige Positionieren von Lasten über größere Entfernungen:

- Portalroboter Lexium MAX R●2 : je nach Ausführung können Lasten bis 130 kg über Entfernungen bis 5500 mm in X-Richtung und 1500 mm in Y-Richtung verfahren werden,
- Portalroboter Lexium MAX R●3 : je nach Ausführung können Lasten bis 50 kg über Entfernungen bis 5500 mm in X-Richtung und 1500 mm in Y-Richtung verfahren werden.

Für diese Portalroboter bestehen diverse Konfigurationsvarianten; hierzu gehören u. a. verschiedene Achslängen und Baugrößen, mehrere Profilausführungen, unterschiedliche Laufwagenführungen usw. (siehe Seite 94 und 95).

Von Schneider Electric sind verschiedene Antriebe für Portalroboter des Typs Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 erhältlich.

Unter bestimmten Voraussetzungen sind auch Motoren und Getriebe von Fremdfirmen verwendbar. Bitte wenden Sie sich diesbezüglich an unser Kundencenter.



Anwendungen

Anwendungen, in denen Lasten über größeren Entfernungen positioniert werden müssen:

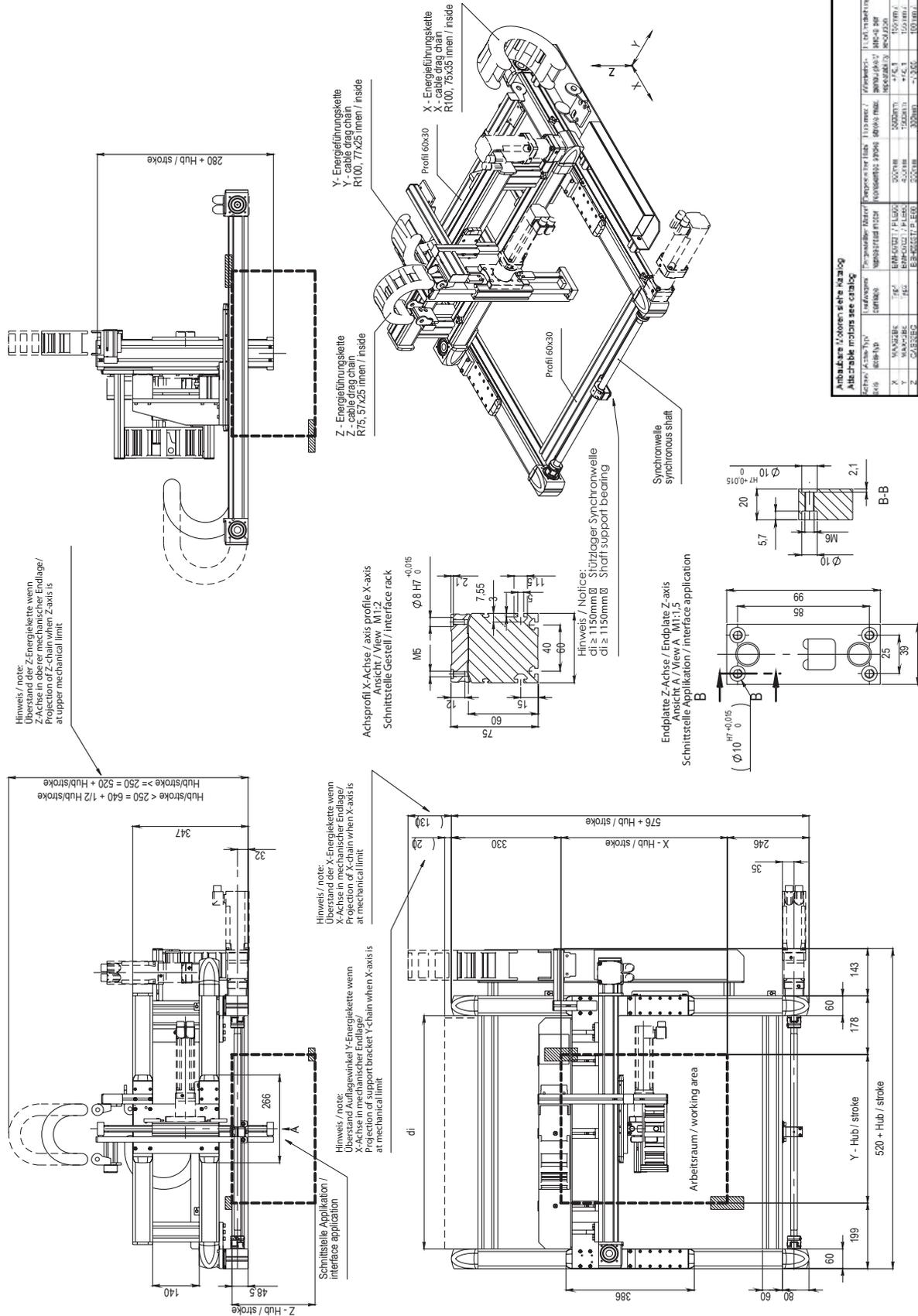
- Materialflusstechnik
- Fördertechnik,
- optische Industrie,
- Pick & Place,
- usw.

(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalroboter Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

Technische Daten (1)								
Portalroboter Lexium MAX R●2								
Portalroboter	Lexium		MAX R12 –		MAX R22 –			
			S41BR – P41BR	S41BR – H41BR	S42BR – P42BR	S42BB – P42BB	S42BR – H42BR	S42BB – H42BB
Antriebsselement	X- und Y-Achse		Zahnriemen					
Führungsart	X-Achse		Rollenführung			Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung
	Y-Achse		Rollenführung			Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung
Typische Nutzlast		kg	5	8	5	12	15	30
Max. Hub	X-Achse	mm	3000		5500			
	Y-Achse	mm	1200		1500			
Portalrobotertyp	Lexium		MAX R32 –				MAX R42 –	
			S43BR – P43BR	S43BB – P43BB	S43BR – H43BR	S43BB – H43BB	S44BB – H44BB	
Antriebsselement	X- und Y-Achse		Zahnriemen					
Führungsart	X-Achse		Rollenführung	Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung		
	Y-Achse		Rollenführung	Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung		
Typische Nutzlast		kg	11	30	40	80	130	
Max. Hub	X-Achse	mm	5500					
	Y-Achse	mm	1500					
Portalroboter Lexium MAX R●3								
Portalroboter	Lexium		MAX R13 –		MAX R23 –			
			S41BR – H41BR – C31BC	S41BR – H41BR – C41BR	S42BR – H42BR – C32BC	S42BB – H42BB – C32BC	S42BR – H42BR – C42BR	S42BB – H42BB – C42BB
Antriebsselement	X-, Y- und Z-Achse		Zahnriemen					
Führungsart	X-Achse		Rollenführung			Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung
	Y-Achse		Rollenführung			Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung
	Z-Achse		Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung		Rollenführung	Kugelumlauf- führung
Typische Nutzlast		kg	2	4	4	5	6	15
Max. Hub	X-Achse	mm	3000			5500		
	Y-Achse	mm	1200			1500		
	Z-Achse	mm	200	400	300		600	
Portalroboter	Lexium		MAX R33 –				MAX R43 –	
			S43BR – H43BR – C34BC	S43BB – H43BB – C34BC	S43BR – H43BR – C43BR	S43BB – H43BB – C43BB	S44BB – H44BB – C44BB	
Antriebsselement	X-, Y- und Z-Achse		Zahnriemen					
Führungsart	X-Achse		Rollenführung	Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung		
	Y-Achse		Rollenführung	Kugelumlauf- führung	Rollenführung	Kugelumlauf- führung		
	Z-Achse		Kugelumlauf- führung		Rollenführung	Kugelumlauf- führung		
Typische Nutzlast		kg	14	18	9	25	50	
Max. Hub	X-Achse	mm	5500					
	Y-Achse	mm	1500					
	Z-Achse	mm	500		800		1200	

