

Max Jac® – Technische Leistungsmerkmale



Standard-Leistungsmerkmale

- Für Anwendungen in der Industrie konzipiert
- Robustes Aluminiumgehäuse mit IP69K
- Hoher Wirkungsgrad
- Hohe Langlebigkeit
- Harteloxiert für hohe Korrosionsfestigkeit
- Praktisch wartungsfrei
- Modelle mit Schnecken - oder Kugelgewindetrieb
- Berührungsloses analoges Positionsgeber-Signal

Allgemeine Daten

Spindeltyp	Schnecke oder Kugel
Muttertyp	Gleit oder Kugel
Handhilfsbetätigung	Nein
Verdrehschutz	Nein
Statische Lasthaltebremse Schnecken-Modelle Kugelgewinde-Modelle	Nein (selbsthemmend) Nein
Sicherheitsausstattung	keine
Elektrische Anschlüsse	Lose Kabelenden oder Kabel mit AMP Superseal-Stecker
Zulassungen	CE

Optionale elektrische Ausstattung

Digitale Rückführung

Kompatible Steuerungen

Fragen Sie den Kundensupport unter www.thomsonlinear.com/cs

Max Jac® – Technische Daten

Mechanische Angaben		
Max. statische Last ⁽¹⁾ MXxxW (Schnecken­spindel) MXxxB (Kugel­gewin­detrieb) ⁽²⁾	[N]	2.000 100–350
Max. dynamische Last (Fx) MXxxW (Schnecken­spindel) MXxxB (Kugel­gewin­detrieb)	[N]	500 800
Geschwindigkeit, ohne Last/max. Last MXxxW (Schnecken­spindel) MXxxB (Kugel­gewin­detrieb)	[mm/s]	33 / 19 60 / 30
Min. Bestell­hub­länge (S)	[mm]	50
Max. Bestell­hub­länge (S) MXxxW (Schnecken­spindel) MXxxB (Kugel­gewin­detrieb)	[mm]	200 300
Bestell­hub­längen-Abstufungen	[mm]	50
Betriebstemperatur­grenzen	[°C]	-40 – +85
Einschaltdauer, maximal ⁽³⁾ MXxxW (Schnecken­spindel) MXxxB (Kugel­gewin­detrieb)	[%]	lastabhängig lastabhängig
Axialspiel, maximal	[mm]	0,3
Haltemoment	[Nm]	2
Schutzart – statisch		IP66/IP69K
Salz­sprüh­nebel-Beständigkeit	[Std.]	500

(1) statische Last bei ganz eingefahrener Schubstange

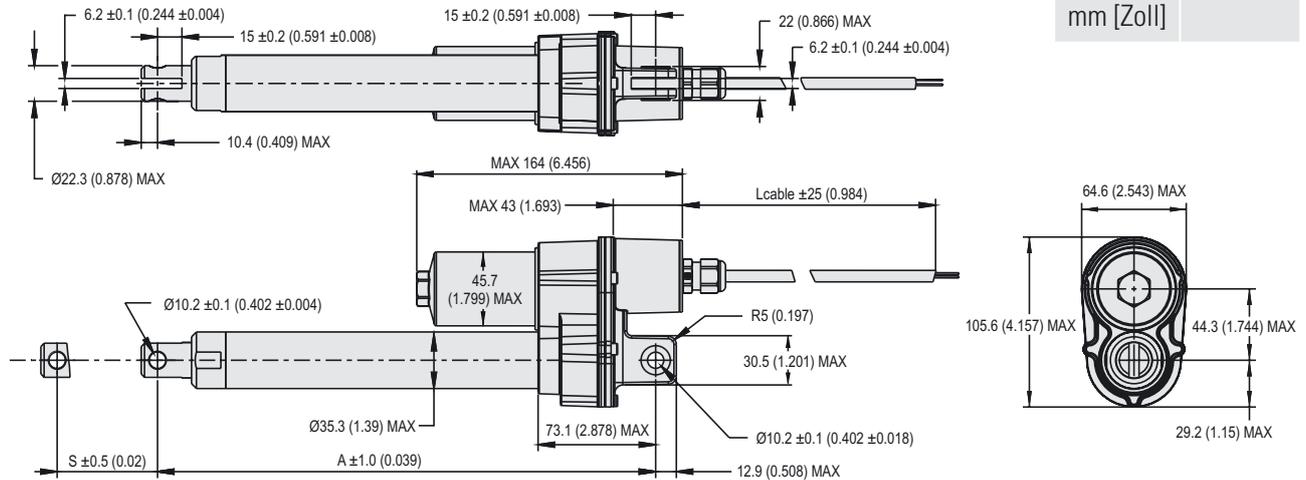
(2) Die statische Kraft (d.h. die Rücklaufkraft) eines Kugelgewindetriebs hängt von der Anzahl der ausgeführten Arbeitsspiele und den Lasten ab.

