



Linearsysteme

Colibri-L KE

bis 400N

Elektrisch lineare Hubeinheit und integriertem Schrittmotor

Spindelachse

integrierte Schrittmotorsteuerung

Encoder zur Überwachung der Position

stabiler, belastbarer Aufbau

Ansteuerung über einfache I/O-Schnittstelle,
CANopen und Profibus

Hub bis 30mm

Genauigkeit < 0,1mm

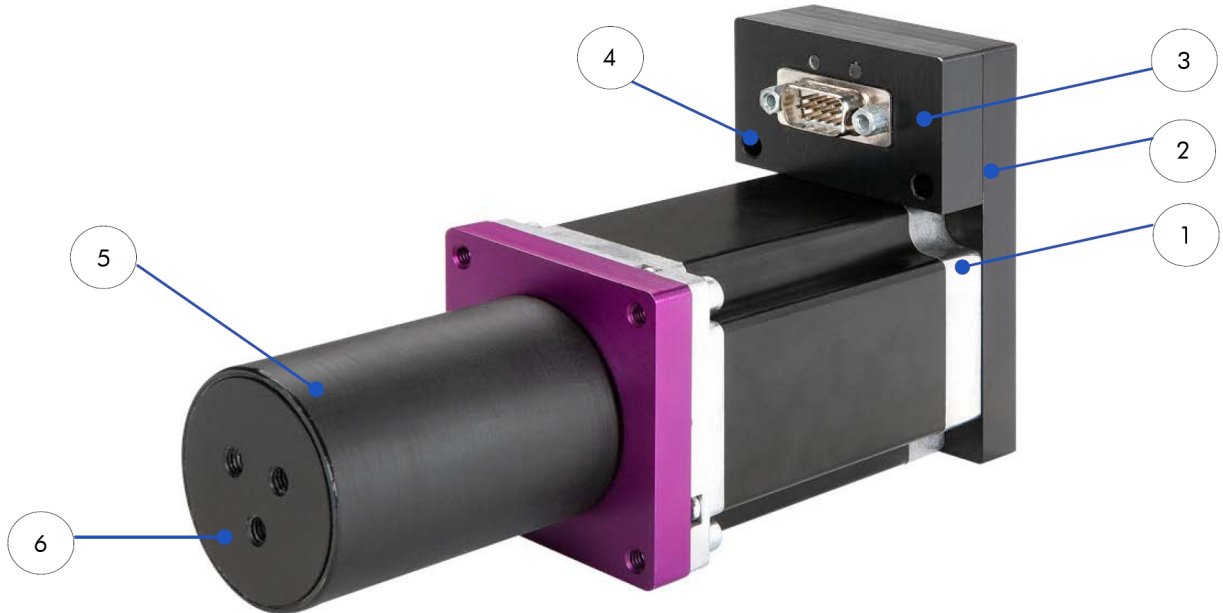
einfache mechanische Befestigung



Zulassungen und Kennzeichen



Beschreibung am Colibri-L KE23L mit 30mm Hub



Pos.	Beschreibung	Anmerkung
1	Schrittmotor mit Encoder	Encoder zur Überwachung der Position
2	Schrittmotorsteuerung	verschiedene Steuerungsvarianten stehen zur Auswahl
3	SUB-D-Anschluß	abhängig von Steuerungsvarianten
4	Befestigungsbohrungen	
5	Hubeinheit	
6	Befestigungsmöglichkeiten	3x M5



