



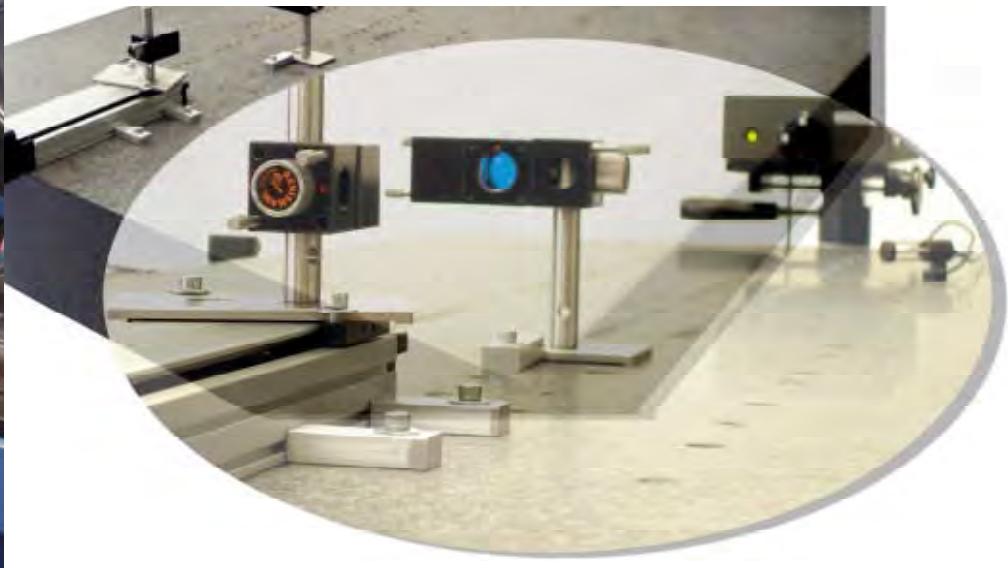
aerospace  
climate control  
**electromechanical**  
filtration  
fluid & gas handling  
hydraulics  
pneumatics  
process control  
sealing & shielding



## Präzisionstechnik

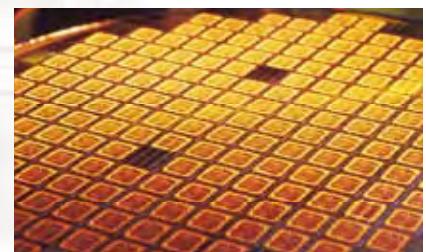
Serie XR Spindelgetriebene Linearpositionierer





### Parker Werk in Offenburg, Deutschland

Fertigung und Service Präzisionskomponenten in Europa



# Präzisionsautomation

Anwendungen und Branchen, die Präzisions-Bewegungssteuerung einsetzen, stellen höhere Anforderungen, als die meisten Bewegungsprodukte leisten können – sie erfordern ein Maß an Genauigkeit, Wiederholgenauigkeit, Geradheit, Ebenheit und Rechtwinkligkeit, das nur speziell entwickelte Produkte und Produktionkapazitäten bieten können. Mit mehr als 25 Jahren Erfahrung in der Entwicklung und Fertigung von Produkten für die anspruchsvollsten Bereiche der Präzisionsautomation, ist Parker in der Lage, Produkte und Systeme anzubieten, die selbst die komplexesten Anforderungen unserer Kunden erfüllen.

## Kundenspezifische Anpassung und Services

Im Gegensatz zu anderen Antriebstechnologien erfordern elektromechanische Präzisionsanwendungen oft kundenspezifische Lösungen. Viele Lösungen bestehen aus einzigartigen Komplettsystemen.

### Unsere erfahrenen Ingenieure und Techniker bieten:

- Applikationsberatung
- Produktdimensionierung und –auswahl inklusive Mechanik, Motoren, Antriebe und Steuerungen
- Systementwicklung
- Systemfertigung inklusive Test und Achsausrichtung
- Systemeinbetriebnahme
- Systemwartung

### Parker Präzisionskunden stehen auch viele optionale Services zur Verfügung, wie z.B.:

- 3D kundenspezifische Zusammenstellzeichnungen
- Passende Motorsteuerungssysteme
- Lebensdauer/Last-Diagramme
- Kundenspezifische Verkabelungssysteme

## Ausgereifte Produktionskapazitäten

Unser ausgereifter Fertigungs- und Montageprozess ermöglicht es uns, Qualität und Konsistenz in jedes einzelne Element unserer Antriebssysteme zu integrieren. Jedes mechanische System wird vor dem Versand komplett montiert und jede Komponente wird sorgfältig gehandhabt, um Oberfläche und Erscheinungsbild zu schützen. Wir bieten ausgereifte Produktionskapazitäten und setzen gleichzeitig alles daran, die kürzesten Lieferzeiten der Branche für Präzisionsprodukte einzuhalten.

### Leistung und Spezifikationen werden mit modernen Testmethoden überprüft.

- **Reinraum-Versionen** - Parker verfügt über spezielle Testeinrichtungen zur Zertifizierung von Reinraum-Materialien.
- **EMI Test** - Parker verfügt über einen EMI Testraum zur Messung der Stärke elektromagnetischer Störungen.
- **Präzisionsmesslabor** - Wenn Präzision für Ihren Prozess wesentlich ist, brauchen Sie valide, bewährte Leistungsdaten. Parker zertifiziert alle Präzisionspositionierer mit Hilfe moderner Laser Interferometer und erstellt Berichte zur Validierung von Genauigkeit und bidirektioneller Wiederholgenauigkeit.

## Parker Automation Technologiecenter

Die Parker Automation Technologiecenter sind ein Netzwerk von erstklassigen Produkt- und Serviceanbietern, die ihre Automationsanforderungen vor Ort erfüllen. Die Mitarbeiter in den Automation Technologiecenter haben nachweislich ein umfangreiches Produkttraining absolviert und können Subsystem-Lösungen mit lokalem Support anbieten. Parker Automation Technology Center, die von unserer europäischen Fertigungsstandort in Offenburg, Deutschland beliefert werden, finden sie in ganz Europa.

## Wählbare Integrationsstufen

Parkers **wählbare Integrationsstufe** ist eine Produktentwicklungs- und Managementphilosophie, die es dem Maschinenbauer erlaubt, ein passendes System, Subsystem oder eine Komponente entsprechend seinem konkreten Bedarf auszuwählen. Parker hat Lösungen für alle Maschinenbauer, ob sie ein komplett integriertes System suchen oder ihr eigenes System aus den besten Komponenten ihrer Art bauen wollen.

### Systeme

Maschinenbauer und OEMs entscheiden sich oft dafür, ein komplettes elektromechanisches System in ihre Maschine zu integrieren. Sie vertrauen darauf, dass unser Wissen, unsere Erfahrung und unser Support das Erreichen ihrer Ziele sicherstellen. „Minimal Design“ garantiert die Kompatibilität der Komponenten aus einer einzigen Quelle.

### Subsysteme und „gebündelte“ Produkte

Für eine kostengünstige und effiziente Lösung bietet Parker Bundles oder Kit-Systeme an. Wir können Motoren, Getriebe und Positioniersysteme kombinieren und ein konfiguriertes, montagefertiges Subsystem liefern. Die Parker Konfigurations- und Inbetriebnahmesoftware berücksichtigt auch die übrige Produktlinie und macht somit die Inbetriebnahme extrem schnell. Zusammen mit unseren Anpassungsmöglichkeiten an Kundenwünsche bietet dies den Maschinenbauern eine günstige maßgeschneiderte Lösung mit reduziertem Konstruktionsaufwand, unkomplizierter Integration und modularer Kompatibilität.

### Komponenten

Wir bieten die breiteste Palette von linearen und rotativen Antriebsprodukten für Automationssysteme. Wenn Sie die Fähigkeit und Erfahrung haben, Ihre eigenen Systeme zu entwickeln, unterstützen unsere benutzerfreundlichen Produkte Ihre Arbeit. Parker bietet kurze Durchlaufzeiten, eine große Auswahl und bewährte Zuverlässigkeit.

## Serie XR

[www.parker-eme.com/XR](http://www.parker-eme.com/XR)

### Funktionen der Serie XR

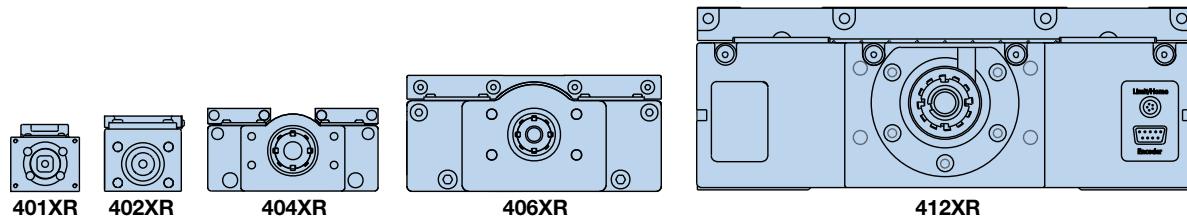
#### Serie XR Präzise Linearpositionierer

- Vorkonfigurierte Pakete
- Leistungsmäßig abgestimmte Komponenten
- Schutz vor Umwelteinflüssen
- Präzision durch Lasermesstechnik zertifiziert



#### Typische Vorteile

- Endschalter und Maschinennullinitiatoren
- Linearencoder
- Reinraumvorbereitung
- Winkel und Adapter für Mehrachsenanwendungen
- Motoranbaumöglichkeiten wählbar
- Servomotoren und -antriebe
- Programmierbare Bedienelemente
- Kabelführungssystem

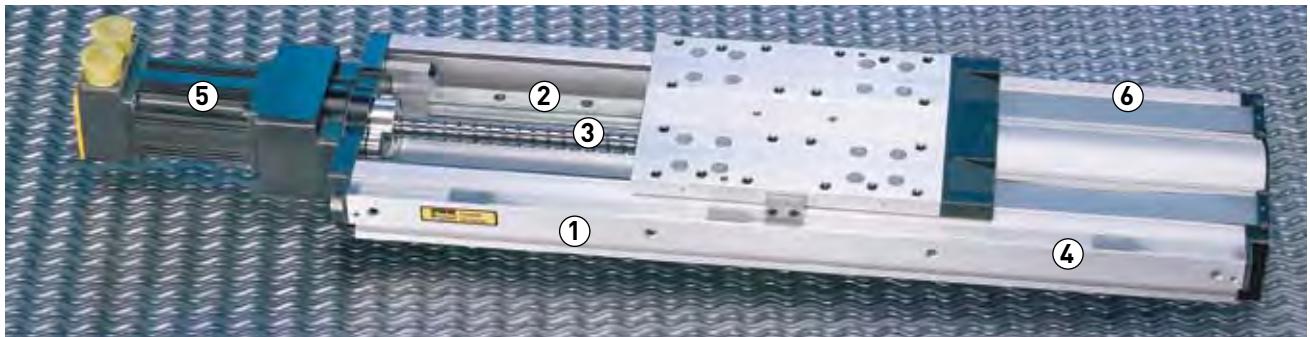


Typ	Einheit	401XR	402XR	404XR	406XR	412XR
Verfahrweg	[mm]	300	600	600	2000	2000
Last	[kg]	50	100	170	630	1470
Beschleunigung	[m/s <sup>2</sup> ]	20	20	20	20	20

Die „XR“ Präzisionspositioniersysteme sind aufgrund ihrer Genauigkeit und Zuverlässigkeit, ihrer hohen Festigkeit sowie ihrer beispiellosen Vielseitigkeit international anerkannt. Die XR-Tische haben sich in Branchen wie Biowissenschaften, Glasfaseroptik und Instrumentierung, die die höchste Genauigkeit erfordern, bestens bewährt. Die Tische werden jedoch wegen ihrer robusten Konstruktion, ihrer Stabilität und ihrer geschlossenen Bauweise auch häufig in industriellen

Automationsanwendungen (Verpackung, Automobilindustrie etc.) eingesetzt.

Die XR-Familie bietet eine Reihe von unübertroffenen Funktionen und Optionen, die für die einfachsten bis hin zu den komplexesten Anwendungen passend zusammengestellt werden können. Durch ihre hervorragende Leistung, modulare Kompatibilität und kurze Lieferzeiten sind diese Tische die idealen Komponenten für präzise Mehrachssysteme.



404XR

### ① Hochstables Aluminiumgehäuse

Das stranggepresstes Aluminiumprofil wurde präzise nachbearbeitet, um hervorragende Geradheit und Ebenheit zu gewährleisten.

### ② Kugelumlaufführung

Diese Tische sind mit Kugelumlaufführung ausgestattet, die hohe Traglasten, gleichmäßige präzise Bewegungen und zuverlässige Leistung gewährleisten.