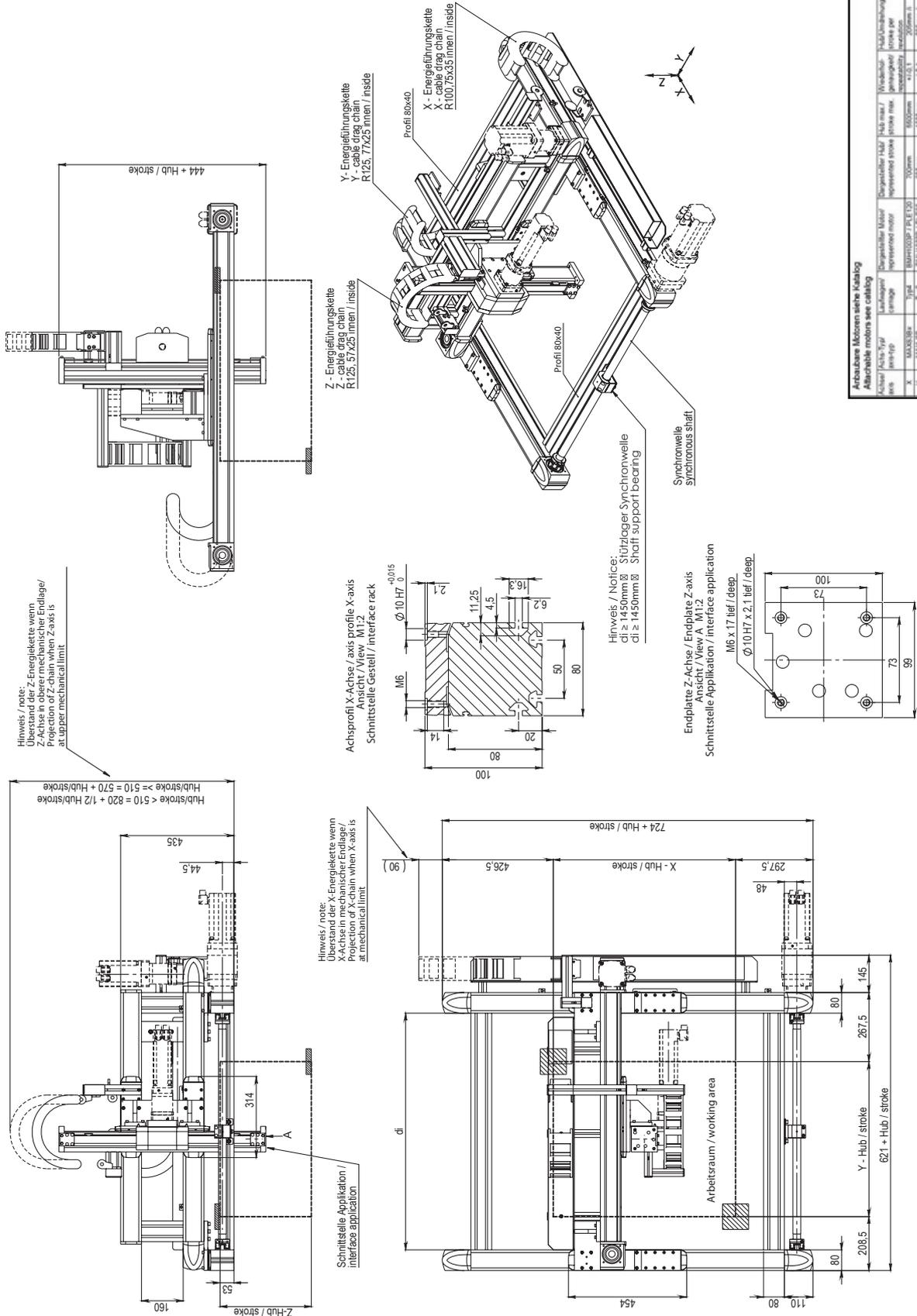
(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalroboter Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

MAXR23R-S42-H42-C32



Anbau- / Montageanleitung		Abmessungen		Zusätzliche Informationen		Anmerkungen	
Teilenummer	Bezeichnung	Maßstab	Zeichnungsnummer	Version	Datum	Gezeichnet	Geprüft
1000000000	MAXR23R-S42-H42-C32	1:1	1000000000	1.0	2010-11-20	MB636357-R	MB636357-R
Anbau- / Montageanleitung Abmessungen Zusätzliche Informationen Anmerkungen							
Maßblatt/outline drawing MAXR23R-S42-H42-C32							
Schneider Electric 1100000000							
Rev. 20.11.2010 Baujahr 1:1 Gezeichnet MB636357-R Geprüft MB636357-R							