(3) Siehe „Einschaltdauer-Last-Kurve“ im Glossar.

Elektrische Angaben		
Zulässige Eingangsspannungen	[VDC]	12, 24
Toleranz, Eingangsspannung	[%]	+15 / -10
Stromaufnahme ohne Last/max. Last MX12W (12 VDC, Schnecke) MX24W (24 VDC, Schnecke) MX12B (12 VDC, Kugelgewinde) MX24B (12 VDC, Kugelgewinde)	[A]	1,2 / 8,0 0,8 / 3,8 1,1 / 7,4 0,7 / 3,5
Einschalt-/Blockierstrom bei max. Last MX12W (12 VDC, Schnecke) MX24W (24 VDC, Schnecke) MX12B (12 VDC, Kugelgewinde) MX24B (12 VDC, Kugelgewinde)	[A]	18,0 9,0 18,0 9,0
Kabellängen, Standard ⁽¹⁾	[mm]	300, 1600
Kabeldurchmesser ⁽¹⁾	[mm]	6,2
Querschnitt, Kabel-Adern ⁽¹⁾	[mm ² (AWG)]	1 (18)

(1) Für Eingangsspannung und Rückführungssignale wird dasselbe Kabel verwendet.

Max Jac® – Maße



Maße	Projektion
mm [Zoll]	

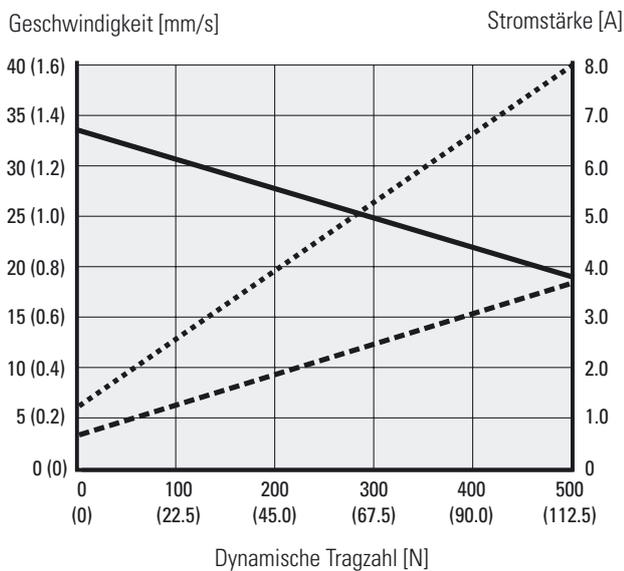
Beziehungen, Hub, eingefahrene Länge und Gewicht							
Bestell-Hublänge (S)	[mm]	50	100	150	200	250*	300*
Eingefahrene Länge (A)	[mm]	206	256	306	356	406	456
	[Zoll]	8,11	10,08	12,05	14,02	15,98	17,95
Gewicht	[kg]	1,5	1,7	1,9	2,1	2,2	2,4
	[lbf]	3,3	3,8	4,2	4,6	4,8	5,3

* Hublänge nicht erhältlich für MSxxW1-Modelle (Schneckenwinde).