### ③ Hocheffizienter Kugelgewindetrieb

in präzisionsgeschliffener oder gerollter Ausführung (Steigung 5, 10, 20, 25, 32 mm) für hohen Durchsatz, Effizienz, Genauigkeit und Wiederholgenauigkeit.

### ④ Endlage und Maschinennullsensoren

Die Endlagen und der Nullpunkt werden über Näherungsschalter bestimmt, die über die gesamte Länge einfach einstellbar sind, um den Verfahrweg zu begrenzen.

### ⑤ Motoranbau

Durch eine große Auswahl an Servo- und Schrittmotoraugrößen und wählbare Montagekonfigurationen (Reihen-, Parallelmontage) stehen viele verschiedene Motoranbaumöglichkeiten zur Verfügung.

### ⑥ Abdeckleisten in Schutzklasse IP30

Eine eloxierte Aluminiumabdeckung mit einer Abdeckleiste aus rostfreiem Stahl gewährleistet Schutz nach Schutzklasse IP30 für die innenliegenden Bauteile und verbessert das Gesamterscheinungsbild.

### Encoder

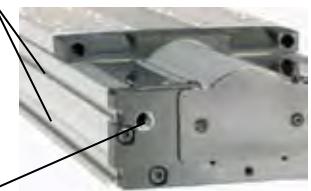
Der optionale Linearencoder ermöglicht die direkte Erfassung der Läuferposition. Der Drehgeber wird direkt mit der Antriebswelle verbunden, um jegliche mechanische Abweichung auszuschließen (besonders nützlich bei parallelem Motoranbau). Nicht abgebildet.

### Wellenbremse

Die optionale elektromagnetische Wellenbremse wird direkt an die Antriebsspindel montiert und wird hauptsächlich bei vertikalen Achsen verwendet, um die Läuferbewegung bei Netzausfall zu stoppen. Nicht abgebildet.

### Befestigungsnuuten zur einfachen Montage

Eine durchgehende T-Nut seitlich am Profil bietet eine einfache Möglichkeit zur Befestigung des Tisches auf einer Arbeitsfläche oder von Montagezubehör am Tisch.



### Druckluftanschluss

Ein Standardanschluss (1/8 NPT) zum Druckaufbau im Inneren, um das Eindringen von Partikeln zu verhindern. (Standard bei 404XR, 406XR, 412XR).

### Easy Lube System

Das in einigen Modellen als Standardoption erhältliche Schmiersystem ermöglicht den einfachen Zugang zum Schmieren von Kugelgewindetrieb und Lager.



### Reinraumvorbereitung

Die XR Serie ist standardmäßig für Reinraumklasse 10 vorbereitet.

Mehrachsanwendungen siehe Applikationen



## Serie XR Technische Daten

### Technische Daten 401 XR und 402XR

[www.parker-eme.com/401-402XR](http://www.parker-eme.com/401-402XR)

#### 401XR (Profilbreite 41 mm)

#### 402XR (Profilbreite 58 mm)

Die Positioniersysteme der Serie 401XR und 402XR ergänzen die Familie der XR Präzisionstische und wurden zur Positionierung geringerer Nutzlasten bei begrenztem Platzangebot entwickelt.

Diese durch Kugelgewindetrieb angetriebenen Positioniersysteme wurden für Branchen wie Photonik, Biowissenschaften, Halbleiter und Instrumentierung entwickelt, in denen



402XR

401XR

der technologische Fortschritt die Miniaturisierung der Arbeitsbereiche erfordern.



#### Allgemeine Daten

Typ	Einheit	Präzision*		Standard	
		401XR	402XR	401XR	402XR
<b>Bidirektionale Wiederholgenauigkeit</b>					
2 mm Steigung	[µm]	±1,3	-	±5	-
5 oder 10 mm Steigung		±1,3	±1,3	±12	±12
<b>Einschaltdauer</b>	[%]	100	100	100	100
<b>Maximale Beschleunigung</b>	[m/s <sup>2</sup> ]	20	20	20	20
<b>Normalkraft<sup>(1)</sup></b>	[N]	490	980	490	980
<b>Axialkraft<sup>(1)</sup></b>	[N]	54	-	54	-
2 mm Steigung		152	372	152	372
5 oder 10 mm Steigung					
<b>Effizienz der Antriebsspindel</b>	[%]	80	80	80	80
<b>Maximales Losbrechmoment</b>	[Nm]	0,03	0,086	0,03	0,086
<b>Maximales Laufmoment<sup>(2)</sup></b>	[Nm]	0,028	0,08	0,028	0,08
<b>Linearlager Reibungskoeffizient</b>	-	0,01	0,01	0,01	0,01
<b>Durchmesser Kugelgewindespindel</b>					
2 mm Steigung	[mm]	6	-	6	-
5 oder 10 mm Steigung		8	12	8	12
<b>Gewicht Läufer</b>	[kg]	0,045	0,11	0,045	0,11

\* Erfordert optionalen Linearencoder E3 oder E4. (1) siehe Lebensdauer-Last-Diagramme. (2) Daten wurden bei einer Spindeldrehzahl von 2 s<sup>-1</sup> ermittelt.

#### Verfahrwegsabhängige Daten

Verfahrweg [mm]	Positioniergenauigkeit*				Geradheit & Ebenheit [µm]		Eingangsträgheits- moment [10 <sup>-7</sup> kgm <sup>2</sup> ]				Max. Spindel- drehzahl [s <sup>-1</sup> ]		Gewicht	
	[µm]		401XR	402XR	401XR	402XR	401XR		402XR		401XR	402XR	401XR	402XR
	Präzision	Standard	Präzision	Standard			2 mm	10 mm	5 mm	10 mm				
	50	10	20	-	-	20	-	0,6	-	-	100	-	1,0	-
100	10	20	10	20	20	20	0,9	-	12,0	-	100	90	1,2	2,3
150	12	20	12	20	20	20	1,1	-	15,0	-	100	90	1,3	2,6
200	16	30	16	30	25	25	-	4,7	20,0	-	100	90	1,5	2,8
300	18	40	18	40	25	25	-	5,2	-	25,0	100	90	1,7	3,2
400	-	-	21	40	-	30	-	-	-	29,0	-	95	-	3,8
600	-	-	25	50	-	30	-	-	-	39,0	-	50	-	4,8

\* Werte spezifiziert bei 20 °C Umgebungstemperatur bei Nutzung eines Steigungskorrekturfaktors.

## Technische Daten 404XR

[www.parker-eme.com/404-412XR](http://www.parker-eme.com/404-412XR)

### 404XR (Profilbreite 95 mm)

Der 404XR ist ein schlanker, kompakter Positioniertisch (47,3 x 95 mm), der Lasten bis zu 170 kg über einen Verfahrweg von 700 mm transportieren kann. Seine schnellen und präzisen Positioniereigenschaften können auf sein äußerst stabiles stranggepresstes Profil, die Kugellager und die präzisionsgeschliffene Kugelgewindespindel zurückgeführt werden.

Die niedrige Bauhöhe prädestiniert den 404XR für Anwendungen unter begrenzten Höhenverhältnissen und

seine leichte Konstruktion ist besonders für Mehrachssysteme geeignet. Diese Systeme bieten eine große Bandbreite an einfach anzupassenden Optionen und Zubehörteilen, sodass sie einfach an bestimmte Anforderungen angepasst werden können.



Paralleler Motoranbau  
(mit optionalem Endschalter/  
Maschinennullinitiator-Paket)

### Allgemeine Daten

Typ 404XR	Einheit	Präzision	Standard
<b>Bidirektionale Wiederholgenauigkeit<sup>(5)</sup></b>	[µm]	±1,3	±3
<b>Einschaltdauer</b>	[%]	100	100
Kugelgewindetrieb			
<b>Maximale Beschleunigung</b>	[m/s <sup>2</sup> ]	20	20
<b>Normalkraft<sup>(1)</sup></b>	[N]	1667	1667
<b>Axialkraft<sup>(2)</sup></b>	[N]	882	882
Kugelgewindetrieb			
<b>Effizienz der Antriebsspindel</b>	[%]	90	90
Kugelgewindetrieb			
<b>Maximales Losbrechmoment</b>	[Nm]	0,13	0,18
<b>Maximales Laufmoment<sup>(3)</sup></b>	[Nm]	0,11	0,17
<b>Linearlager Reibungskoeffizient</b>	-	0,01	0,01
<b>Durchmesser Kugelgewindespindel</b>	[mm]	16	16
<b>Gewicht Läufer</b>	[kg]	0,70	0,70

- (1) siehe Lebensdauer-Last-Diagramme.
- (2) Die Axiallast für parallelen Motoranbau ist durch ein maximales Eingangsmoment von 25 Nm begrenzt.
- (3) Daten wurden bei einer Spindeldrehzahl von 2 s<sup>-1</sup> ermittelt.
- (4) Positioniergenauigkeit bezieht sich ausschließlich auf Konfigurationen mit direktem Motoranbau. Für Spezifikationen mit parallelem Motoranbau wenden Sie sich bitte an uns.
- (5) Bei Spezifikationen mit Linearencoder wenden Sie sich bitte an uns.
- (6) Für höhere Spindelgeschwindigkeiten wenden Sie sich bitte an uns.

### Verfahrwegsabhängige Daten

Verfahrweg [mm]	Positioniergenauigkeit* (4) (5) [µm]		Geradheit & Ebenheit [µm]	Eingangsträgheitsmoment			Max. Spindel- drehzahl <sup>(6)</sup> [s <sup>-1</sup> ]	Gewicht [kg]
	Präzision	Standard		5 mm	10 mm	20 mm		
	50	8	12	6	1,68	1,81	2,34	60
100	8	12	6	1,93	2,07	2,60	60	3,0
150	10	14	9	2,19	2,32	2,85	60	3,3
200	12	20	10	2,44	2,57	3,11	60	3,6
250	12	22	12	2,69	2,83	3,36	60	3,9
300	14	24	13	2,95	3,08	3,61	60	4,2
350	14	26	15	3,20	3,33	3,87	60	4,5
400	16	26	16	3,46	3,59	4,12	60	4,8
450	19	28	18	3,71	3,84	4,37	60	5,1
500	21	34	19	3,96	4,10	4,63	60	5,4
550	23	36	21	4,22	4,35	4,88	60	5,7
600	25	40	22	4,47	4,60	5,14	54	6,0

\* Werte spezifiziert bei 20 °C Umgebungstemperatur bei Nutzung eines Steigungskorrekturfaktors.

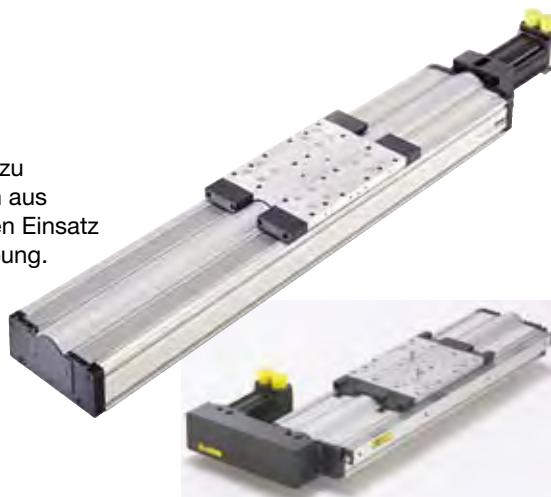
## Technische Daten 406XR

[www.parker-eme.com/404-412XR](http://www.parker-eme.com/404-412XR)

### 406XR (Profilbreite 150 mm)

Der 406XR kann große Lasten (bis zu 6,2 kN) über Distanzen von bis zu 2 Meter positionieren. Wegen seiner Größe und Tragkraft (270 Nm Momen-tentragfähigkeit) ist dieser Tisch ideal als Basiseinheit eines Mehrachssys-tems. Von hoher Auflösung zu hoher Taktleistung, wählbare Spindelstei-gungen (5, 10, 20, 25 mm) erleichtern es, das gewünschte Auflösungs-/

Geschwindigkeitsverhältnis zu erreichen und Abdeckungen aus rostfreiem Stahl erlauben den Einsatz auch in schmutziger Umgebung.



