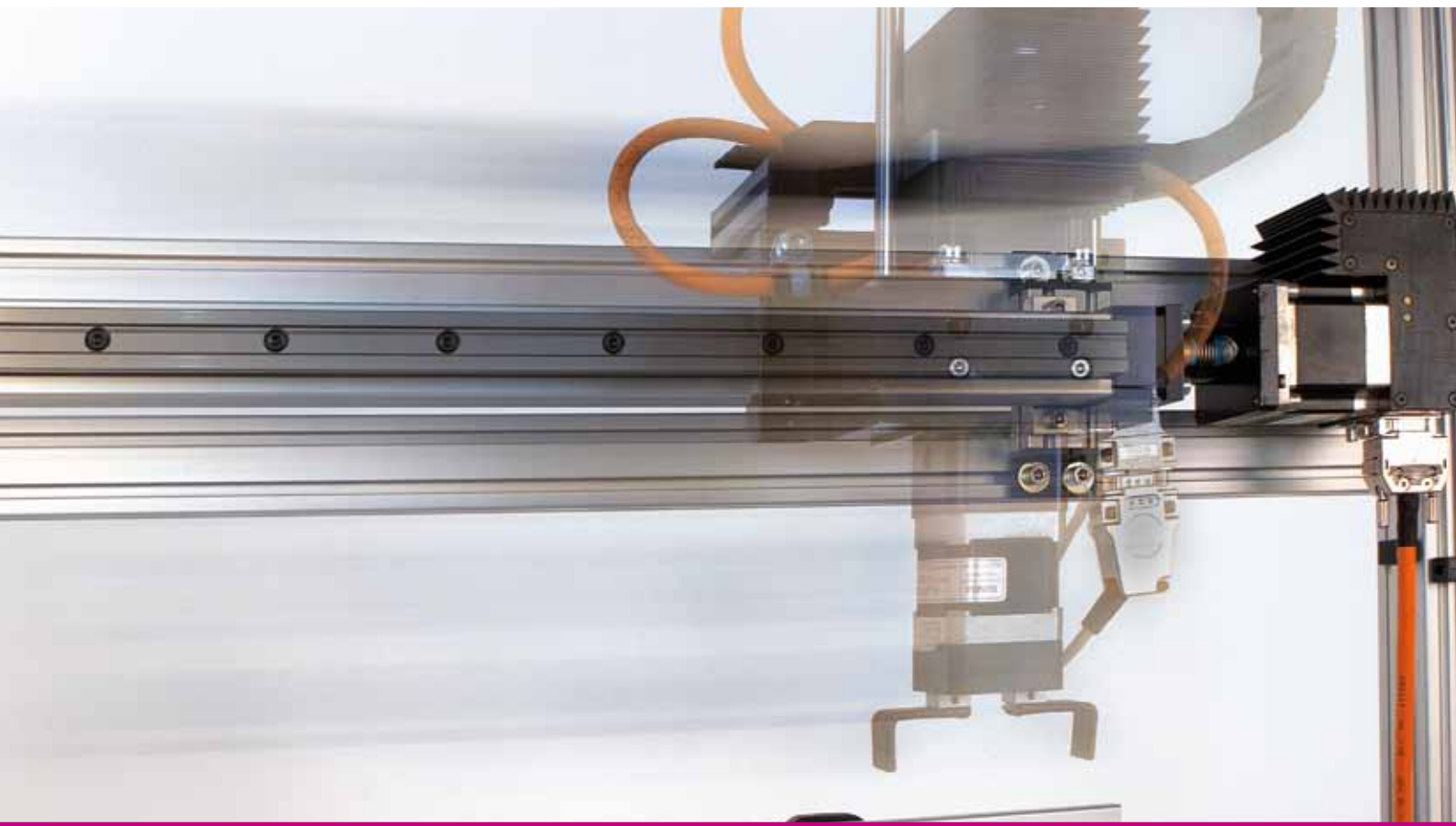
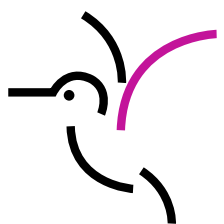


Intelligente Positioniersysteme



Colibri 

Colibri-L
Elektrische Lineareinheiten

Colibri-G
Greifer

dynamisch – kräftig – präzise



Kompakte Bauweise – innovative Lösungen – zukunftssichere Technik



Wirtschaftliche Alternativen zu Lösungen mit Luft

Diese Antriebssysteme sind die Alternative zu Pneumatik-Achsen.
Die Vorteile: besseres Fahrverhalten, genauere Positionierung, höhere Flexibilität, leichte und individuelle Konfiguration, geringere Betriebskosten.