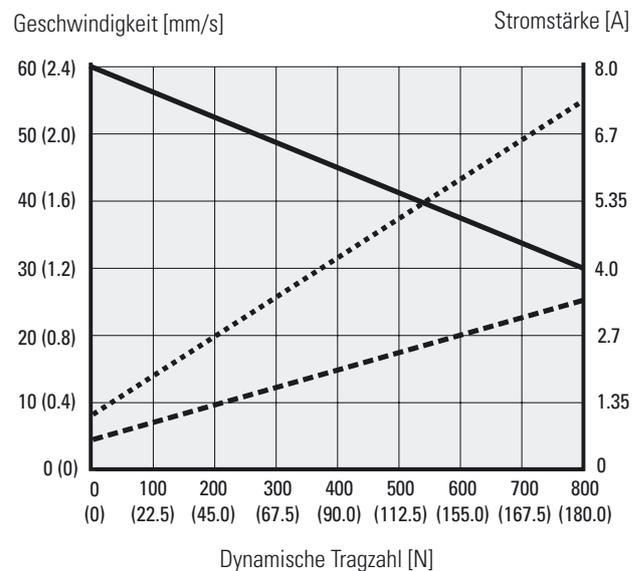
Max Jac® – Leistungsdiagramme

Geschwindigkeit u. Strom zu Last

Schneckenwinde-Modelle (MXxxW)

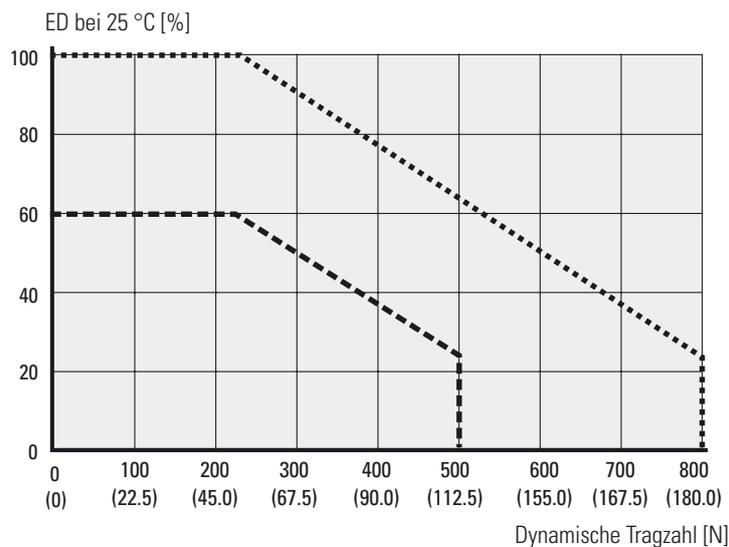


Kugelgewinde-Modelle (MXxxB)



Geschwindigkeit ——— Strom bei 12 VDC Strom bei 24 VDC - - - - -

Einschaltdauer zu Last



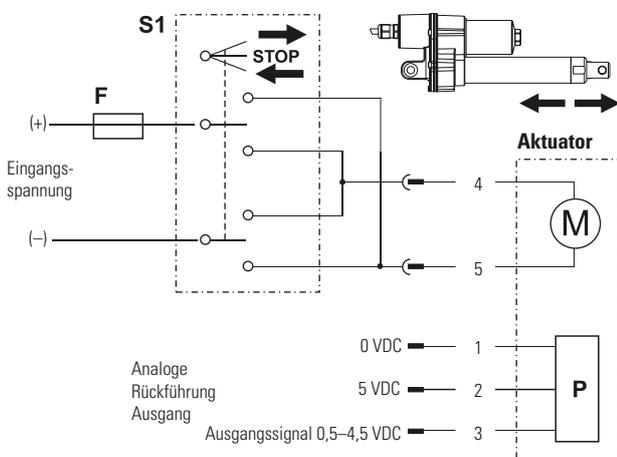
Schneckenwinde-Modelle (MXxxW) - - - - - Kugelgewinde-Modelle (MXxxB)