Paralleler Motoranbau (mit optionalem  
Endschalter/Maschinennullinitiator-Paket)

### Allgemeine Daten

Typ 406XR	Einheit	Präzision	Standard
<b>Bidirektionale Wiederholgenauigkeit<sup>(5)</sup></b>	[µm]	±1,3	±3
<b>Einschaltdauer</b>	[%]	100	100
<b>Maximale Beschleunigung</b>	[m/s <sup>2</sup> ]	20	20
<b>Normalkraft<sup>(1)</sup></b>	[N]	6178	6178
<b>Axialkraft<sup>(2)</sup></b>			
0 bis 600 mm Verfahrweg	[N]	882	882
700 bis 2000 mm Verfahrweg		–	1961
<b>Effizienz der Antriebsspindel</b>	[%]	90	90
<b>Maximales Losbrechmoment</b>			
0 bis 600 mm Verfahrweg	[Nm]	0,13 (18)	0,18
700 bis 2000 mm Verfahrweg		–	0,39
<b>Maximales Laufmoment<sup>(3)</sup></b>			
0 bis 600 mm Verfahrweg	[Nm]	0,11	0,17
700 bis 2000 mm Verfahrweg		–	0,34
<b>Linearlager Reibungskoeffizient</b>	-	0,01	0,01
<b>Durchmesser Kugelgewindespindel</b>			
0 bis 600 mm Verfahrweg	[mm]	16	16
700 bis 2000 mm Verfahrweg		–	25
<b>Gewicht Läufer</b>	[kg]	2,7	2,7

(1) siehe Lebensdauer-Last-Diagramme.

(2) Axiallast für parallelen Motoranbau ist

begrenzt auf:

63,5 kg für Antriebe mit einer Steigung von 5, 10 und 20 mm:

104 kg für Antriebe mit einer Steigung von 25 mm.

(3) Daten wurden bei einer Spindeldrehzahl von 2 s<sup>-1</sup> ermittelt.

(4) Positioniergenauigkeit bezieht sich ausschließlich auf Konfigurationen mit direktem Motoranbau. Für Spezifikationen mit parallelem Motoranbau wenden Sie sich bitte an uns.

(5) Bei Spezifikationen mit Linearencoder wenden Sie sich bitte an uns.

(6) Für höhere Spindelgeschwindigkeiten wenden Sie sich bitte an uns.

### Verfahrwegsabhängige Daten

Verfahrweg [mm]	Positionier- genauigkeit* <sup>(4) (5)</sup> [µm]		Geradheit & Ebenheit [µm]	Eingangsträgheits- moment [10 <sup>-5</sup> kgm <sup>2</sup> ]				Max. Spindel- drehzahl <sup>(6)</sup> [s <sup>-1</sup> ]	Gewicht [kg]
	Präzision	Standard		5 mm	10 mm	20 mm	25 mm		
100	8	12	6	3,34	3,85	5,90	–	60	8,7
200	12	20	10	3,92	4,43	6,48	–	60	10,0
300	14	24	13	4,50	5,01	7,06	–	60	11,3
400	16	26	16	5,08	5,59	7,64	–	60	12,6
500	21	34	19	5,65	6,17	8,22	–	55	13,9
600	25	40	22	6,23	6,75	8,80	–	44	15,2
700	–	92	25	36,51	37,02	–	40,61	47	19,2
800	–	94	29	39,96	40,47	–	44,07	47	20,7
900	–	103	32	43,41	43,93	–	47,52	47	22,2
1000	–	105	35	46,87	47,38	–	50,97	47	23,7
1250	–	118	42	55,50	56,01	–	59,61	35	27,6
1500	–	134	50	64,14	64,65	–	68,24	26	31,4
1750	–	154	57	72,77	73,28	–	76,88	20	35,2
2000	–	159	65	81,40	81,92	–	85,51	16	39,1

\* Werte spezifiziert bei 20 °C Umgebungstemperatur bei Nutzung eines Steigungskorrekturfaktors.

## Technische Daten 412XR

[www.parker-eme.com/404-412XR](http://www.parker-eme.com/404-412XR)

### 412XR (Profilbreite 285 mm)

Der 412XR ist ein robuster Lineartisch für Hochleistungsanwendungen (Profil 285 mm x 105 mm), mit dem schwere Lasten (bis zu 14,4 kN) über Distanzen bis zu 2 m präzise positioniert werden können. Die Schmierbohrung zur einfachen Wartung gehört zur Standardausstattung des Läufers. Die leicht montierbare Adapterplatte (Art.-Nr. 100-6784-01) zur einfachen X-Y-Konfiguration ist als Zubehör erhältlich.

Eine Reihe von einzigartigen Optionen und die Möglichkeit der Kombination mit den kleineren XR-Tischen prädestiniert den 412XR als Basiseinheit für die Mehrachspositionierung von schweren Nutzlasten.



### Allgemeine Daten

Typ 412XR	Einheit	Standard	
<b>Spindelsteigung</b>	[mm]	5, 10, 25	32
<b>Bidirektionale Wiederholgenauigkeit<sup>(4)</sup></b>	[µm]	±5	±5
<b>Einschaltdauer</b>	[%]	100	100
<b>Maximale Beschleunigung</b>	[m/s <sup>2</sup> ]	20	20
<b>Normalkraft<sup>(1)</sup></b>	[kN]	14,4	14,4
<b>Axialkraft</b>	[kN]	1,96	4,51
<b>Effizienz der Antriebsspindel</b>	[%]	90	80
<b>Maximales Losbrechmoment</b>	[Nm]	0,61	0,76
<b>Maximales Laufmoment<sup>(2)</sup></b>	[Nm]	0,55	0,69
<b>Linearlager Reibungskoeffizient</b>	-	0,01	0,01
<b>Durchmesser Kugelgewindespindel</b>	[mm]	25	32
<b>Gewicht Läufer</b>	[kg]	12	13

(1) siehe Lebensdauer-Last-Diagramme.  
 (2) Daten wurden bei einer Spindeldrehzahl von 2 s<sup>-1</sup> ermittelt.

(3) Positioniergenauigkeit bezieht sich ausschließlich auf Konfigurationen mit direktem Motoranbau. Für Spezifikationen mit parallelem Motoranbau wenden Sie sich bitte an uns.

(4) Bei Spezifikationen mit Linearencoder wenden Sie sich bitte an uns.

(5) Für höhere Spindelgeschwindigkeiten wenden Sie sich bitte an uns.

### Verfahrwegsabhängige Daten

Verfahrweg [mm]	Positioniergenauigkeit* <sup>(3)(4)</sup> [µm]	Geradheit & Ebenheit [µm]	Eingangsträgheitsmoment [10 <sup>-5</sup> kgm <sup>2</sup> ]				Max. Spindeldrehzahl <sup>(5)</sup> [s <sup>-1</sup> ]		Gewicht [kg]	
			5 mm	10 mm	25 mm	32 mm	5, 10, 25 mm	32 mm	5, 10, 25 mm	32 mm
150	64	9	27,20	29,45	46,76	98,20	47	42	39,6	41,5
250	66	12	30,21	32,46	49,78	106,28	47	42	42,9	45,0
350	71	15	33,23	35,48	52,79	114,37	47	42	46,2	48,5
650	91	24	42,27	44,52	61,83	138,63	47	42	56,1	59,0
800	94	29	46,79	49,04	66,35	150,76	47	42	61,0	64,2
1000	105	35	52,81	55,06	72,37	166,94	45	42	67,6	71,2
1250	118	42	58,84	61,09	78,40	183,11	34	41	74,2	78,2
1500	134	50	67,87	70,12	87,44	207,38	24	31	84,1	88,7
1750	154	57	75,41	77,66	94,97	227,59	18	24	92,4	97,5
2000	159	65	82,94	85,19	102,50	247,81	15	19	100,6	106,2

\* Werte spezifiziert bei 20 °C Umgebungstemperatur bei Nutzung eines Steigungskorrekturfaktors.

## Serie XR Lebensdauer/Lastdiagramme

### Serie XR Lebensdauer/Kraft

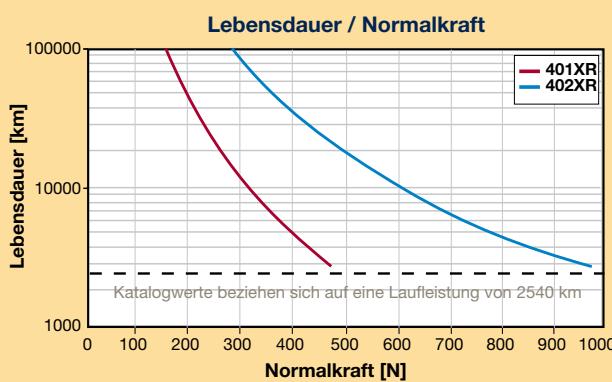
Die folgenden Leistungsinformationen sollen als Zusatz zu den Produktinformationsseiten dienen. Die folgenden Grafiken werden benutzt, um die Lebensdauer der Tische in Abhängigkeit von den Nutzlasten darzustellen. Die Lebensdauer eines Lineartisches hängt von den auf ihn wirkenden Kräften ab. Diese Kräfte umfassen sowohl statische Komponenten, die durch das Nutzlastgewicht verursacht werden als auch dynamische

Komponenten, die durch Beschleunigung/Verzögerung der Last entstehen. In Mehrachsapplikationen werden die Belastungsgrenzen für kombinierte Achsen normalerweise durch das primäre Positioniersystem der untersten Baugruppe bestimmt. Bei der Bestimmung des Lebensdauer/Lastverhältnisses ist es wichtig, das Gewicht aller Positionierelemente zu berücksichtigen, die Teil der Last auf der Primärachse sind.

**Die Spezifikationen im Katalog beziehen sich auf eine Laufleistung von 2540 km.**

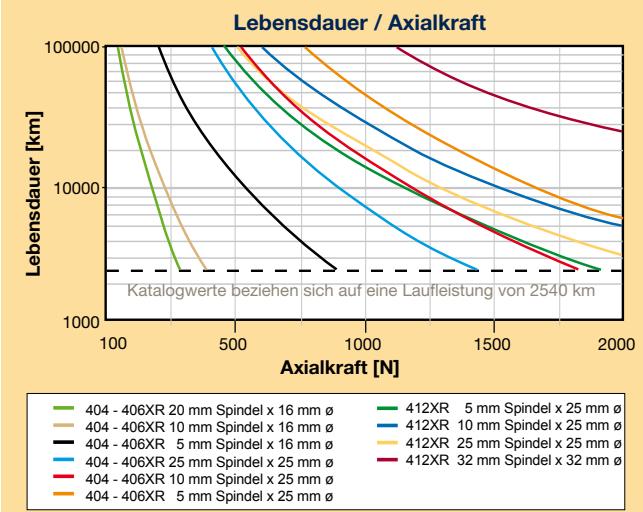
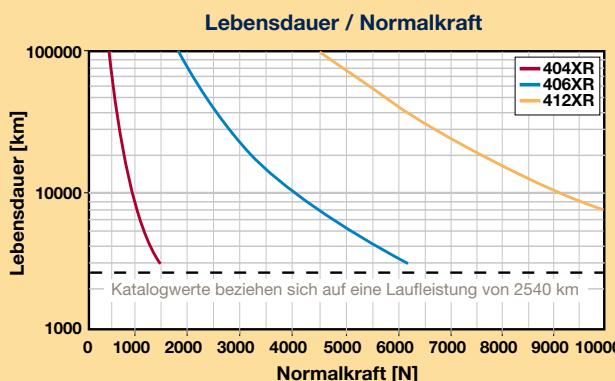
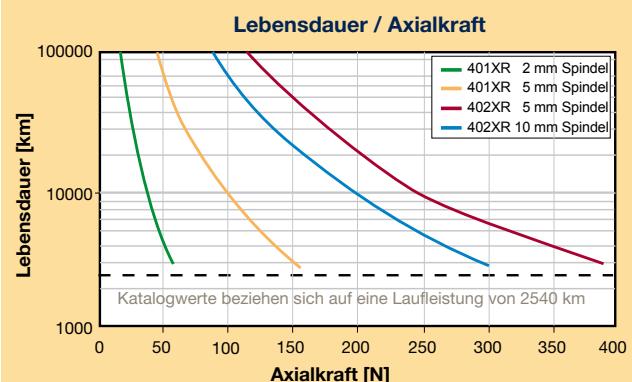
#### Normalkraft

Diese Grafiken bieten eine grobe Einschätzung der Lebensdauer/Lasteigenschaften des Lagers. Die Kurven zeigen die Lebensdauer/Lastbeziehung wenn die Last zentriert und senkrecht (normal) auf der Montagefläche des Läufers angreift.



#### Axialkraft (Vorschubkraft)

Diese Grafiken zeigen die Lebensdauer der Kugelgewindespindel abhängig von der Axialkraft.