Unsere Produkte



Colibri: Der Kompaktantrieb

Schneller präziser Positionswechsel mit optimiertem Energieeinsatz

Der Colibri-Antrieb ist die Basis unserer Produkte - Steuerung und Motor in einer kompakten Einheit: Positioniersteuerung mit Programmspeicher, Leistungsendstufe, diverse Ein- und Ausgänge, unterschiedliche Bus-Anbindungen und ein integrierter Encoder.



Colibri-C: Die Schrittmotor-Steuerungen

Das Herz des Systems separat

Für den Einsatz im Schaltschrank oder direkt neben dem Motor mit unterschiedlichen Funktionsumfängen, von der einfachen Basissteuerung bis hin zur Busvariante.



Colibri-L: Die elektrischen Lineareinheiten

Der Colibri-Antrieb gepaart mit linearer Bewegung

Die Lineareinheiten sind lieferbar als elektrische Spindelachse, Zahnriemenachse, Hubzylinder, Hubzylinder mit Führungseinheit oder als Kurzhubeinheiten, jeweils komplett mit angebautem Motor und Steuerung.



Colibri-G: Der Greifer

Klein, intelligent und mit allen notwendigen Funktionen an Bord

Der elektrische Greifer mit denkbar einfacher Bedienung und stufenlos einstellbarer Greifkraft.

Colibri- L – Lineareinheiten für präzise Positionierungen

Exakte Positionierungen und unterschiedliche Verfahrwege mit einer Achse werden durch die zuverlässigen Colibri-Steuerungen ermöglicht.

kompakter Aufbau

Die Linearantriebe sind komplett ausgestattet mit Motor, Elektronik und Spindel bzw. Zahnriemen in einer kompakten Einheit. Dies ermöglicht eine einfache Montage in allen Einbaulagen.

hohe Anpassungsfähigkeit

Individuelle Positionierungslösungen werden durch ruhiges und gleichförmiges Laufverhalten sowie einstellbare Geschwindigkeiten und Beschleunigungen ermöglicht. Auch sensible Aufgaben werden so perfekt gelöst.

integrierte Sensorik

Die Positionskontrolle über den eingebauten Encoder macht zusätzliche Sensorik überflüssig. Außerdem sorgt sie für eine exakte Positionsüberwachung und für hohe Sicherheit bei allen Positionierungsaufgaben.

- dynamisch
- kräftig
- präzise



Die Colibri-L Lineareinheiten

Colibri-L SE

Die Spindelachse



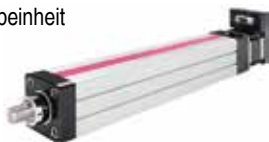
Colibri-L ZE

Die Zahnriemenachse



Colibri-L LE

Die Langhubeinheit



Colibri-L FE

Die Hubeinheit



Colibri-L KE

Die Kurzhubeinheit



Colibri-G

Der Greifer



Die Colibri-Linearantriebe sind die ideale Alternative zu Pneumatik-Achsen mit deutlichen Vorteilen:

- Flexibilität
- Sicherheit
- mehrere Positionen in einem Hub
- synchroner Lauf mehrerer Achsen
- hohe Wirtschaftlichkeit durch geringe Betriebskosten

Linearachsen

L SE / ZE

Hohe Laufruhe und das gleichförmige Fahrverhalten zeichnen unsere Linearachsen aus. Der Innenraum ist durch das bewährte Band-Abdecksystem perfekt geschützt; die stabilen Aluminium-Profile bieten vielseitige Befestigungsmöglichkeiten und eine einfache Montage.

Für die Bewegung großer Massen steht ein Kugelumlauf-Führungssystem zur Verfügung.

Auf Anfrage sind komplette XYZ-Systeme sowie weitere Ausführungen der Achsen lieferbar.



Colibri-L SE – die Spindelachse

Elektrische Spindelachse für Vorschubkräfte bis 700 N und Längen bis 1000 mm. Genauigkeit $\leq 0,1$ mm bei einer Reproduzierbarkeit von bis zu 0,02 mm.