MAXR33R-S43-H43-C43

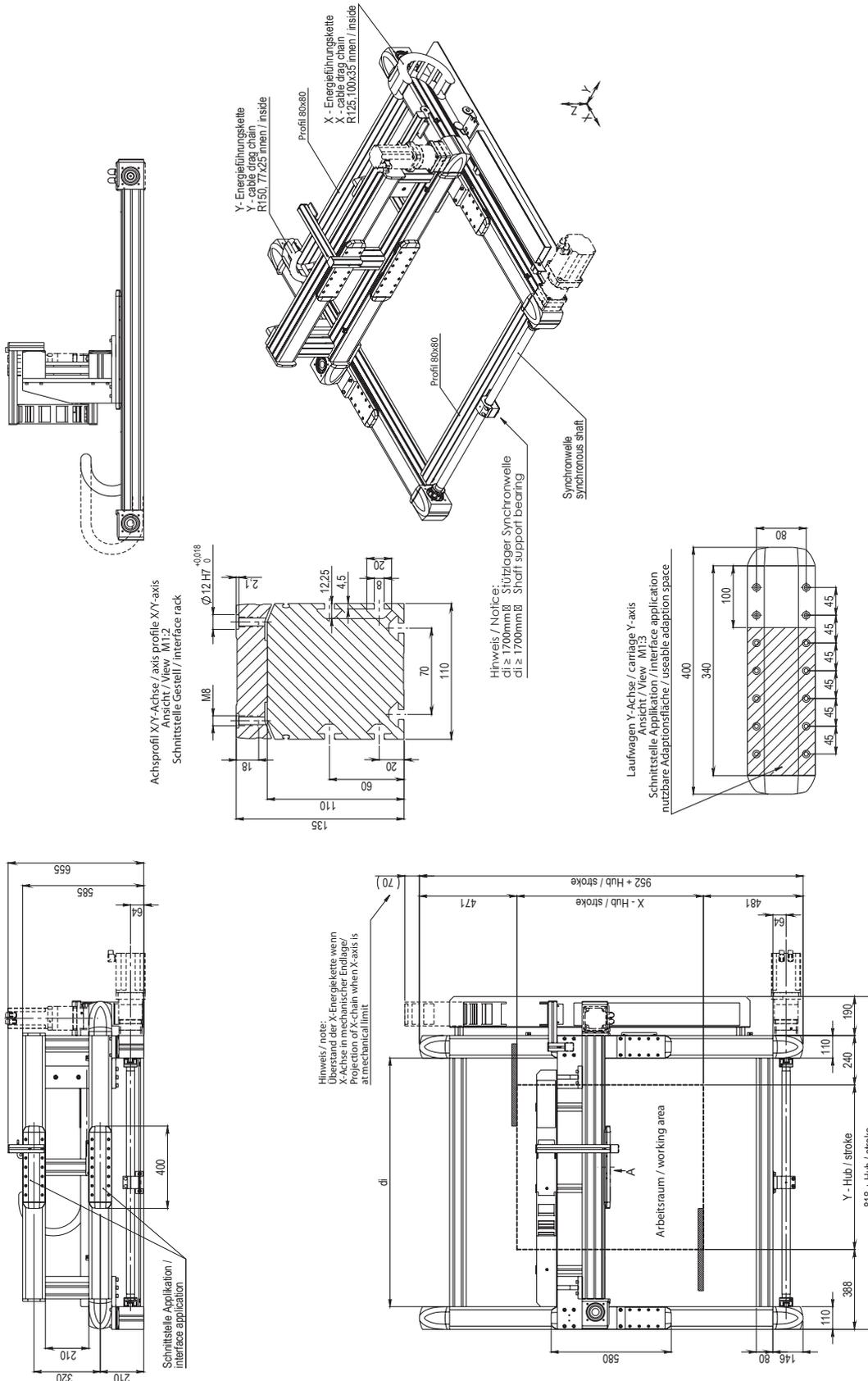


Abmessungen		Maximaler Hub		Maximale Geschwindigkeit		Maximale Beschleunigung	
Einheit	mm	mm	mm/s	m/s ²	mm/s ²	mm/s ²	mm/s ²
X	1450	1450	1200	100	1000	1000	1000
Y	1450	1450	1200	100	1000	1000	1000
Z	1450	1450	1200	100	1000	1000	1000
W	1450	1450	1200	100	1000	1000	1000