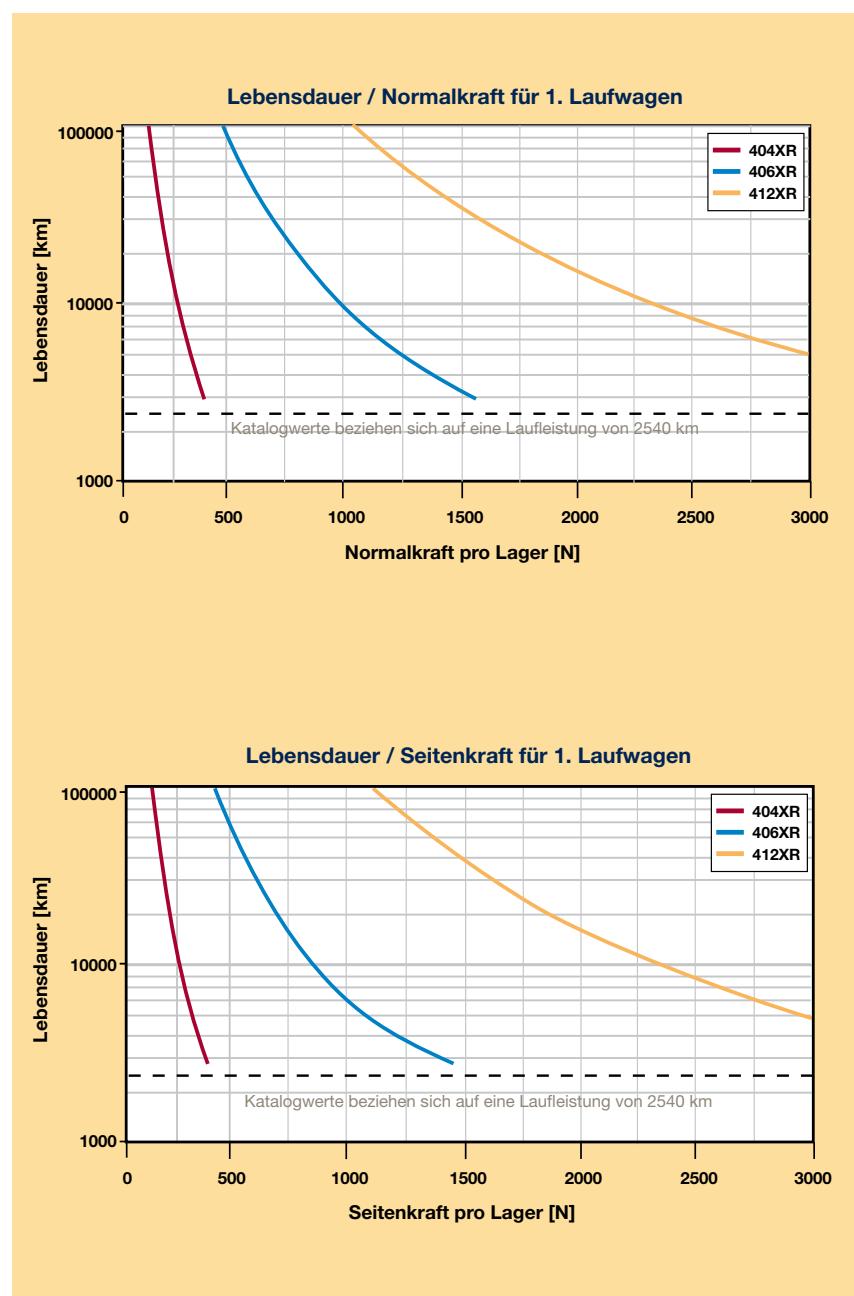
## Serie XR Lagerlebensdauer/Kraft

Diese Diagramme müssen zusammen mit den entsprechenden Formeln, die sie unter Produkthandbüchern auf [www.parker-eme.com/xr](http://www.parker-eme.com/xr) finden, genutzt werden, um die Lebensdauer/Kraft-Relation für die einzelnen Lager (4 pro Tisch) zu bestimmen.

Einige Abmessungen, die je nach Positioniertisch individuell verschieden sind, und die Lastgeometrie sind für diese Berechnungen notwendig. Diese Abmessungen der einzelnen Positioniertische finden Sie im Handbuch. Die Abmessungen sind wie folgt bezeichnet:

- d1 – Lagerblockmitte bis zur Mitte der Längsteilung
- d2 – Tragschienenmitte bis zur Mitte der Querteilung
- da – Schienenmitte bis zur Montagefläche des Läufers

	d1	d2	da
	[mm]		
404XR	80	57	28
406XR	114	90,3	42,5
412XR	205	192	43



## Optionen Serie XR

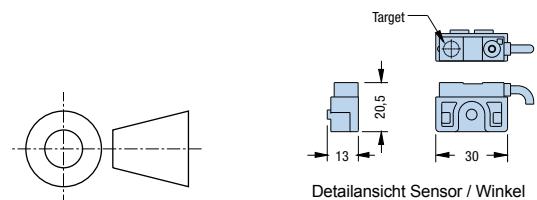
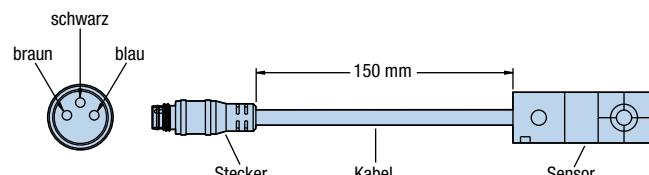
### Maschinennullinitiator oder Endschalter Optionen

Endschalter und Maschinennullinitiatoren für die XR Serie sind in vielen verschiedenen Ausführungen erhältlich. Die Initiatoren können im Tisch integriert oder als separate Bauteile mit dem dazugehörigen Befestigungsmaterial oder in einem Geberpaket bestellt werden. Ein 5 m langes hochflexibles Verlängerungskabel für die Modelle 401XR bis 406XR mit optionalem Steckverbinder liegt bei.

- NPN oder PNP
- Öffner oder Schließer
- Offene Enden oder Steckverbinder



401XR Endschalter und Maschinennullinitiator



Detailansicht Sensor / Winkel

#### Technische Daten

Eingangsspannung	5-30 VDC, 20 mA
Ausgang	100 mA max
Kabelfarbe	(+) Versorgung: braun
Code	(-) Versorgung: blau Schließer: schwarz Öffner: weiß

Bestellnummer	Artikelnummer*	Schaltertyp	Logik	Kabellänge	Anschluss-Art
<b>H2 oder L2</b>	006-1639-01	Öffner	NPN	3,0 m	Offene Enden
<b>H3 oder L3</b>	006-1639-02	Schließer	NPN	3,0 m	Offene Enden
<b>H4 oder L4</b>	006-1639-03	Öffner	PNP	3,0 m	Offene Enden
<b>H5 oder L5</b>	006-1639-04	Schließer	PNP	3,0 m	Offene Enden
<b>H6 oder L6</b>	006-1639-09	Öffner	NPN	150 mm	Steckverbinder
<b>H7 oder L7</b>	006-1639-08	Schließer	NPN	150 mm	Steckverbinder
<b>H8 oder L8</b>	006-1639-11	Öffner	PNP	150 mm	Steckverbinder
<b>H9 oder L9</b>	006-1639-10	Schließer	PNP	150 mm	Steckverbinder
<b>H11 oder L11</b>	Bitte wenden Sie sich an uns	Öffner	NPN	Bitte wenden Sie sich an uns	Sensorpaket
<b>H12 oder L12</b>	Bitte wenden Sie sich an uns	Schließer	NPN	Bitte wenden Sie sich an uns	Sensorpaket
<b>H13 oder L13</b>	Bitte wenden Sie sich an uns	Öffner	PNP	Bitte wenden Sie sich an uns	Sensorpaket
<b>H14 oder L14</b>	Bitte wenden Sie sich an uns	Schließer	PNP	Bitte wenden Sie sich an uns	Sensorpaket

\* gilt für die Modelle 401XR bis 406XR. Die Modelle 412XR haben eingebaute Endschalter und Maschinennullinitiatoren mit Steckeranschluss. Initiatortrigger (Zielmarken) müssen separat bestellt werden.

### Kabel für Sensoren Paket



Beschreibung	Artikelnummer	Kabelfarbe	Funktion	Pin Nummer
3 m	006-1742-01	Rot	+5 bis +24 VDC	A
7,5 m	006-1742-02	Blau	Endschalter 1 (LXR -)	B
		Orange	Endschalter 2 (LXR +)	C
		Grün	Home	D
		Schwarz	Erde	E
		Grün/Gelb	Schirm	Gehäuseschirm

406XR mit Endschalter- und Maschinennullinitiatorpaket

### Option Linearencoder (Bandskala)

Ein linearer Positionsgeber, der direkt am Läufer angebracht wird. (Installation werkseitig).

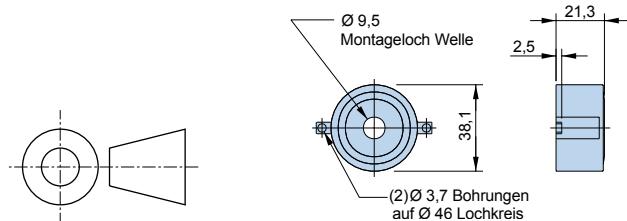
- 1,0  $\mu\text{m}$  Auflösung
- 0,5  $\mu\text{m}$  Auflösung
- 0,1  $\mu\text{m}$  Auflösung



### Option Rotativer Encoder

Der modulare rotative Encoder wird zur Positionserfassung direkt mit der Antriebsspindel verbunden und kann am Einsatzort leicht eingebaut werden. Der rotative Encoder kann nicht zusammen mit der Bremsoption angebaut werden.

- 5000 Ink./Umd.



Hinweis: Die abgebildeten Abmessungen gelten für die Modelle 404XR und 406XR. Für Abmessungen des Modells 412XR wenden Sie sich bitte an uns.

#### Technische Daten

<b>Eingangsspannung</b>	5 VDC, 150 mA
<b>Ausgang</b>	A/B Vervierfachung und Referenzmarke, differentieller Leistungstreiberausgang
<b>Auflösung</b>	1,0, 0,5, 0,1 $\mu\text{m}$
<b>Kabellänge</b>	3 m



401XR mit Linearencoder plus Initiatorpaket

#### Technische Daten

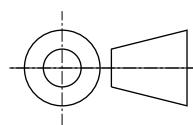
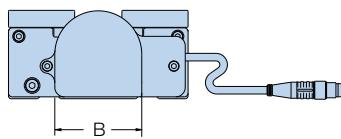
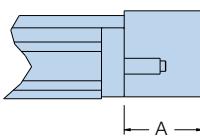
<b>Eingangsspannung</b>	5 VDC, 135 mA
<b>Ausgang</b>	A/B Vervierfachung und Referenzmarke, differentieller Leistungstreiberausgang
<b>Auflösung</b>	1250 Impulse/Umdrehung. Entspr. 5000 Inkrementen nach der Vervierfachung (1 $\mu\text{m}$ bei Spindelsteigung 5 mm)
<b>Kabellänge</b>	150 mm

### Option Bremsbaugruppe

Eine elektromagnetische Bremsbaugruppe verhindert das Absacken der Achse bei vertikalen Anwendungen. Sie wird inkl. 5 m Anschlusskabel geliefert. Die Bremsoption kann am Einsatzort leicht montiert werden. Jedoch kann die Bremsoption nicht zusammen mit dem rotativen Encoder angebaut werden.



404XR mit Bremsoption

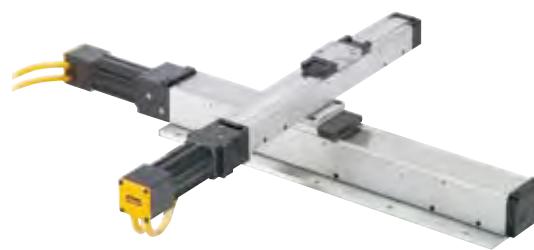


Baugröße	Artikelnummer	Eingangsspannung	Haltemoment	Abmessungen [mm]	
				A	B
401XR/402XR	—	—	—	—	—
404XR	006-1627-01	24 VDC, 0,46 A	2,0 Nm	41,5	46,0
406XR	006-1656-01	24 VDC, 0,5 A	4,5 Nm	49,9	57,5
412XR	002-1916-01	24 VDC, 0,75 A	9,0 Nm	54,0	72,0

### **Verbindungsoptionen\***

Alle XR-Systeme sind mit Standard-Stiftlochbohrungen ausgestattet, um die reproduzierbare Montage von Werkzeugen oder Nutzlasten zu erleichtern.\*

Zusätzlich sind optionale Passstifte zur präzisen rechtwinkligen Befestigung einer zweiten Achse in einem Mehrachssystem erhältlich. In diesem Fall wird die Unterseite des Profils mit passenden Bohrungen versehen und auf die erste Achse ausgerichtet, um eine exakt rechtwinklige Positionierung zu ermöglichen. Diese praktische Option beugt Problemen mit Verschmutzungen oder Beschädigungen vor, die oftmals mit der Vorbereitung für die Verstiftung einer Baugruppe einhergehen.



\* Nicht verfügbar für 401XR oder 402XR oder 404XR mit 50 mm Verfahrweg.