Allgemeine technische Daten			
	max. Länge [mm]	max. Vorschubkraft [N]	Spindelsteigung [mm]
SE 16	1000	570	2 / 20
SE 25	1000	700	2 / 12
SE 32	1000	700	2 / 12

Der kleinste Positionierweg ergibt sich aus $s_{\min} = \frac{\text{Spindelsteigung [mm]}}{400 \text{ Schritte pro Umdrehung}}$



Colibri-L ZE – die Zahnriemenachse

Elektrische Zahnriemenachse für Vorschubkräfte bis 1400 N und Längen bis 5000 mm.

Allgemeine technische Daten			
	max. Länge [mm]	max. Vorschubkraft [N]	Vorschubkonstante [mm]
ZE 25	2500	200	45
ZE 32	3500	450	70
ZE 40	4000	750	99,1
ZE 63	5000	1400	120

Der kleinste Positionierweg ergibt sich aus $s_{\min} = \frac{\text{Vorschubkonstante [mm]}}{400 \text{ Schritte pro Umdrehung}}$

Kleinere Positionierwege sind mit Getriebe möglich.

Je nach Anwendung werden unsere Lineareinheiten mit den passenden Kompaktantrieben ausgeliefert. Eine Übersicht über unsere Antriebe mit den wichtigsten technischen Daten finden Sie auf Seite 7.

Hubeinheiten

L LE / FE

Die Hubeinheiten zeichnen sich durch eine hohe Flexibilität und einen stabilen, belastbaren Aufbau aus. Mit einem Hub von bis zu 300 mm, maximaler Last von bis zu 1000 N und vielfältigen Möglichkeiten der Ansteuerung stellen sie eine hervorragende Alternative zu Pneumatik-Achsen dar.

Auf Anfrage sind weitere Ausführungen lieferbar.



Colibri-L LE – die Spindelhubeinheit ohne Führung

Elektrische Spindelhubeinheit ohne Führung für Lasten bis 1000 N und einem Hubweg bis 300 mm*. Genauigkeit $\leq 0,1$ mm bei einer Reproduzierbarkeit von bis zu 0,02 mm.

Allgemeine technische Daten

	Hub* [mm]	max. Last [N]	Spindelsteigung [mm]	max. Geschwindigkeit [mm/s]
LE 17	25 - 300	150	6,35 / 12,7 / 25,4	600
LE 23K	25 - 300	500	3,0 / 6,35 / 12,7 / 25,4	600
LE 23L	25 - 300	1000	3,0 / 6,35 / 12,7 / 25,4	450
LE 34	25 - 300	1000	3,0 / 6,35 / 12,7 / 25,4	600

Der kleinste Positionierweg ergibt sich aus $s_{\min} = \frac{\text{Spindelsteigung [mm]}}{400 \text{ Schritte pro Umdrehung}}$



Colibri-L FE – die Spindelhubeinheit mit Führung

Elektrische Spindelhubeinheit mit Führung für Lasten bis 500 N* und einem Hubweg bis 300 mm*. Genauigkeit $\leq 0,1$ mm bei einer Reproduzierbarkeit von bis zu 0,02 mm

Allgemeine technische Daten

	Hub* [mm]	max. Last [N]	Spindelsteigung [mm]	max. Geschwindigkeit [mm/s]
FE 23 L-L	bis 150	500	6,35 / 12,7 / 25,4	450
FE 23 L-U	bis 300	500	6,35 / 12,7 / 25,4	450
FE 34 O1-U	bis 300	500	6,35 / 12,7 / 25,4	600

Der kleinste Positionierweg ergibt sich aus $s_{\min} = \frac{\text{Spindelsteigung [mm]}}{400 \text{ Schritte pro Umdrehung}}$

* Andere Hubwege und Lasten auf Anfrage.

Je nach Anwendung werden unsere Lineareinheiten mit den passenden Kompaktantrieben ausgeliefert. Eine Übersicht über unsere Antriebe mit den wichtigsten technischen Daten finden Sie auf Seite 7.

Kurzhubeinheit



Colibri-L KE

Die elektrische Kurzhubeinheit ist für einen Hub bis 30 mm und Lasten bis zu 400N ausgelegt. Durch die kompakten Einbaumaße ist sie auch bei beengten Platzverhältnissen perfekt einsetzbar. Genauigkeit $\leq 0,1$ mm bei einer Reproduzierbarkeit von bis zu 0,02 mm.