Modellübersicht

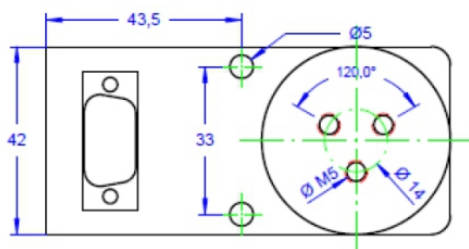
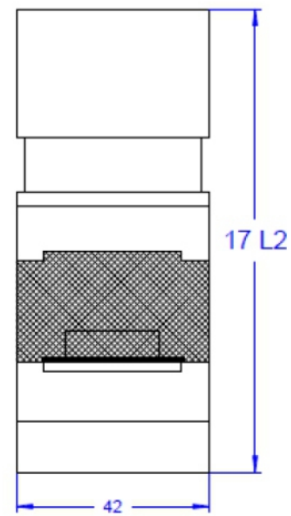
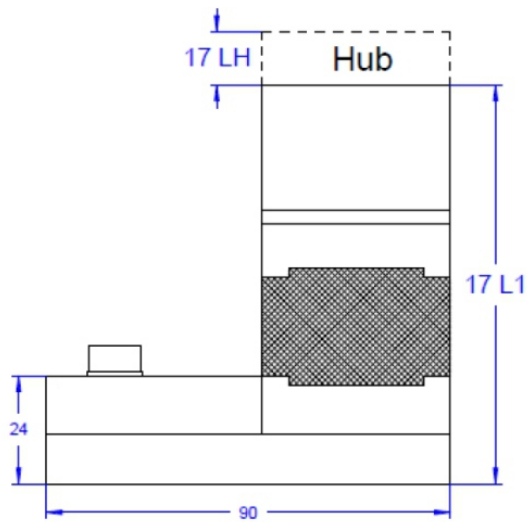
Baugröße	Spindelsteigung [mm]	max. Vorschubkraft [N]	max. Geschwindigkeit [mm/s]	Hub [mm]	Motor	verfügbare Steuerungsvarianten
17	6,35	100	150	10 30	Nema 17	RS485 Digital I/O CANopen Profibus DP
23K		300	200		Nema 23	
23L		400	125		Nema 23	