Abgebildet sind zwei Passstifte im Läufer

## Zubehör Serie XR

### Zubehör Erhöhungsplatte

Zum Anheben des untersten Tisches, um Platz für die Motoren zu schaffen.

Baugröße	Artikel Nummer
<b>401XR</b>	002-2063-01
<b>402XR</b>	002-2064-01
<b>404XR</b>	002-3619-01
<b>406XR</b>	002-3625-01
<b>412XR</b>	-

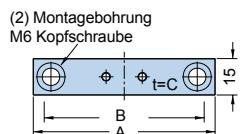
### Zubehör Klemmpratzen

Zur bequemen Montage eines Tisches an einer Grundplatte, an Erhöhungsplatten, einem Z-Achsenwinkel oder an einem anderen XR-Tisch. Alle Hardwareteile sind im Lieferumfang enthalten.

Baugröße	Artikel Nummer
<b>404XR</b>	002-3618-01
<b>406XR</b>	002-3624-01
<b>412XR</b>	002-2160-01

#### 401XR / 402XR

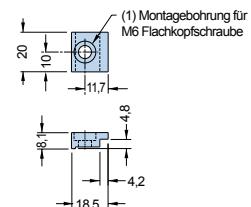
Artikel Nummer: 002-2063-01/ 002-2064-01



Baugröße	Abmessungen [mm]		
	A	B	C
401XR	65,0	50,4	17,0
402XR	90,0	75,4	10,0

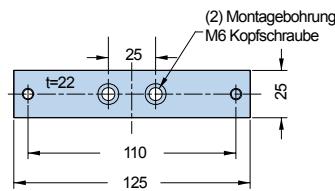
#### 404XR

Artikel Nummer: 002-3618-01



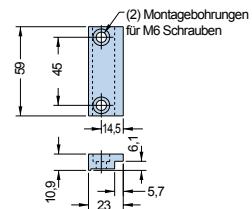
#### 406XR

Artikel Nummer: 002-3619-01



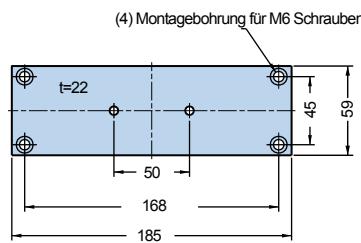
#### 406XR

Artikel Nummer: 002-3624-01



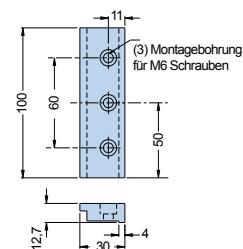
#### 406XR

Artikel Nummer: 002-3625-01



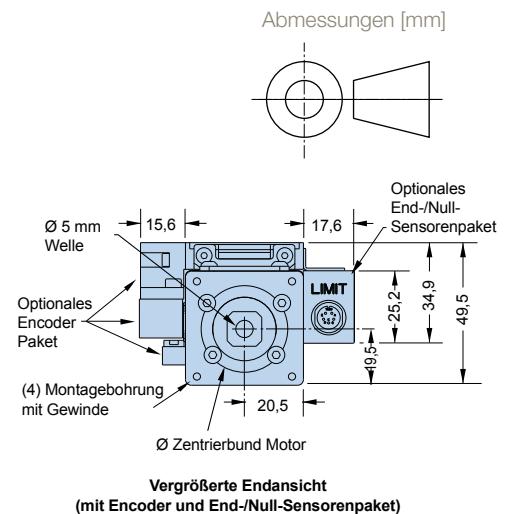
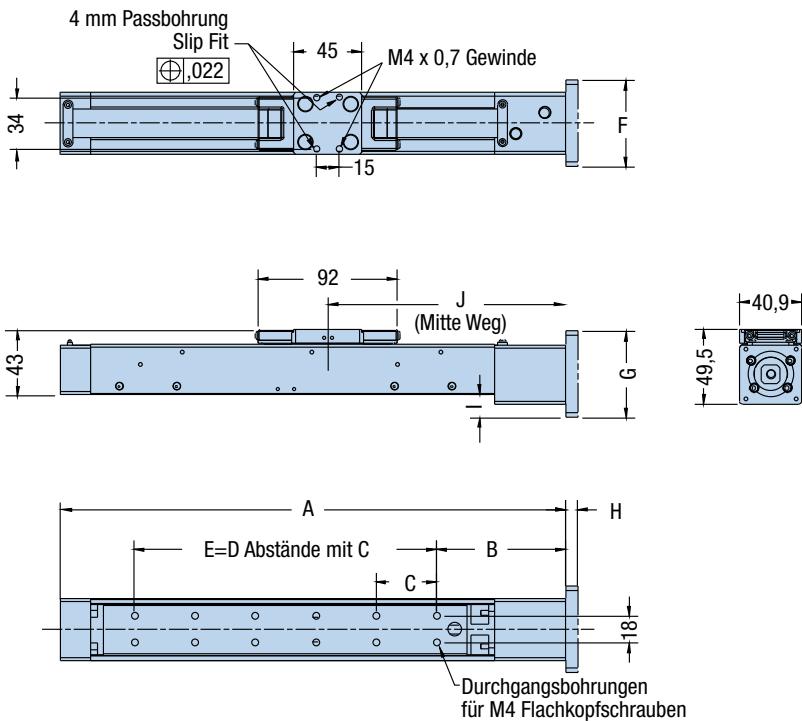
#### 412XR

Artikel Nummer: 002-2160-01



## Abmessungen Serie XR

### Abmessungen 401XR



Vergrößerte Endansicht  
(mit Encoder und End-/Null-Sensorenpaket)

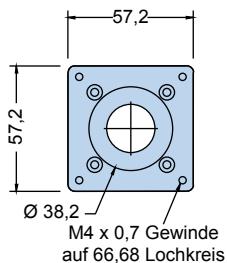
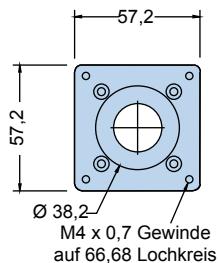
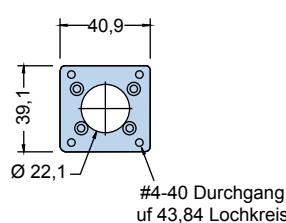
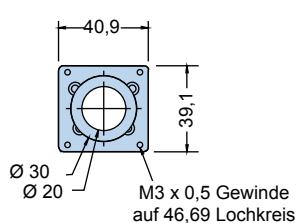
Baugröße	Verfahrweg [mm]	Abmessungen [mm]					
		A	B	C	D*	E	J
<b>401050XR</b>	50	209,3	82,8	80,0	1	80,0	123,0
<b>401100XR</b>	100	284,3	80,3	40,0	4	160,0	160,0
<b>401150XR</b>	150	334,3	85,3	40,0	5	200,0	185,0
<b>401200XR</b>	200	384,3	90,3	40,0	6	240,0	210,0
<b>401300XR</b>	300	509,3	92,8	40,0	9	360,0	260,0

Bestell-Code	Motorgröße	Abmessungen [mm]			
		F	G	H	I
<b>M2</b>	<b>SM16</b>	40,9	39,1	—	6,5
<b>M3</b>	<b>NEMA 23/ SM23</b>	57,2	57,2	4,0	15,6
<b>M37</b>	<b>NEMA 17</b>	40,9	39,1	—	6,5
<b>M61</b>	<b>BE23</b>	57,2	57,2	8,0	15,6

\* D = Anzahl der Abstände

### Adapter für direkte Motormontage

Zum einfachen Anbau verschiedener Servo- oder Schrittmotoren.



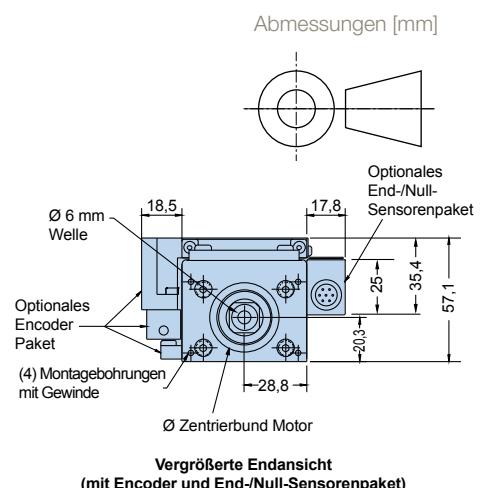
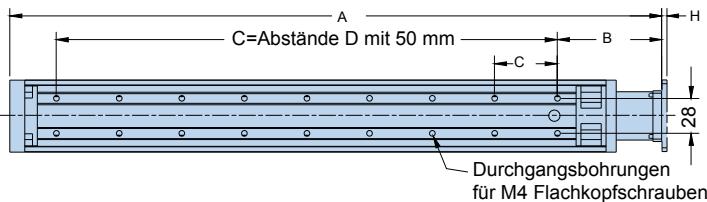
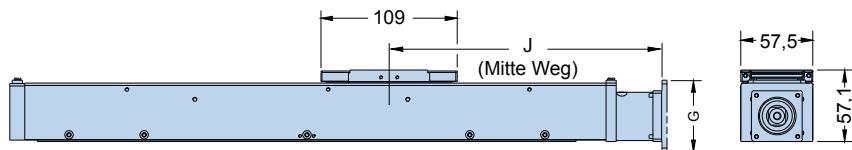
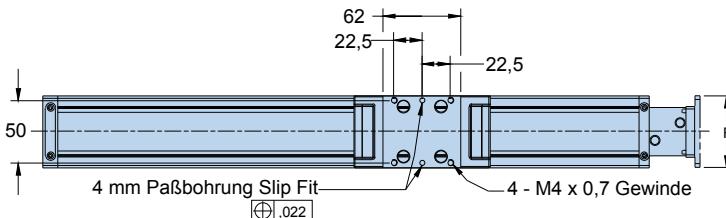
SM16

NEMA 17

SM23 / NEMA 23

BE23

## Abmessungen 402XR

Vergrößerte Endansicht  
(mit Encoder und End-/Null-Sensorenpaket)

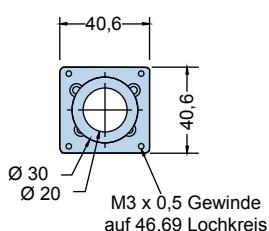
Baugröße	Verfahrweg [mm]	Abmessungen [mm]				
		A	B	C	D*	J
402100XR	100	320,5	83,5	200	4	184
402150XR	150	370,5	83,5	250	5	214
402200XR	200	420,5	83,5	300	6	234
402300XR	300	520,5	83,5	400	8	284
402400XR	400	620,5	83,5	500	10	334
402600XR	600	820,5	83,5	700	14	434

\* D = Anzahl der Abstände

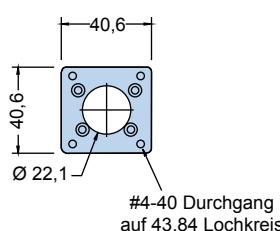
Bestell-Code	Motorgröße	Abmessungen [mm]		
		F	G	H
M2	SM16	40,6	40,6	—
M3	NEMA 23/SM23	57,2	57,2	4
M37	NEMA 17	40,6	40,6	—
M61	BE23	57,2	57,2	8

## Adapter für direkte Motormontage

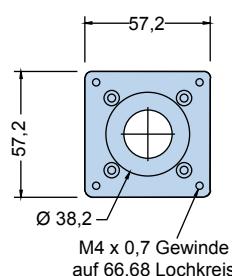
Zum einfachen Anbau verschiedener Servo- oder Schrittmotoren.