Allgemeine technische Daten

	Hub* [mm]	max. Last [N]	Spindelsteigung [mm]	max. Geschwindigkeit [mm/s]
KE 17/10	10	80	6,35 / 12,7 / 25,4	600
KE 17/30	30	80	6,35 / 12,7 / 25,4	600
KE 23K10	10	250	6,35 / 12,7 / 25,4	600
KE 23K30	30	250	6,35 / 12,7 / 25,4	600
KE 23L10	10	400	6,35 / 12,7 / 25,4	450
KE 23L30	30	400	6,35 / 12,7 / 25,4	450

Der kleinste Positionierweg ergibt sich aus $s_{\min} = \frac{\text{Spindelsteigung [mm]}}{400 \text{ Schritte pro Umdrehung}}$

Greifer



Colibri-G

Die elektronische Greifereinheit mit integriertem Motor, Sensor und Steuerung. Er zeichnet sich aus durch die automatische Leerteilerkennung, automatische Größenerkennung sowie durch die stufenlos einstellbare Greifkraft.

Allgemeine technische Daten

Spannung	+24 V DC
Strom	< 1 A
Ansteuerung	Digital I/O
Hub	14 mm
Greifzeit	100 ms
Greifkraft	0,3 N - 15 N

Je nach Anwendung werden unsere Lineareinheiten mit den passenden Kompaktantrieben ausgeliefert. Eine Übersicht über unsere Antriebe mit den wichtigsten technischen Daten finden Sie auf Seite 7.

Übersicht über unsere Colibri-Kompaktantriebe

für höchste Präzision



Den Colibri-Antrieb gibt es in verschiedenen Leistungsklassen: **NEMA 34**, **NEMA 23** und **NEMA 17**. Er ist mit allen wichtigen Betriebsarten eines Positioniersystems ausgestattet: Automatik, Einrichten, Referenzfahrt, Parameter- und Programmeingabe.

Durch seine Vielseitigkeit mit Schnittstellen wie **Profibus**, **CAN** und **RS485** ist er an nahezu jedes Steuersystem adaptierbar.

Die hohe Schutzart **bis IP67** und der Betrieb **ohne Fremdbelüftung bis 50°C** ermöglicht auch den Einsatz bei schwierigen Umgebungsbedingungen.

	Colibri Kompakt für Profibus DP, CANopen, RS485 oder Digital I/O			Basisausführung für Digital I/O, Takt-/ Richtungssignal		
	Colibri 34	Colibri 23	Colibri 17	Colibri 34 Basis	Colibri 23 Basis	Colibri 17 Basis
Max. Drehmoment	9Nm	2 Nm	0,5 Nm	9Nm	2 Nm	0,5 Nm
Motorspannung	+24V bis +60V DC	+24V bis +48V DC		+24V bis +60V DC	+24V bis +48V DC	
Max. Phasenstrom	einstellbar bis 10A	einstellbar bis 3A		einstellbar bis 10A	einstellbar bis 3A	
Temperaturbereich	0 bis +50°C ohne Fremdbelüftung					
Steuerspannung	+24V bis +36V DC					
Stromabsenkung	einstellbar					
Eingänge	+24V DC, 2 mA			+24V DC, 10 mA		
Ausgänge	+24V DC, 150 mA			+24V DC, 10 mA		
Schrittauflösung	1/8, 1/4, 1/2, 1/1					
Optionen (auf Anfrage)	Multiturnggeber (absolut), Singleturnggeber, Motor mit IP65, Bremse, Getriebe oder eine Kombination dieser Optionen.					
Kundenspezifische Applikationen:	Durch die eingebaute "Downloadfunktion" des Betriebssystems sind diese einfach zu realisieren.					
Abmessungen:	Die Maße der Kompaktgeräte sind abhängig von den verwendeten Motoren (siehe Datenblätter).					

Weitere Informationen zu unseren Kompaktantrieben finden Sie in unseren Datenblättern oder unter www.gunda-gmbh.de.

Unser komplettes Produktspektrum finden Sie unter:

Bei Fragen wenden Sie sich an unseren kompetenten Fachhändler.

Ihr Fachhändler:

Stegmaier-Haupt GmbH
Industrieelektronik-
Servoantriebstechnik
Untere Röte5
D-69231 Rauenberg
Tel.: 06222-61021
Fax: 06222-64988
Email: info@stegmaier-haupt.de
Http: // www.stegmaier-haupt.de