Maßstab
1:1

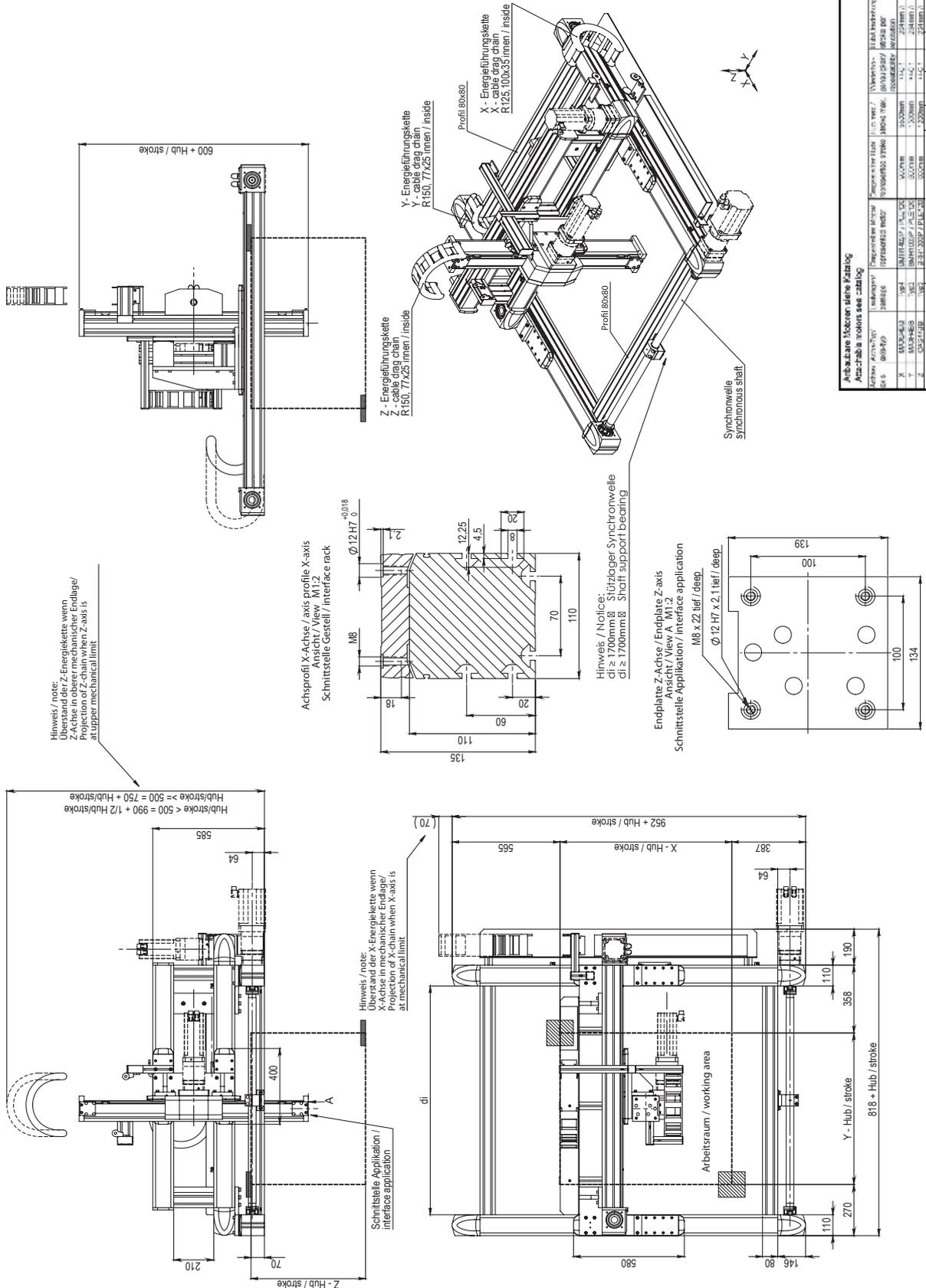
Zeichnungsdatei
MB536362.R

MAXR42R-S44-H44



PROJEKT: Maschinenbau / Machine		Entwicklungsphase / Development phase		Gezeichnet / Drawn		Geprüft / Checked		Freigegeben / Released		Datum / Date		Blatt / Sheet	
Proj. Nr. / Proj. No.	1000000000	Entwicklungsphase / Development phase	Entwurf / Design	Gezeichnet / Drawn	M. Müller	Geprüft / Checked	M. Müller	Freigegeben / Released	M. Müller	Datum / Date	24.11.2010	Blatt / Sheet	1:12
Maxblatt/outline drawing													
MAXR42R-S44-H44													
Schneider Electric													
Schneider Electric Motion Division													
www.schneider-electric.com													
© Schneider Electric 2010													
MB536-363-R													

MAXR43R-S44-H44-C44



Technische Zeichnung siehe Zeichnung		Technical drawing see catalog		Technical drawing see catalog	
Modell / Model	Modellnummer / Model number	Temperaturbereich / Temperature range	Maximale Geschwindigkeit / Max. speed	Maximale Beschleunigung / Max. acceleration	Maximale Drehmoment / Max. torque
X	MAXR43R-S44	0...40°C	2000 mm/s	1000 mm/s ²	250 Nm
Y	MAXR43R-S44	0...40°C	2000 mm/s	1000 mm/s ²	250 Nm
Z	MAXR43R-S44	0...40°C	2000 mm/s	1000 mm/s ²	250 Nm

Maßblatt/outline drawing
MAXR43R-S44-H44-C44

Scale: 1:12

Code: MB536.364-R

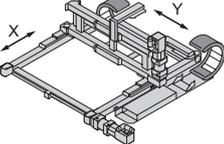
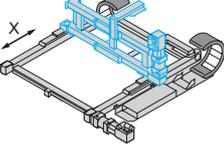
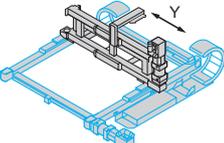
© Schneider Electric 2017

Bestelldaten (1)

Zum Bestellen eines Portalroboters Lexium MAX R●2 ergänzen Sie die „●“

Beispiel: MAX R 1 2 R – S41 B R 3000 – H41 B R 1200
 + PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A
 + PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A

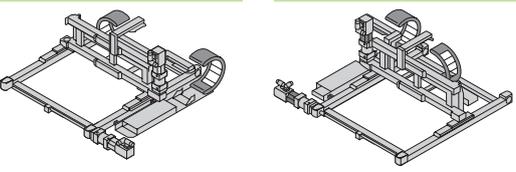
MAX R ● 2 ● - ●●● B ● ●●● - ●●● B ● ●●●

	Baugröße der X-Achse (Profilquerschnitt)	40 (Querschnitt 40 x 40 mm)	1																			
		60 (Querschnitt 60 x 60 mm)	2																			
		80 (Querschnitt 80 x 80 mm)	3																			
		110 (Querschnitt: 110 x 110 mm)	4																			
	Anzahl der Achsen	2 Achsen: 1 X-Achse, 1 Y-Achse	2																			
	Achsantriebs-Schnittstelle (3)	Mit Antriebsselemente, Anbau rechts		R																		
		Mit Antriebsselemente, Anbau links		L																		
	Ausführung der X-Achse	MAX S41 (bei MAX R12) (2)				S41																
		MAX S42 (bei MAX R22) (2)				S42																
		MAX S43 (bei MAX R32) (2)				S43																
		MAX S44 (bei MAX R42) (2)				S44																
	Antriebsselement	Zahnriemen					B															
	Führungsart	Rollenführung (bei MAX R●2● – S41/S42/S43)						R														
		Kugelumlauführung (bei MAX R●2● – S42/S43/S44)						B														
	Hub	Angabe der Hublänge in mm (die max. mögliche Hublänge richtet sich nach dem Achstyp, siehe Seite 79)							●●●●													
	Ausführung der Y-Achse	MAX H41 (bei MAX R12) (2)										H41										
		MAX H42 (bei MAX R22) (2)										H42										
		MAX H43 (bei MAX R32) (2)										H43										
		MAX H44 (bei MAX R42) (2)										H44										
		CAS 41 (bei MAX R12) (2)										P41										
		CAS 42 (bei MAX R22) (2)										P42										
		CAS 43 (bei MAX R32) (2)										P43										
	Antriebsselement	Zahnriemen											B									
	Führungsart	Rollenführung (bei MAX R●2● – S4●B●●●●● – H41/H42/H43/P4●)												R								
		Kugelumlauführung (bei MAX R●2● – S4●B●●●●● – H42/H43/H44/P42/P43/P44)												B								
	Hub	Angabe der Hublänge in mm (die max. mögliche Hublänge richtet sich nach dem Achstyp, siehe Seite 79)													●●●●							
	Getriebe mit Untersetzung + Motorbezeichnung	Geben Sie am Ende der Bestellnummer das Getriebe, das Übersetzungsverhältnis und die vollständige Motorbezeichnung an. Beispiel: PLE60 3:1 + BMH 0702P01A2A für alle Achsen																		++ ...		

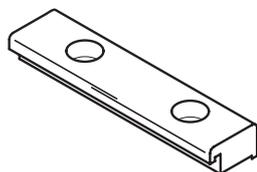
(1) Alle technischen Daten (Eigenschaften, Abmessungen usw.) für die Portalroboter Lexium MAX R●2 finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Jede Achse wird zusammen mit 2 Sensoren mit PNP-Ausgang, Öffnerkontakt und 0,1 m langem Kabel mit M8-Steckverbinder geliefert.

(3) Achsantriebs-Schnittstelle:



Spannpratzen (1)



VW33MF10●●●

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Bestell-Nr.	Gew. kg
Spannpratzen Zur Montage der Portalachsen auf einer Befestigungsunterlage. (Verp.-Einheit: 10 Stck.)	PAS 41B	VW33MF10511	–
	TAS 41	VW33MF10515	–
	PAS 42B PAS 42S	VW33MF10512	–
	PAS 43B PAS 43S	VW33MF10613	–
	PAS 44B PAS 44S TAS 42 TAS 43	VW33MF10814	–

T-Nutensteine (1)



VW33MF010T●●●

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	T-Nutbreite und Schraubengewinde-Ø mm	Bestell-Nr.	Gew. kg
T-Nutensteine Zur Befestigung der Achse auf einer Befestigungsunterlage werden die Nutensteine in die T-Nuten des Achsprofils eingeschwenkt. (Verp.-Einheit: 10 Stck.)	PAS 41B PAS 42B	Breite: 5 M5-Schraube	VW33MF010T5N5	–
	PAS 42S CAS 41 CAS 42 TAS 41			
	PAS 43B PAS 43S CAS 43	Breite: 6 M6-Schraube	VW33MF010T6N6	–
	PAS 44B PAS 44S	Breite: 8 M6-Schraube	VW33MF010T8N6	–
	CAS 44 TAS 42 TAS 43	Breite: 8 M8-Schraube	VW33MF010T8N8	–

(1) Alle technischen Daten für Zubehörteile finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei Bestückung mit den aufgeführten Lexium-Linearachsen derselben Baugröße auch für die Mehrachssysteme Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 erhältlich. Beispiel: Ein für die Portalachse Lexium PAS 41B verfügbares Zubehörteil ist auch für eine Doppelportalachse Lexium MAX H1 erhältlich.