KE17 mit 30mm Hub

KE23 mit 10mm Hub

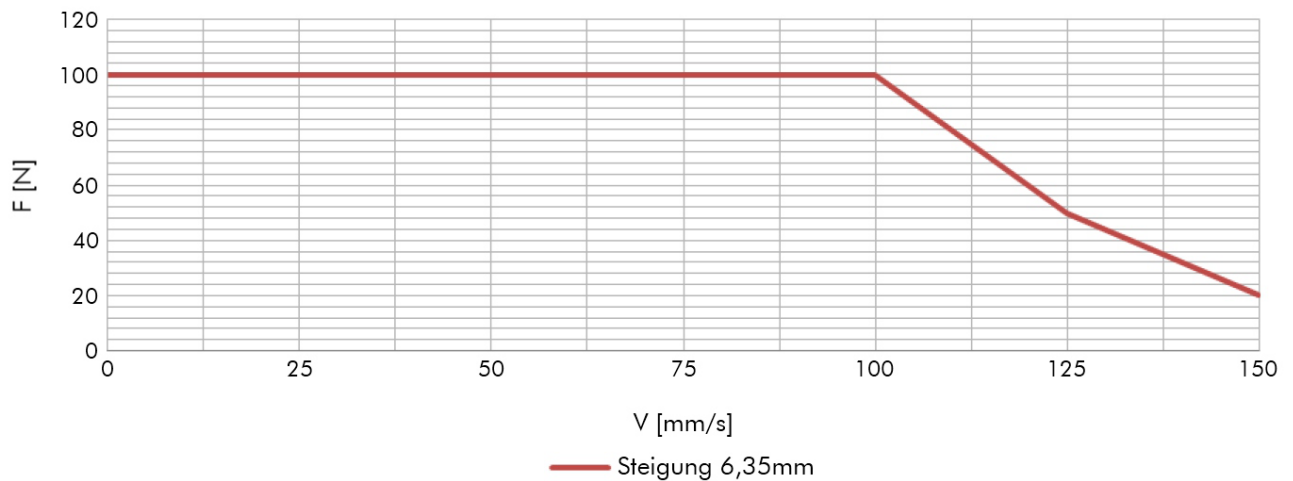


Maßbild und Kennlinie KE17

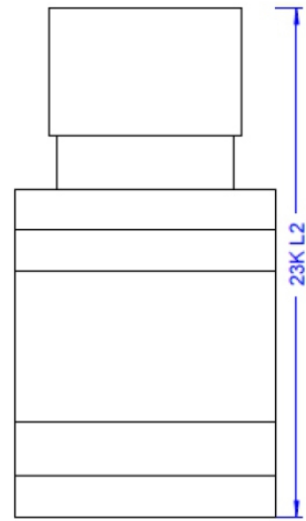
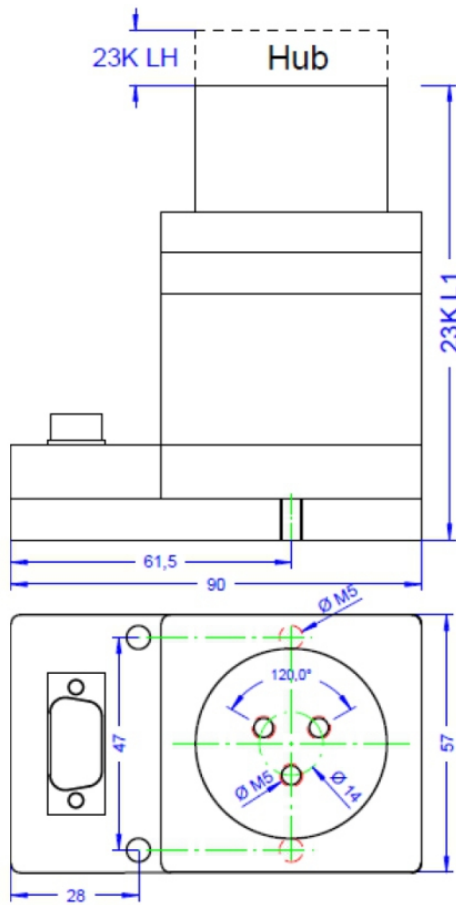


Abmessungen [mm]			
ELKE 17	17 L1	17 L2	17 LH
10 mm Hub	88,5	110	11,5
30 mm Hub	109,5	141	31,5