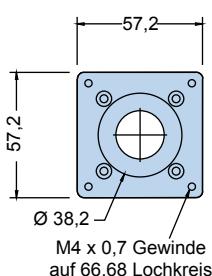
SM16



NEMA 17



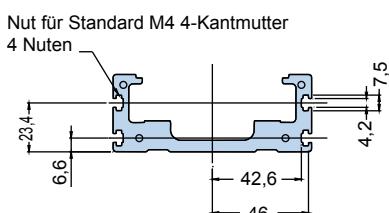
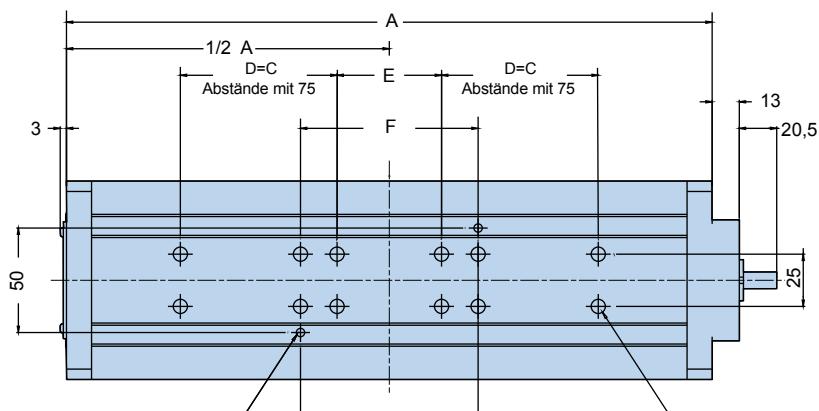
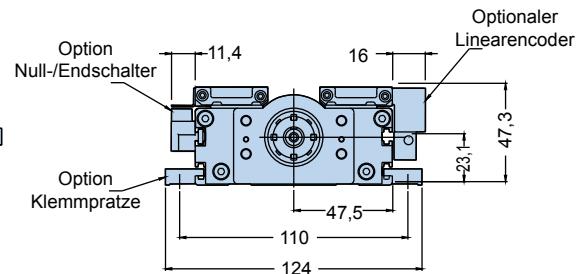
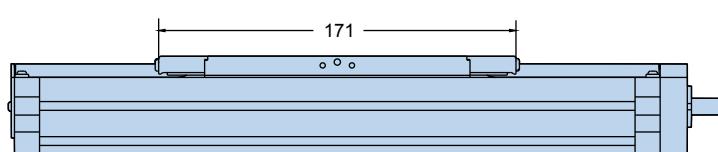
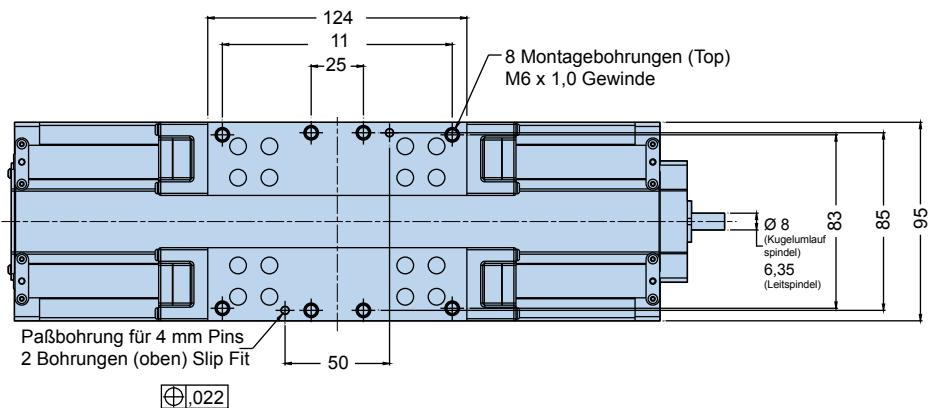
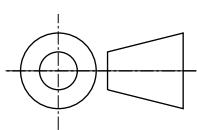
SM23 / NEMA 23



BE23

## 404XR Abmessungen

Abmessungen [mm]



Ansicht: Nuten in stranggepresstem Profil

Baugröße	Verfahr- weg [mm]	Abmessungen [mm]					
		A	B	C*	D	E	F
404050XR	50	259	4	—	—	—	—
404100XR	100	309	12	1	75,0	50,0	85,0
404150XR	150	359	12	1	75,0	50,0	85,0
404200XR	200	409	12	1	75,0	50,0	85,0
404250XR	250	459	16	2	150,0	50,0	85,0
404300XR	300	509	16	2	150,0	50,0	85,0
404350XR	350	559	16	2	150,0	50,0	85,0
404400XR	400	609	20	3	225,0	50,0	85,0
404450XR	450	659	20	3	225,0	50,0	85,0
404500XR	500	709	20	3	225,0	50,0	85,0
404550XR	550	759	24	4	300,0	50,0	85,0
404600XR	600	809	24	4	300,0	50,0	85,0

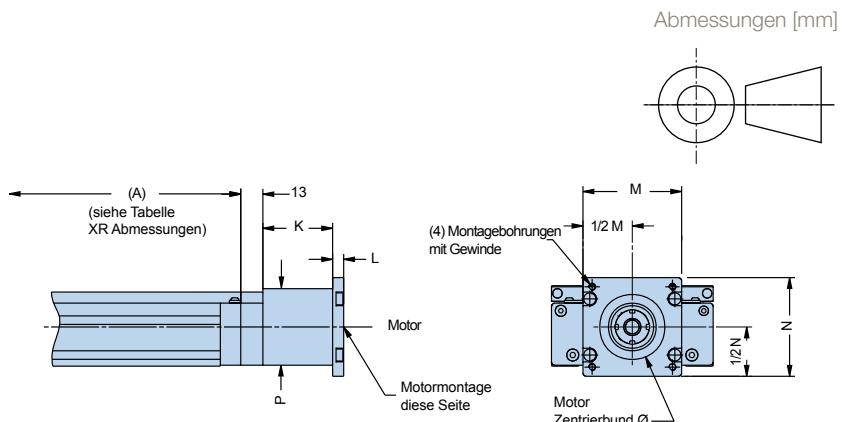
\* C = Anzahl der Abstände nach links bzw. nach rechts

## 404XR direkte Motormontage

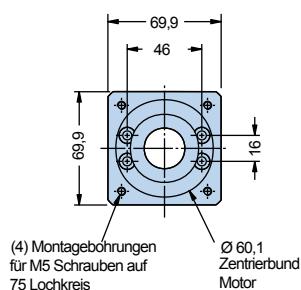
Beim direkten Motoranbau wird der Motor direkt mit der gewählten Motorkupplung an die Antriebsspinde angebaut.

Zum einfachen Anbau verschiedener Rahmengrößen. Diese Adapterplatten können mit Hilfe der unten angegebenen Artikelnummern separat bestellt werden.

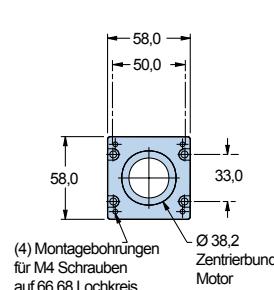
Adapterplatten für weitere Motoren auf Anfrage.



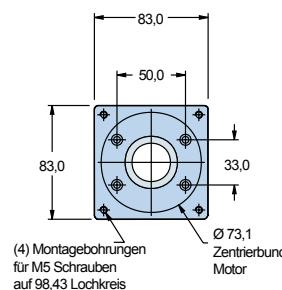
Motorflansch Bestell-Nr.	Flansch / Motorgröße	Abmessungen [mm]					
		max. Motorwellen Ø	K	L	M	N	P
<b>M51</b>	SMH60B8/9	9,0	44,5	0,0	58,0	55,0	55,0
<b>M21</b>	SMH60B5/11/ Neometric70	11,0	53,0	0,0	69,9	69,9	69,9
<b>M4</b>	NEMA 34	9,5	41,0	12,5	83,0	83,0	45,0
<b>M3</b>	NEMA 23	9,5	41,0	6,5	83,0	58,0	45,0



SMH60 B5



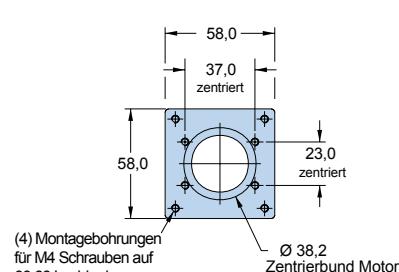
NEMA 23



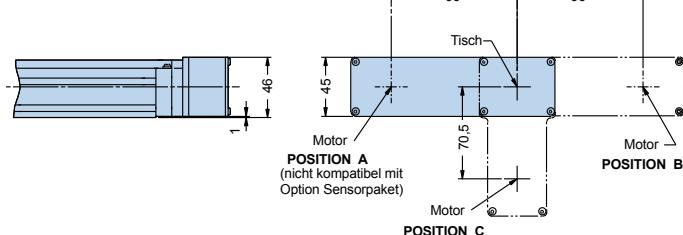
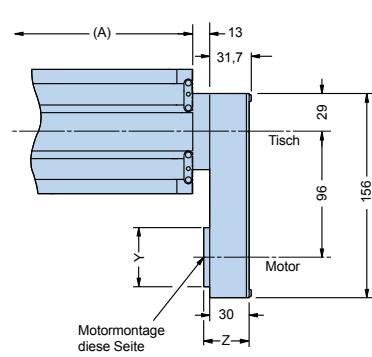
NEMA 34

## 404XR paralleler Motoranbau

Der Motor wird parallel montiert, wenn eine kürzere Gesamtlänge erforderlich ist. Der Motor wird an der Seite oder unter dem Tisch positioniert wie durch Position A, B, oder C gekennzeichnet (Kupplung wird nicht benötigt).



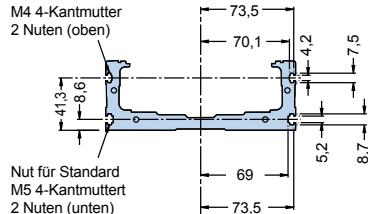
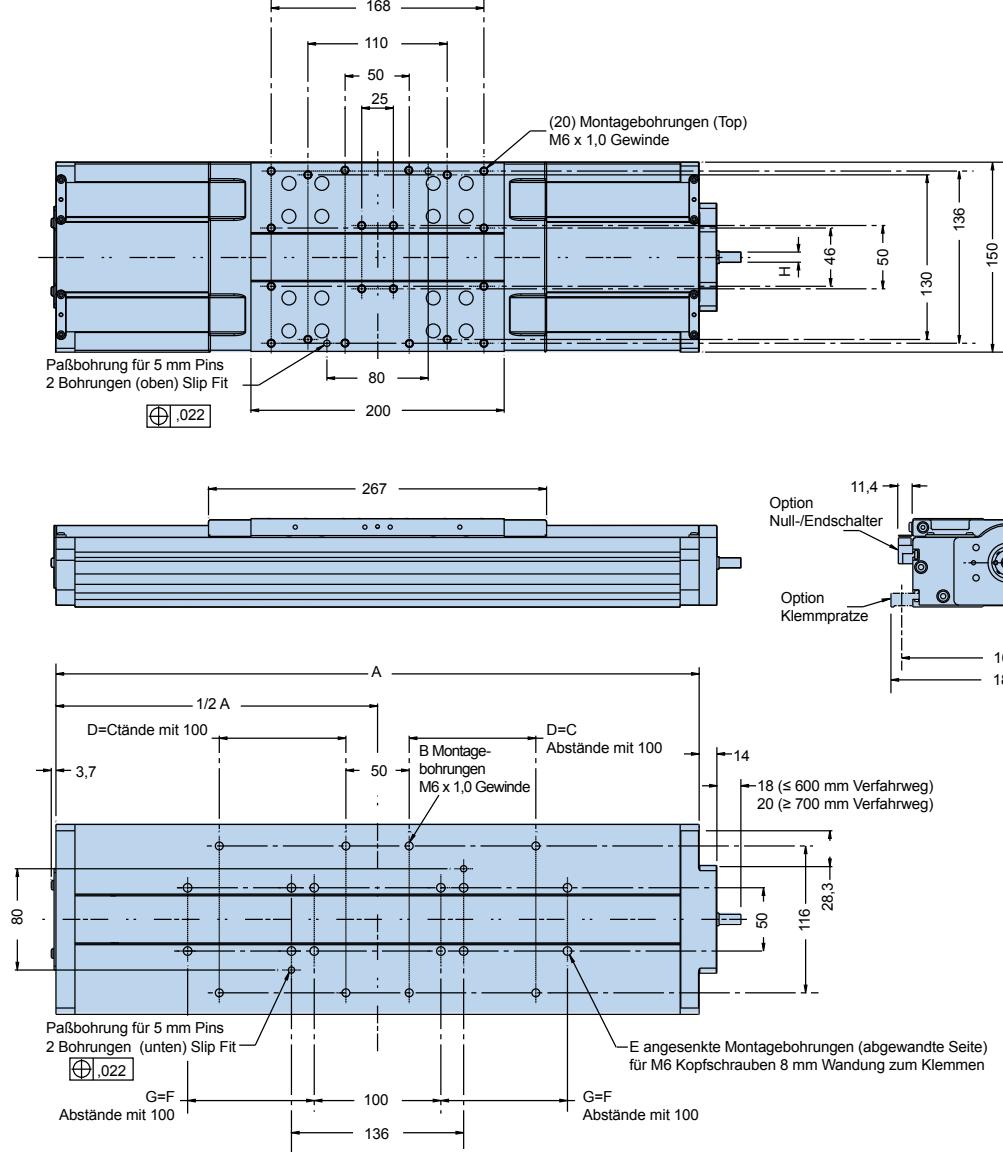
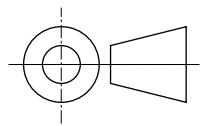
NEMA 23