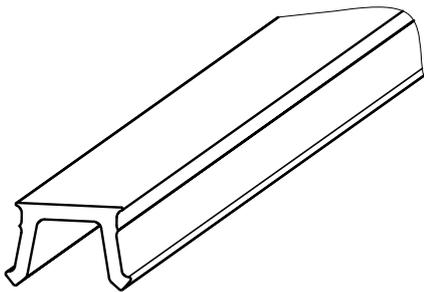
Zentrierhülsen (1)



VW33MF020LD0●

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Bestell-Nr.	Gew. kg
Zentrierhülsen Zur exakten und reproduzierbaren Lastaufnahme werden die Zentrierhülsen in die dafür vorgesehenen Bohrungen des Laufwagens eingesetzt. (Verp.-Einheit: 20 Stck.)	PAS 41B PAS 42B PAS 42S CAS 41 CAS 42 CAS 30 CAS 31	VW33MF020LD01	–
	PAS 43B PAS 43S CAS 43 CAS 32 CAS 33	VW33MF020LD02	–
	PAS 44B PAS 44S CAS 44 CAS 34	VW33MF020LD03	–

T-Nut-Abdeckungen (1)



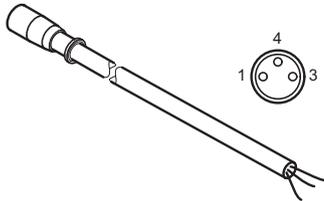
VW33MC05●0●

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Bestell-Nr.	Gew. kg
T-Nut-Abdeckungen Zum Verschließen der T-Nuten im Achsprofil. Länge 2 m (Verp.-Einheit: 5 Stck.)	PAS 41B CAS 41	VW33MC05A05	–
	PAS 42B PAS 42S CAS 42	VW33MC05B05	–
	PAS 43B PAS 43S CAS 43	VW33MC05A06	–
	PAS 44B PAS 44S CAS 44	VW33MC05A08	–

(1) Alle technischen Daten für Zubehörteile finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei Bestückung mit den aufgeführten Lexium-Linearachsen derselben Baugröße auch für die Mehrachssysteme Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 erhältlich. Beispiel: Ein für die Portalachse Lexium PAS 41B verfügbares Zubehörteil ist auch für eine Doppelportalachse Lexium MAX H1 erhältlich.

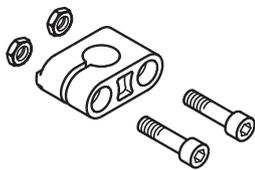
Sensor-Verlängerungskabel (1)



VW32SBCBGA●●●

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Länge	Bestell-Nr.	Gew.
		m		kg
Sensor-Verlängerungskabel Sensorseitig mit 3-poligem M8-Steckverbinder, zweites Kabelende offen. Mit dem M8-Steckverbinder sind diese Kabel direkt an dem mitgelieferten Sensorkabel anschließbar.	PAS 4●B	5	VW32SBCBGA050	–
	PAS 4●S	10	VW32SBCBGA100	–
	CAS 4●			
TAS 4●	20	VW32SBCBGA200	–	

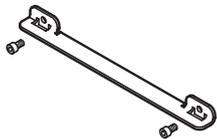
Sensorhalter (1)



VW33MF010M8

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Bestell-Nr.	Gew.
			kg
Sensorhalter Zur Aufnahme eines Standardendschalters mit Ø 8 mm. Zum Einsetzen in die T-Nuten des Achsprofils. (Verp.-Einheit: 10 Stck.)	PAS 4●B PAS 4●S	VW33MF010M8	–

Schaltblech (1)



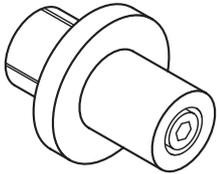
VW33MASP1

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Bestell-Nr.	Gew.
			kg
Sensorbedämpfungsblech Beim Verfahren des Laufwagens werden die als Endschalter eingesetzten Sensoren durch dieses Blech bedämpft. Zur Montage am Laufwagen mit dem mitgelieferten Schraubenset.	PAS 4●B PAS 4●S	VW33MASP1	–

(1) Alle technischen Daten für Zubehörteile finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei Bestückung mit den aufgeführten Lexium-Linearachsen derselben Baugröße auch für die Mehrachssysteme Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 erhältlich. Beispiel: Ein für die Portalachse Lexium PAS 41B verfügbares Zubehörteil ist auch für eine Doppelportalachse Lexium MAX H1 erhältlich.

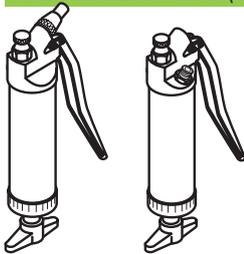
Wellenzapfen (1)



VW33MF1S●A●●

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Max. Radialkraft	Trägheitsmoment	Max. Anzugsdrehmoment	Bestell-Nr.	Gew. (3)
		N	kgcm ²	Nm		kg
Wellenzapfen Kann nach Montage in die Hohlwellen der Achse mit Hilfe eines mechanischen Adapterstückes (im Lieferumfang nicht enthalten) zum Ankoppeln folgender Komponenten verwendet werden: ■ Drehgeber zur Anzeige der Achsposition ■ Anwendungsspezifischer Fremdantrieb.	PAS 41B CAS 41	230	0,002	7,7	VW33MF1S12A12	0,012
	PAS 42B PAS 42S CAS 42	400	0,05	35,7	VW33MF1S27A20	0,073
	PAS 43B PAS 43S CAS 43	700	0,16	82	VW33MF1S32A25	0,148
	PAS 44B PAS 44S CAS 44	1300	0,54	182	VW33MF1S37A32	0,311

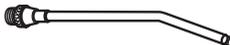
Schmierzubehör (1)