Max Jac® – Bestellschlüssel

Bestellschlüssel				
1	2	3	4	5
MX12	W1	M05	P	0
<p>1. Modell und Eingangsspannung MX12 = Max Jac, 12 VDC MX24 = Max Jac, 24 VDC</p> <p>2. Dynamische Tragzahl, Spindeltyp, max. Geschwindigkeit W1 = 500 N, Schneckenwindtrieb, 35 mm/s B8 = 800 N, Kugelwindtrieb, 55 mm/s</p> <p>3. Bestell-Hublänge M05 = 50 mm M10 = 100 mm M15 = 150 mm M20 = 200 mm M25 = 250 mm M30 = 300 mm</p>		<p>4. Optionen P = Analogrückführung (Standard) E = Digitalencoder-Rückführung</p> <p>5. Anschlussoption 0 = 300 mm lange lose Enden 1 = 300 mm langes Kabel und AMP Superseal-Stecker 2 = 1600 mm langes Kabel und AMP Superseal-Stecker</p> <p>(1) Hublänge nicht erhältlich für MSxxW1-Modelle (Schneckenwinde).</p>		

Max Jac® – Elektrische Anschlüsse

Option. analoge Rückführung		
Aktuator-Versorgungsspannung MX12 MX24	[VDC]	12 24
Analoge Rückführung, Typ		berührungslos
Analoge Rückführung, Eingangsspannung	[VDC]	5
Analoge Rückführung, Ausgangsspannung	[VDC]	0,5–4,5
Analoge Rückführung, Ausgangslinearität	[%]	± 1

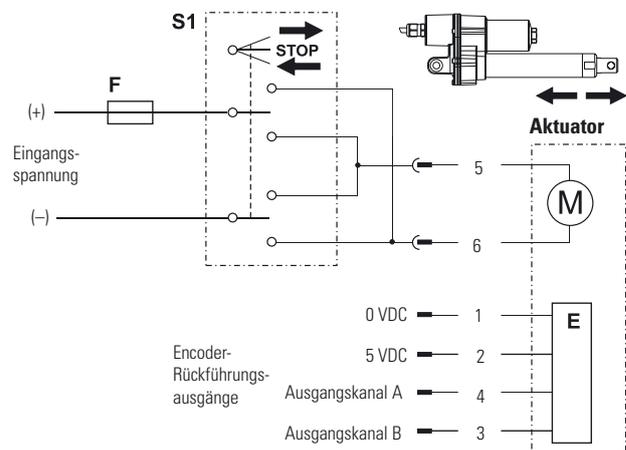


- M Aktuarmotor
- S1 Zweipoliger Umschalter (DPDT)
- F Sicherung
- P Analoge Rückführungseinheit

Verbinden Sie Leiter 5 mit Plus und Leiter 4 mit Minus, um den Aktuator auszufahren. Tauschen Sie die Polarität, um ihn einzufahren. Die Rückführungseinheit wird zwischen den Leitern 1 und 2 gespeist; das Ausgangssignal wird an Leiter 3 erzeugt.

Beachten Sie: Wenn die Endlage erreicht ist, oder eine Überlast im Hubweg auftritt, muss der Aktuator abgeschaltet werden, um eine Beschädigung zu vermeiden.

Option. Encoder Rückführung		
Aktuator-Versorgungsspannung MX12 MX24	[VDC]	12 24
Encoder-Typ		inkrementell
Anzahl Encoder-Kanäle		2
Encoder-Eingangsspannung	[VDC]	5
Encoder-Ausgangsaufösung MX12W MX12B	[Impuls/ mm]	9,86 5,84



- M Aktuarmotor
- S1 Zweipoliger Umschalter (DPDT)
- F Sicherung
- E Encoder-Rückführungseinheit

Verbinden Sie Leiter 6 mit Plus und Leiter 5 mit Minus, um den Aktuator auszufahren. Tauschen Sie die Polarität, um ihn einzufahren. Die Encoder-Rückführungseinheit wird zwischen Leiter 1 und 2 gespeist; die Ausgangssignalfolge von Kanal A wird an Leiter 4 erzeugt, die von Kanal B an Leiter 3.

Beachten Sie: Wenn die Endlage erreicht ist, oder eine Überlast im Hubweg auftritt, muss der Aktuator abgeschaltet werden, um eine Beschädigung zu vermeiden.