Motorflansch Bestell-Nr.	Flansch/ Motorgröße	Abmessungen [mm]		
		Motorwellen Ø	Y	Z
M52	SMH60B8/9	9,0	55,0	37,0
M8	NEMA 23	12,7	58	34,5
M53				
M54				
M9				
M10				

## 406XR Abmessungen

Abmessungen [mm]



Ansicht: Nuten in stranggepresstem Profil

Baugröße	Verfahrweg [mm]	Abmessungen [mm]								
		Umlaufspindel Ø	A	B	C*	D	E	F	G	H
406100XR	100	16	408	8	1	100,0	12	1	100,0	8,0
406200XR	200	16	508	8	1	100,0	12	1	100,0	8,0
406300XR	300	16	608	12	2	200,0	16	2	200,0	8,0
406400XR	400	16	708	12	2	200,0	16	2	200,0	8,0
406500XR	500	16	808	16	3	300,0	20	3	300,0	8,0
406600XR	600	16	908	16	3	300,0	20	3	300,0	8,0
406700XR	700	25	1008	20	4	400,0	24	4	400,0	10,0
406800XR	800	25	1108	20	4	400,0	24	4	400,0	10,0
406900XR	900	25	1208	24	5	500,0	28	5	500,0	10,0
4061000XR	1000	25	1308	24	5	500,0	28	5	500,0	10,0
4061250XR	1250	25	1558	32	7	700,0	32	6	600,0	10,0
4061500XR	1500	25	1808	36	8	800,0	40	8	800,0	10,0
4061750XR	1750	25	2058	40	9	900,0	44	9	900,0	10,0
4062000XR	2050	25	2308	44	10	1000,0	48	10	1000,0	10,0

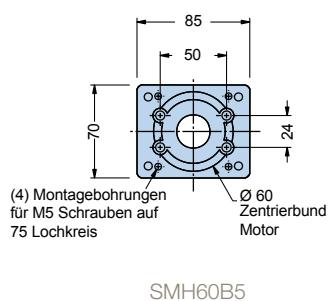
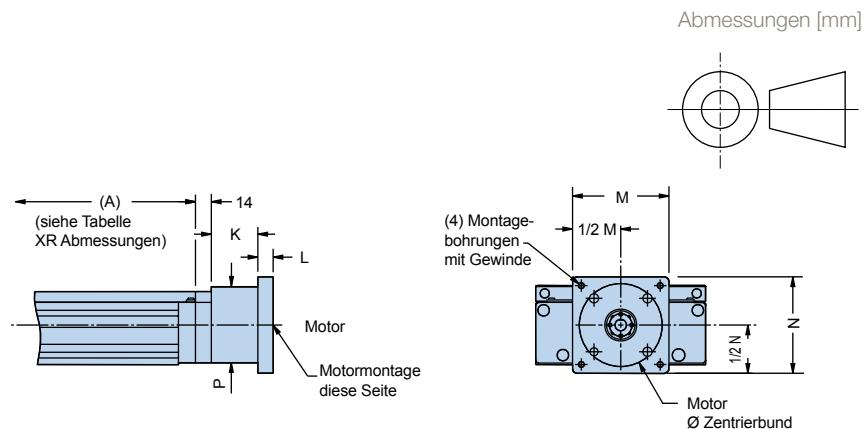
\* C = Anzahl der Abstände nach links bzw. nach rechts

## 406XR direkte Motormontage

Beim direkten Motoranbau wird der Motor direkt mit der gewählten Motorkupplung an die Antriebsspinde angebaut.

Zum einfachen Anbau verschiedener Rahmengrößen. Diese Adapterplatten können mit Hilfe der unten angegebenen Artikelnummern separat bestellt werden.

Adapterplatten für weitere Motoren auf Anfrage.

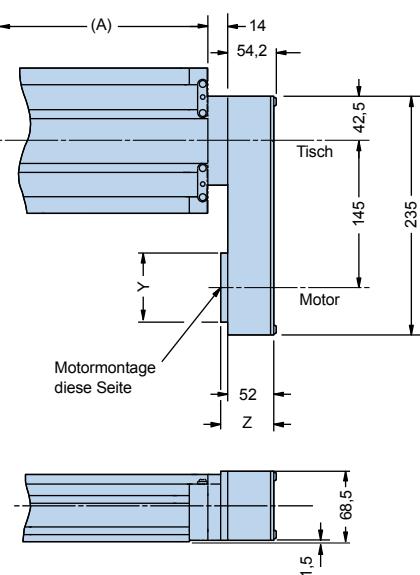


Motorflansch Bestell-Nr.	Flansch / Motorgröße	Abmessungen [mm]					
		max. Motorwellen Ø	K	L	M	N	P
<b>M29</b>	SMH82/B8/14/ Neometric92	14,0	53,0	12,5	92,0	92,0	70,0
<b>M21</b>	SMH60B5/11/ Neometric70	11,0	53,0	0,0	69,9	69,9	69,9
<b>M17</b>	Neometric34	16	53,0	13,5	85,0	85,0	70,0
<b>M4</b>	NEMA 34	16	53,0	13,5	85,0	85,0	70,0
<b>M3</b>	NEMA 23	9,5	41,0	-	85,0	67,0	67,0

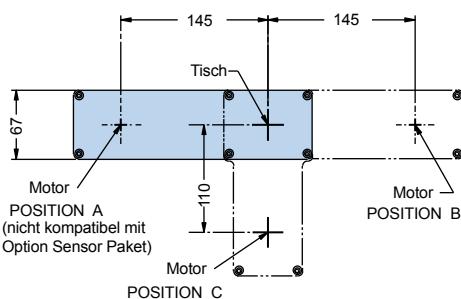
## 406XR paralleler Motoranbau

Der Motor wird parallel montiert, wenn eine kürzere Gesamtlänge erforderlich ist. Der Motor wird an der Seite oder unter dem Tisch

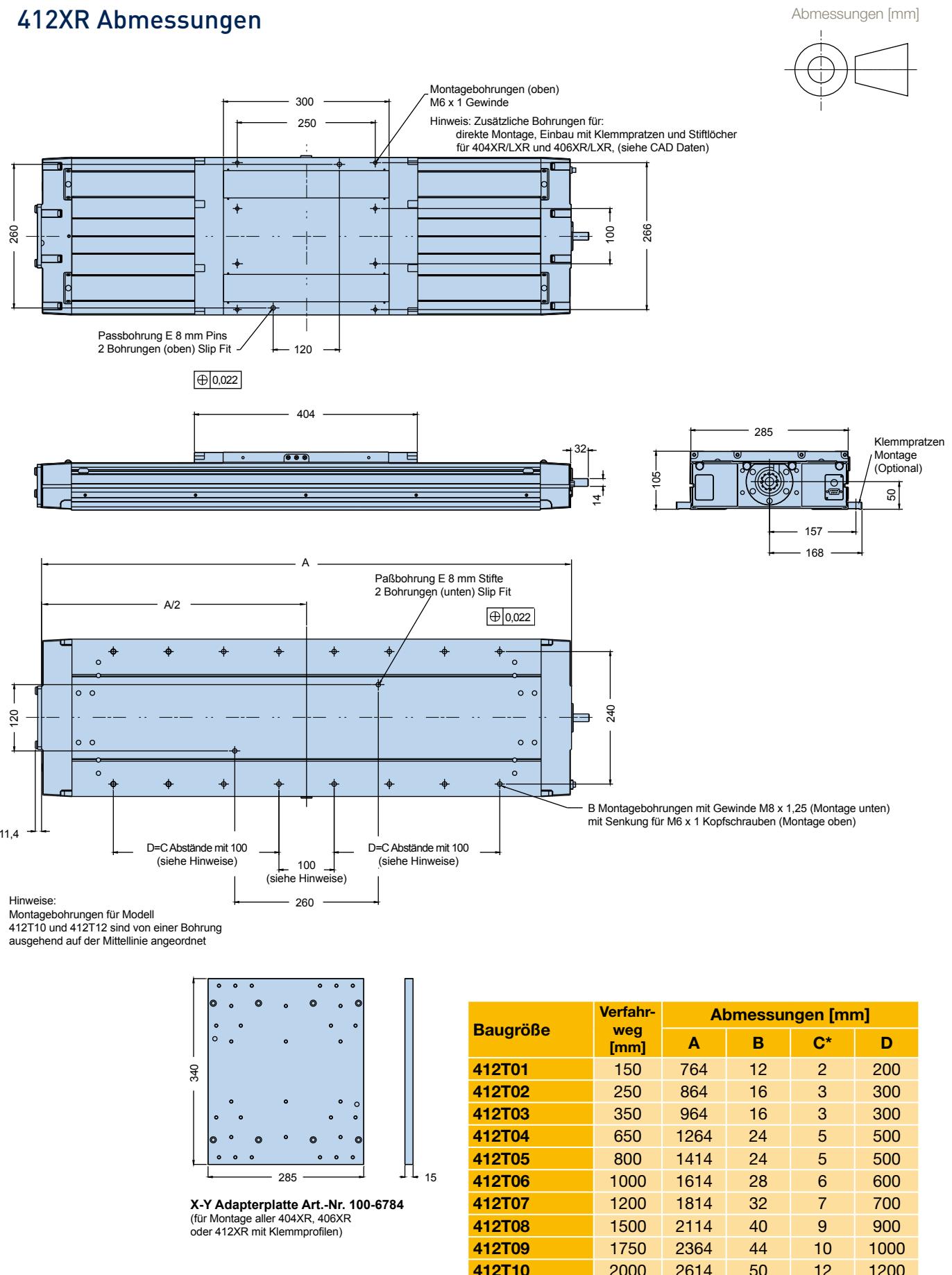
positioniert wie durch Position A, B, oder C gekennzeichnet (Kupplung wird nicht benötigt).



Motorflansch Bestell-Nr.			Flansch / Motorgröße	Abmessungen [mm]		
Pos. A	Pos. B	Pos. C		Motorwellen Ø	Y	Z
M22	M23	M24	SMH60B5/11/ Neometric70	9,0	70,0	60,0
M18	M19	M20	Neometric34	12,7	83,0	62,0
M14	M15	M16	NEMA 34	9,5	83,0	62,0



## 412XR Abmessungen



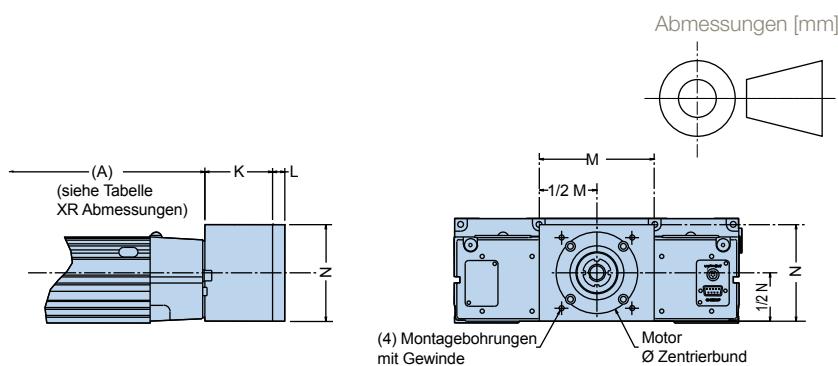
\* C = Anzahl der Abstände nach links bzw. nach rechts

#### 412XR direkte Motormontage

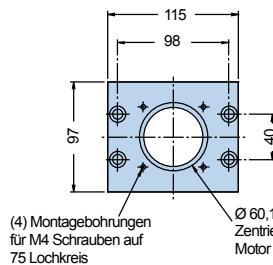
Beim direkten Motoranbau wird der Motor direkt mit der gewählten Motorkupplung an die Antriebsspinde angebaut.

Zum einfachen Anbau verschiedener Rahmengrößen. Diese Adapterplatten können mit Hilfe der unten angegebenen Artikelnummern separat bestellt werden.

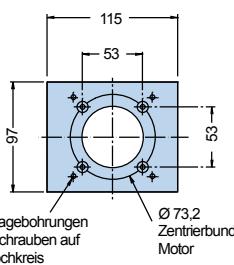
Adapterplatten für weitere Motoren auf Anfrage.