VW33MAP01 VW33MAP02



VW33MAT01



VW33MAT02

Beschreibung	Für Lexium-Linearachsen (2)	Nippelwinkel	Bestell-Nr.	Gew. (3)
				kg
Einhand-Hochdruck-Fettpistole (4) Zur Schmierung von Linearachsen mit Kugelumlaufführung: ■ Füllmenge: 120 cm ³ ■ Fördermenge: 0,5 cm ³ /Hub	PAS 4●BB PAS 4●SB TAS 4● CAS 4●BB	–	VW33MAP01	–
Einhand-Hochdruck-Ölpistole (4) Zur Schmierung von Linearachsen mit Laufrollenführung: ■ Ölmenge: 120 cm ³ ■ Fördermenge: 0,5 cm ³ /Hub	PAS 4●BR CAS 4●BR	–	VW33MAP02	–
Düsenrohre Typ D6 Zur Montage an den Einhand-Hochdruck-Schmierpistolen VW33MAP01 und VW33MAP02 für die Schmierung der Lexium-Linearachsen.	PAS 4●B● PAS 4●S●	90°	VW33MAT01	–
	TAS 4● CAS 4●B●	20°	VW33MAT02	–
	CAS 2●	20°	VW33MAT03	–

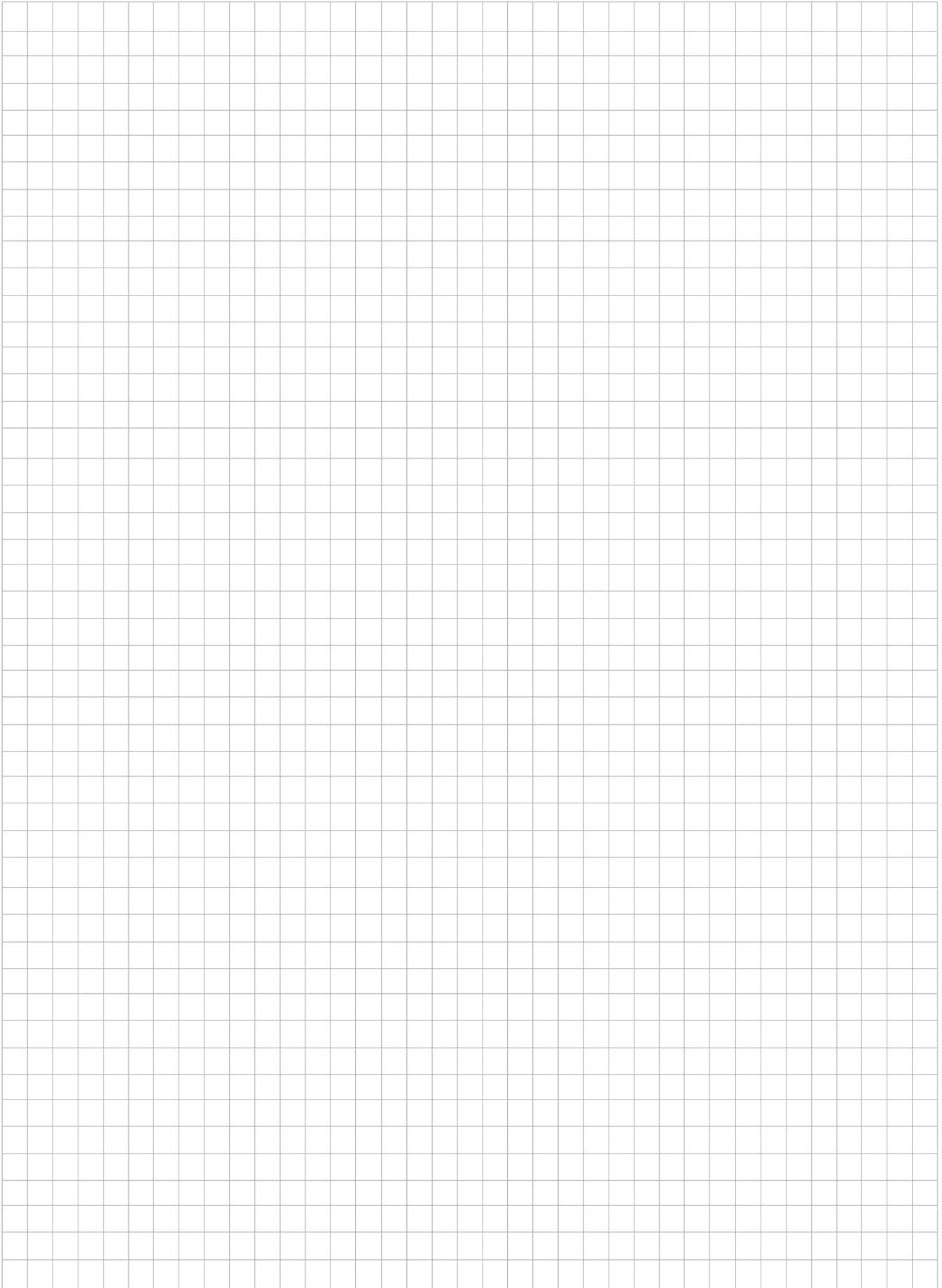
(1) Alle technischen Daten für Zubehörteile finden Sie im Internet auf der Webseite www.schneider-electric.de.

(2) Bei Bestückung mit den aufgeführten Lexium-Linearachsen derselben Baugröße auch für die Mehrachssysteme Lexium MAX H, Lexium MAX S, Lexium MAX P, Lexium MAX R●2 und Lexium MAX R●3 erhältlich. Beispiel: Ein für die Portalachse Lexium PAS 41B verfügbares Zubehörteil ist auch für eine Doppelportalachse Lexium MAX H1 erhältlich.

(3) Produktgewicht ohne Verpackung.

(4) Erfordert ein Düsenrohr des Typs D6 (separat zu bestellen)