Kennlinien Colibri-L KE17
48V Motorspannung

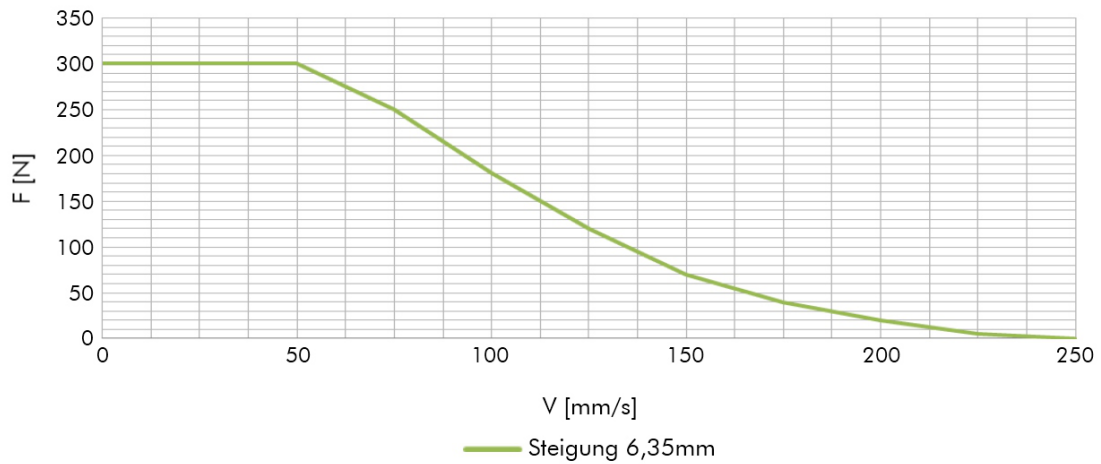


Maßbild und Kennlinie KE23K

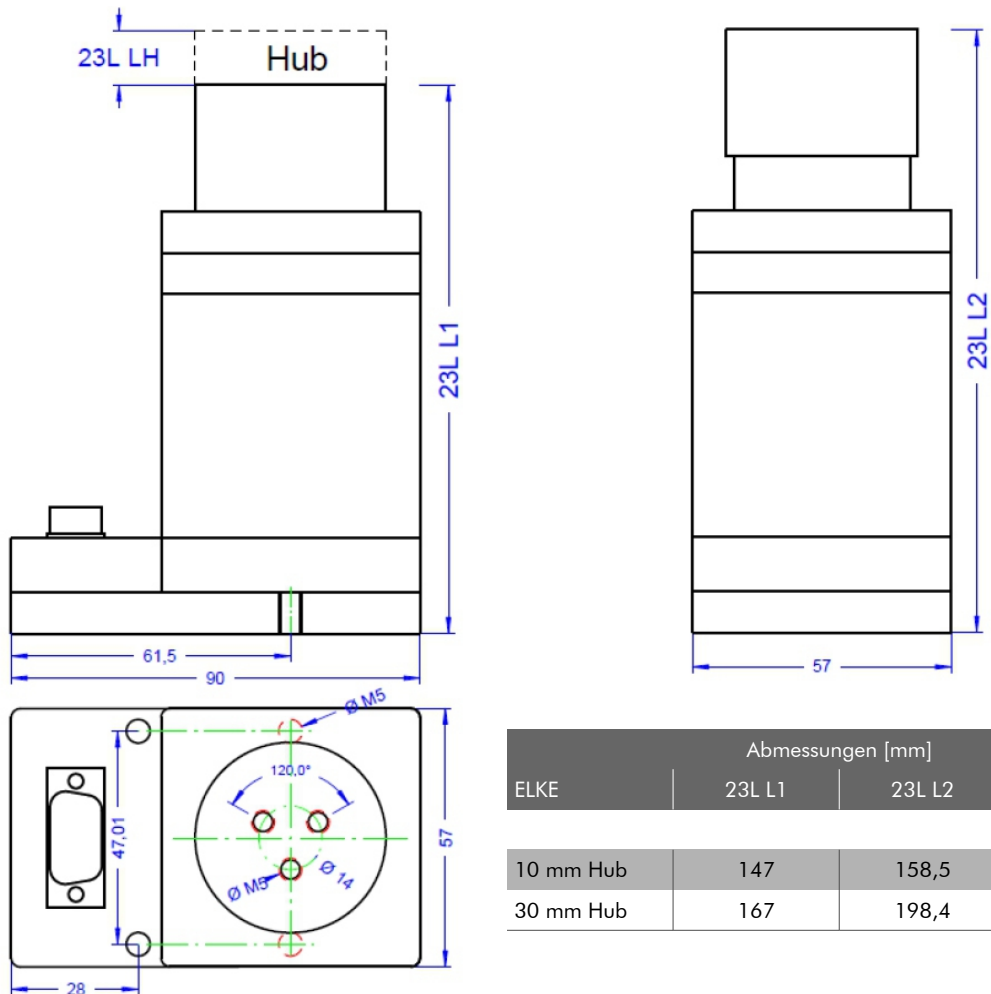


ELKE 23K	Abmessungen [mm]		
	23K L1	23K L2	23K LH
10mm Hub	107,5	119	11,5
30mm Hub	127,5	159	31,5

Kennlinien Colibri-L KE23K
48V Motorspannung



Maßbild und Kennlinie KE23L



Abmessungen [mm]			
ELKE	23L L1	23L L2	23L LH
10 mm Hub	147	158,5	11,5
30 mm Hub	167	198,4	11,5

Kennlinien Colibri-L KE23L
48V Motorspannung