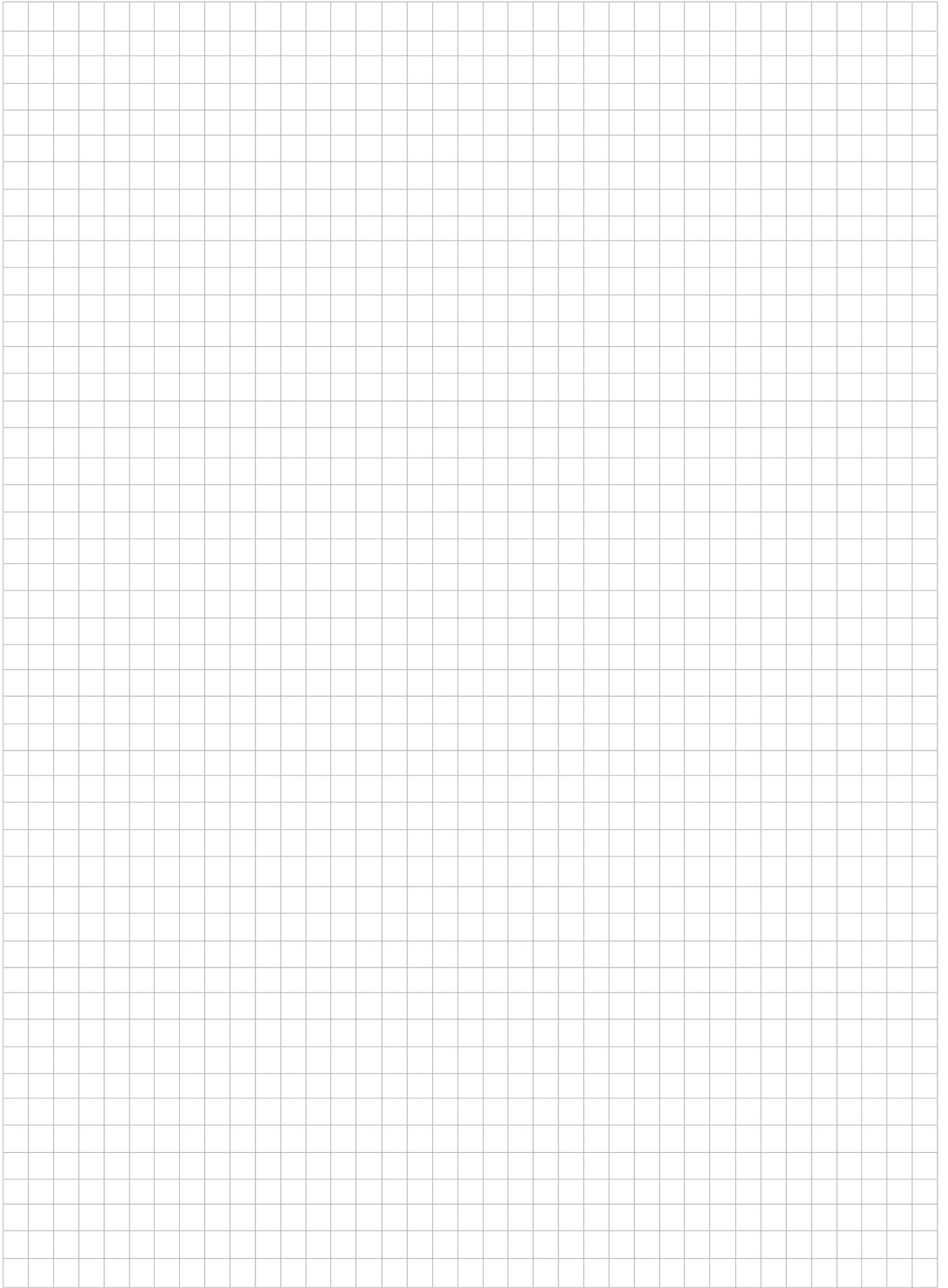
Notizen

A large grid of graph paper for taking notes, consisting of 20 columns and 30 rows of small squares.

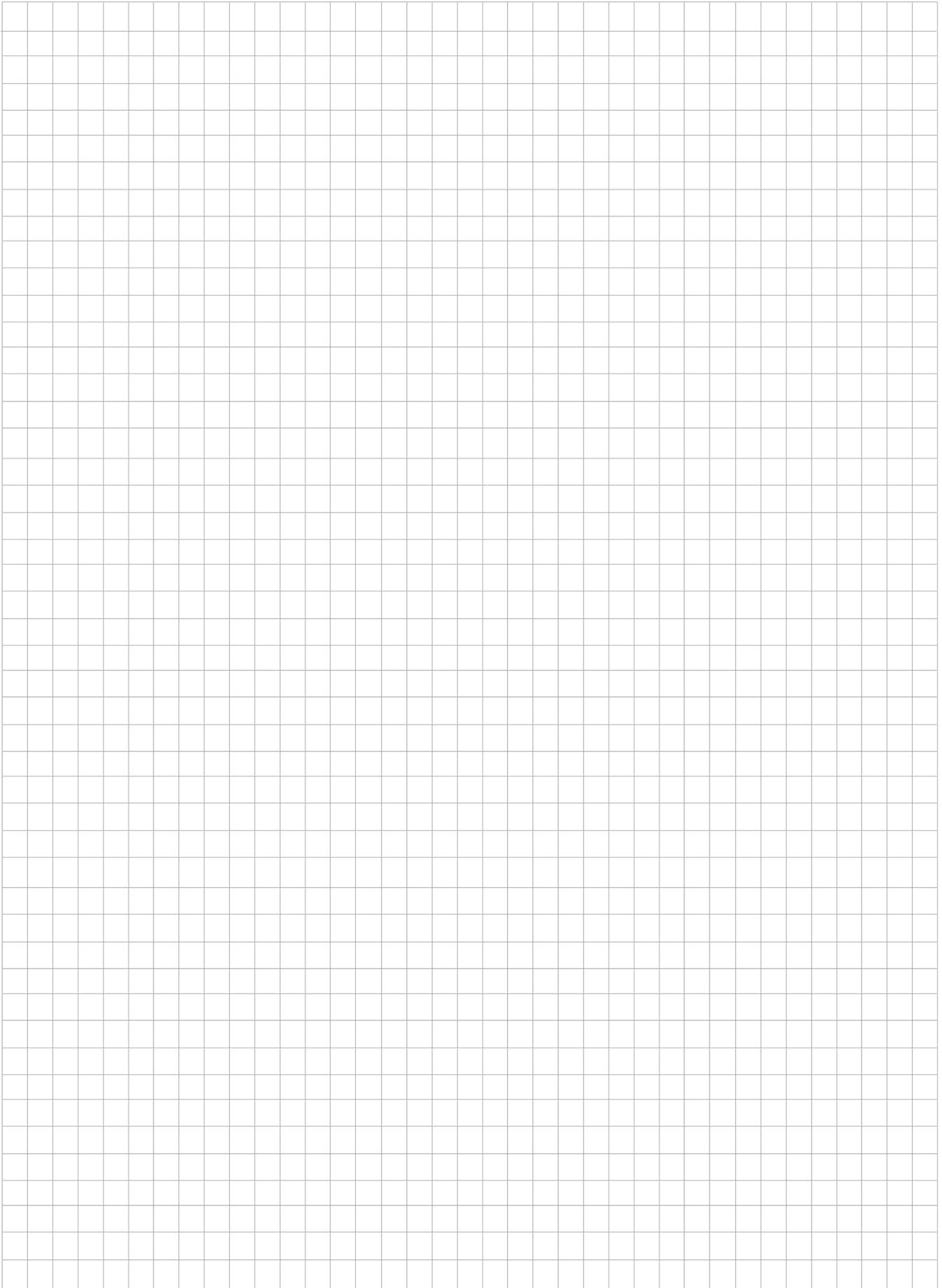
Notizen

A large grid of graph paper for taking notes, consisting of 20 columns and 30 rows of small squares.

Notizen

A large grid of graph paper for taking notes, consisting of 20 columns and 30 rows of small squares.

Notizen

A large grid of graph paper for taking notes, consisting of 20 columns and 30 rows of small squares.

Schneider Electric in Deutschland

Zentrale Funktionen

Kundenbetreuung Großhandel
Technische Unterstützung
Service

und

Hauptverwaltung

Gothaer Str. 29
D - 40880 Ratingen
Tel. +49 (0) 180 5 75 35 75*
Fax +49 (0) 180 5 75 45 75*

*0,14 €/Min. aus dem Festnetz, Mobilfunk max. 0,42 €/Min.

E-Mail: de-schneider-service@schneider-electric.com

Schulungszentrum

Steinheimer Str. 117
D - 63500 Seligenstadt
Tel. +49 (0) 61 82 / 81 - 22 88
Fax +49 (0) 61 82 / 81 - 21 56

E-Mail: de-kundenschulung@schneider-electric.com

Nord/Ost

Vertriebsbüro Berlin

Am Borsigturm 9
D - 13507 Berlin
Tel. +49 (0) 30 / 89 79 05 - 0
Fax +49 (0) 30 / 89 79 05 - 99

Vertriebsbüro Hamburg

Albert-Einstein-Ring 9
D - 22761 Hamburg (Bahrenfeld)
Tel. +49 (0) 40 / 89 08 27 - 0
Fax +49 (0) 40 / 89 08 27 - 80 65

Vertriebsbüro Leipzig

Walter-Köhn-Str. 1c
D - 04356 Leipzig
Tel. +49 (0) 341 / 52 55 69 - 20
Fax +49 (0) 341 / 52 55 69 - 10

Machine Technology Center Nord/Ost

Walter-Köhn-Str. 1c
D - 04356 Leipzig
Tel. +49 (0) 341 / 52 55 69 - 30
Fax +49 (0) 341 / 52 55 69 - 10

Kugelfangtrift 8
D - 30179 Hannover
Tel. +49 (0) 511 / 47 31 08 - 0
Fax +49 (0) 511 / 47 31 08 - 18

Mitte/West

Vertriebsbüro Ratingen

Gothaer Str. 29
D - 40880 Ratingen
Tel. +49 (0) 21 02 / 4 04 - 65 00
Fax +49 (0) 21 02 / 4 04 - 75 00

Vertriebsbüro Seligenstadt

Steinheimer Str. 117
D - 63500 Seligenstadt
Tel. +49 (0) 61 82 / 81 - 20 00
Fax +49 (0) 61 82 / 81 - 21 88

Machine Technology Center West

Lünener Str. 212
D - 59174 Kamen
Tel. +49 (0) 23 07 / 20 87 - 0
Fax +49 (0) 23 07 / 20 87 - 20

Machine Technology Center Mitte

Steinheimer Str. 117
D - 63500 Seligenstadt
Tel. +49 (0) 61 82 / 81 - 20 00
Fax +49 (0) 61 82 / 81 - 21 88

Süd

Vertriebsbüro Leinfelden-Echterdingen

Esslinger Str. 7
D - 70771 Leinfelden-Echterdingen
Tel. +49 (0) 711 / 7 90 88 - 0
Fax +49 (0) 711 / 7 90 88 - 58 10

Vertriebsbüro München

Freisinger Str. 9
D - 85716 Unterschleißheim
Tel. +49 (0) 89 / 31 90 14 - 0
Fax +49 (0) 89 / 31 90 14 - 10

Machine Technology Center Süd/West

Robert-Bosch-Str. 1
D - 77871 Renchen
Tel. +49 (0) 78 43 / 94 63 - 0
Fax +49 (0) 78 43 / 94 63 - 33

Machine Technology Center Süd/Ost

Freisinger Str. 9
D - 85716 Unterschleißheim
Tel. +49 (0) 89 / 45 69 75 - 0
Fax +49 (0) 89 / 45 69 75 - 50

Setzen Sie Ihre Energie effizient ein: Machen Sie den Anfang mit den **KOSTENLOSEN** Informationsmaterialien von Schneider Electric.

Energy University™

by **Schneider Electric**

Energie ist nicht kostenlos!
Zu lernen, wie man sie spart,
hingegen schon!
Die Energy University ist ein
Online-Portal. Energieeffizienz-
kurse stehen hier kostenfrei zur
Verfügung.
www.MyEnergyUniversity.com



Erfahren Sie mehr darüber, wie
Hersteller die Energieeffizienz
von Maschinen verbessern
können.
Laden Sie sich unser kosten-
loses Whitepaper herunter:
SEReply.com
Schlüsselcode **95134T**



Verhelfen Sie Ihrem Unternehmen
dauerhaft zu mehr Effizienz
mit EcoStruxure-Energie-
managementlösungen.
Laden Sie sich unsere kosten-
lose Broschüre herunter:
SEReply.com
Schlüsselcode **95143T**

> **Make the most of your energySM**

Schneider Electric GmbH

Gothaer Straße 29
D-40880 Ratingen
Tel.: +49 (0) 180 5 75 35 75*
Fax: +49 (0) 180 5 75 45 75*
www.schneider-electric.de

*0,14 €/Min. aus dem Festnetz,
Mobilfunk max. 0,42 €/Min.

Schneider Electric Austria Ges.m.b.H.

Biróstraße 11
A-1239 Wien
Tel.: (43) 1 610 54 - 0
Fax: (43) 1 610 54 - 54
www.schneider-electric.at

Schneider Electric (Schweiz) AG

Schermenwaldstrasse 11
CH-3063 Ittigen
Tel.: (41) 31 917 33 33
Fax: (41) 31 917 33 66
www.schneider-electric.ch

Sämtliche Angaben in diesem Katalog zu unseren Produkten dienen lediglich der Produktbeschreibung und sind rechtlich unverbindlich. Druckfehler, Irrtümer und Änderungen, bei dem Produktfortschritt dienenden Änderungen auch ohne vorherige Ankündigung, bleiben vorbehalten.
Soweit Angaben dieses Katalogs ausdrücklicher Bestandteil eines mit der Schneider Electric abgeschlossenen Vertrags werden, dienen die vertraglich in Bezug genommenen Angaben dieses Katalogs ausschließlich der Festlegung der vereinbarten Beschaffenheit des Vertragsgegenstands im Sinne des § 434 BGB und begründen keine darüber hinausgehende Beschaffenheitsgarantie im Sinne der gesetzlichen Bestimmungen.

© Alle Rechte bleiben vorbehalten. Layout, Ausstattung, Logos, Texte, Graphiken und Bilder dieses Katalogs sind urheberrechtlich geschützt.

Die Allgemeinen Geschäfts- und Lieferbedingungen finden Sie auf der Homepage des jeweiligen Landes.

E-Mail-Adressen:

Schneider Electric Deutschland: de-schneider-service@schneider-electric.com
Schneider Electric Österreich: office@at.schneider-electric.com
Schneider Electric Schweiz: info@ch.schneider-electric.com