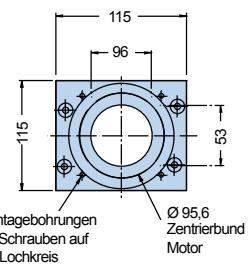
Motorflansch Best.-Nr.	Flansch / Motorgröße	Abmessungen [mm]				
		max. Motorwellen Ø	K	L	M	N
<b>M29</b>	SMH82B8/14/ Neometric92	14,0	53,0	12,5	92,0	92,0
<b>M33</b>	SMH82/B5/19/ MH105/B5/19/ HDY115	19,0	100	0,0	115	115
<b>M21</b>	SMH60B5/11/ Neometric70	11,0	53,0	0,0	69,9	69,9
<b>M17</b>	Neometric34	16	68,0	12,0	115,0	97,0
<b>M4</b>	NEMA 34	16	68,0	12,0	115,0	97,0



**SMH60B5**



NEMA 34 / NEO34

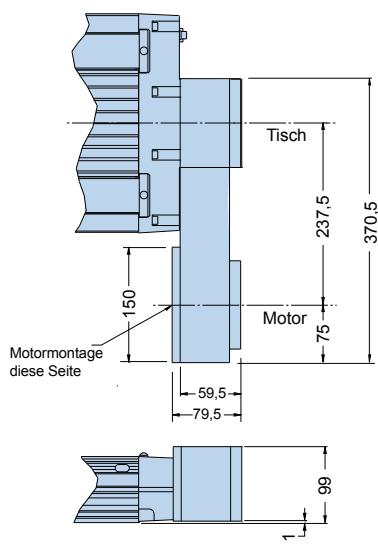


SMH82/B5/19 / MH105/B5/19 / HDY115

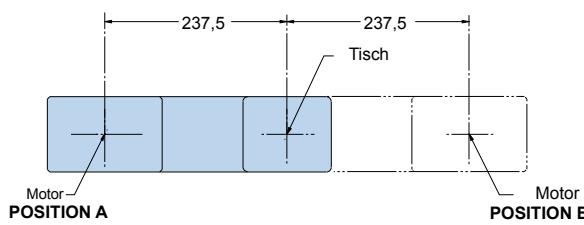
#### 412XR paralleler Motoranbau

Der Motor wird parallel montiert, wenn eine kürzere Gesamtlänge erforderlich ist. Der Motor wird an der Seite oder unter dem Tisch

positioniert wie durch Position A, B, oder C gekennzeichnet (Kupplung wird nicht benötigt).



Motorflansch Bestell-Nr.		Flansch/Motorgröße	Abmessungen [mm]		
Pos. A	Pos. B		Motorwellen Ø	Y	Z
M30	M31	SMH60B8/14/ Neometric92	14,0	150,0	79,5
M22	M23	SMH60B5/11/ Neometric70	9,0	150,0	79,5
M18	M19	Neometric34	12,7	150,0	79,5
M14	M15	NEMA 34	9,5	150,0	79,5



## XR Serie Bestellinformation

### Bestellinformation 401XR

Wählen Sie aus allen unten aufgeführten nummerierten Feldern ihre Wunschoption aus, um einen kompletten Bestellschlüssel zu erstellen.

Bestellbeispiel	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
	401	100	XR	M	S	D9	H3	L2	C3	M2	E2	R1

#### 1 Baugröße \*

401

#### 2 Verfahrtweg – mm \*

050 50  
100 100  
150 150  
200 200  
300 300

#### 3 Bauform

XR Lineartisch

#### 4 Montage

M Metrisch

#### 5 Ausführung

S Standard  
P Präzision (nur verfügbar mit E3 oder E4 Encoder Option)

#### 6 Antriebsspindel \*

D3 10 mm Steigung  
D9 2 mm Steigung

#### 7 Maschinennullinitiator \*\*

H1 ohne  
H2 Öffner NPN, offene Enden  
H3 Schließer NPN, offene Enden  
H4 Öffner PNP, offene Enden  
H5 Schließer PNP, offene Enden  
H6 Öffner NPN, Steckverbinder  
H7 Schließer NPN Steckverbinder  
H8 Öffner PNP, Steckverbinder  
H9 Schließer, PNP, Steckverbinder  
H11 Öffner NPN, Sensorpaket  
H12 Schließer NPN, Sensorpaket  
H13 Öffner PNP, Sensorpaket  
H14 Schließer PNP, Sensorpaket

#### \* Verfügbare Spindelsteigungen

Verfahrtweg [mm]	401XR	
	2 mm	10 mm
50	✓	-
100	✓	-
150	✓	-
200	-	✓
300	-	✓

\*\* 50 mm Hub bei 401XR erlaubt nur Raum für 2 Sensoren (Sensorpaket).

#### 8 Endschalter \*\*

L1 ohne  
L2 Öffner NPN, offene Enden  
L3 Schließer NPN, offene Enden  
L4 Öffner PNP, offene Enden  
L5 Schließer PNP, offene Enden  
L6 Öffner, NPN, Steckverbinder  
L7 Schließer, NPN, Steckverbinder  
L8 Öffner, PNP, Steckverbinder  
L9 Schließer, PNP, Steckverbinder  
L11 Öffner NPN, Sensorpaket  
L12 Schließer NPN, Sensorpaket  
L13 Öffner PNP, Sensorpaket  
L14 Schließer PNP, Sensorpaket

#### 9 Motorkupplung

C1 Keine Kupplung  
C2 6,3 mm Klauenkupplung  
C3 6,3 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C5 9,5 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C24 5 mm Klauenkupplung  
C25 5 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

#### 10 Motoradapteroptionen

M1 kein Motoranbau  
**Direkter Motoranbau**  
M2 vorbereitet für SM16  
M3 vorbereitet für NEMA23  
M37 vorbereitet für NEMA17  
M61 vorbereitet für BE23

#### 11 Encoder Option

E1 ohne  
E2 1,0 µm Auflösung  
E3 0,5 µm Auflösung  
E4 0,1 µm Auflösung

#### 12 R1 erforderliche Bezeichnung

## Bestellinformation 402XR

Wählen Sie aus allen unten aufgeführten nummerierten Feldern ihre Wunschoption aus, um einen kompletten Bestellschlüssel zu erstellen.

Bestellbeispiel	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
	402	100	XR	M	S	D3	H3	L2	C3	M2	E2	R1

### 1 Baugröße \*

402

### 2 Verfahrtweg - mm \*

100 100  
150 150  
200 200  
300 300  
400 400  
600 600

### 3 Bauform

XR Lineartisch

### 4 Montage

M Metrisch

### 5 Ausführung

S Standard  
P Präzision (nur verfügbar mit E3 oder E4 Encoder Option)

### 6 Antriebsspindel \*

D2 5 mm Steigung  
D3 10 mm Steigung

### 7 Maschinennullinitiator

H1 ohne  
H2 Öffner NPN, offene Enden  
H3 Schließer NPN, offene Enden  
H4 Öffner PNP, offene Enden  
H5 Schließer PNP, offene Enden  
H6 Öffner NPN, Steckverbinder  
H7 Schließer NPN Steckverbinder  
H8 Öffner PNP, Steckverbinder  
H9 Schließer, PNP, Steckverbinder  
H11 Öffner NPN, Sensorpaket  
H12 Schließer NPN, Sensorpaket  
H13 Öffner PNP, Sensorpaket  
H14 Schließer PNP, Sensorpaket

### 8 Endschalter

L1 ohne  
L2 Öffner NPN, offene Enden  
L3 Schließer NPN, offene Enden  
L4 Öffner PNP, offene Enden  
L5 Schließer PNP, offene Enden  
L6 Öffner, NPN, Steckverbinder  
L7 Schließer, NPN, Steckverbinder  
L8 Öffner, PNP, Steckverbinder  
L9 Schließer, PNP, Steckverbinder  
L11 Öffner NPN, Sensorpaket  
L12 Schließer NPN, Sensorpaket  
L13 Öffner PNP, Sensorpaket  
L14 Schließer PNP, Sensorpaket

### 9 Motorkupplung

C1 Keine Kupplung  
C2 6,3 mm Klauenkupplung  
C3 6,3 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C4 9,5 mm Klauenkupplung\*  
C5 9,5 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C24 5 mm Klauenkupplung  
C25 5 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
\* nur Baugröße NEMA 23 (M3, M61)

### 10 Motoradapteroptionen

M1 Kein Motoradapter  
**Direkter Motoranbau**  
M2 vorbereitet für SM16  
M3 vorbereitet für NEMA23  
M37 vorbereitet für NEMA17  
M61 vorbereitet für BE23

### 11 Encoder Option

E1 ohne  
E2 1,0 µm Auflösung  
E3 0,5 µm Auflösung  
E4 0,1 µm Auflösung

### 12 R1 erforderliche Bezeichnung

#### \* Verfügbare Spindelsteigungen

Verfahrtweg [mm]	402XR	
	5 mm	10 mm
100	✓	-
150	✓	-
200	✓	-
300	-	✓
400	-	✓
600	-	✓

## Bestellinformation 404XR

Wählen Sie aus allen unten aufgeführten nummerierten Feldern ihre Wunschoption aus, um einen kompletten Bestellschlüssel zu erstellen.

Bestellbeispiel	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
	404	450	XR	M	S	D33	H4	L2	C3	M4	E1	B1	R1	P1

### 1 Baugröße

404

### 2 Verfahrtsweg – mm \*

- 050 50 (keine Verbindung möglich)
- 100 100
- 150 150
- 200 200
- 250 250
- 300 300
- 350 350
- 400 400
- 450 450
- 500 500
- 550 550
- 600 600

### 3 Bauform

XR Lineartisch

### 4 Montage

M Metrisch

### 5 Ausführung

- S Standard
- P Präzision (nur verfügbar mit D2, D3, D4 Antriebsspindeln)

### 6 Antriebsspindel

- D1 ohne Spindel (Mitläufer), auf Anfrage
- D2 5 mm Kugelgewindespindel
- D3 10 mm Kugelgewindespindel
- D4 20 mm Kugelgewindespindel (nur Standardklasse)

### 7 Maschinennullinitiatorbaugruppe (ein Sensor)

- H1 ohne
- H2 Öffner NPN, offene Enden
- H3 Schließer NPN, offene Enden
- H4 Öffner PNP, offene Enden
- H5 Schließer PNP, offene Enden
- H6 Öffner NPN, Steckverbinder\*
- H7 Schließer NPN Steckverbinder\*
- H8 Öffner PNP, Steckverbinder\*
- H9 Schließer, PNP, Steckverbinder\*
- H11 Öffner NPN, Sensorpaket\*\*
- H12 Schließer NPN, Sensorpaket\*\*
- H13 Öffner PNP, Sensorpaket\*\*
- H14 Schließer PNP, Sensorpaket\*\*

### 8 Endschalterbaugruppe (zwei Sensoren)

- L1 ohne
- L2 Öffner NPN, offene Enden
- L3 Schließer NPN, offene Enden
- L4 Öffner PNP, offene Enden
- L5 Schließer PNP, offene Enden
- L6 Öffner NPN, Steckverbinder\*
- L7 Schließer NPN Steckverbinder\*
- L8 Öffner PNP, Steckverbinder\*
- L9 Schließer, PNP, Steckverbinder\*
- L11 Öffner NPN, Sensorpaket\*\*
- L12 Schließer NPN, Sensorpaket\*\*
- L13 Öffner PNP, Sensorpaket\*\*
- L14 Schließer PNP, Sensorpaket\*\*

### 9 Motorkupplung

- C1 Keine Kupplung (bei parallelen Motoranbau)
- C2 6,3 mm Klauenkupplung
- C3 6,3 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)
- C4 9,5 mm Klauenkupplung
- C5 9,5 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)
- C6 11 mm Klauenkupplung
- C7 11 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)
- C10 14 mm Klauenkupplung
- C11 14 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)
- C22 9 mm Klauenkupplung
- C23 9 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

\* Bei Sensoren mit Steckverbinder ist ein 5 m-Verlängerungskabel im Lieferumfang enthalten.

\*\* Das Sensor Paket umfasst ein 3 m Kabel.

**10 Motoradapteroptionen**

**M1** Kein Motoranbau

**Direkter Motoranbau**

**M51** vorbereitet für SMH60B8/9

**M21** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M4** vorbereitet für NEMA 34

**M3** vorbereitet für NEMA 23

**Parallel Position A**

**M52** vorbereitet für SMH60B8/9

**M8** vorbereitet für NEMA 23

**Parallel Position B**

**M53** vorbereitet für SMH60B8/9

**M9** vorbereitet für NEMA 23

**Parallel Position C**

**M54** vorbereitet für SMH60B8/9

**M10** vorbereitet für NEMA 23

**11 Encoder Option**

**E1** ohne

**E2** 1,0 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E3** 0,5 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E4** 0,1 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E5** Rotativer Wellenencoder (mit Bremse nicht verfügbar)

**12 Bremsoption**

**B1** ohne

**B2** Wellenbremse (Maximale Last siehe Angaben über das Haltemoment der 404XR). Nicht verfügbar mit rotativem Encoder)

**13 Reinraumvorbereitung**

**R1** Kompatibel mit Klasse 1000

**R2** Kompatibel mit Klasse 10 (bitte wenden Sie sich an uns)

**R5** Klasse 1000 mit Easy Lube System

**R8** Klasse 10 mit Easy Lube System

**14 Verbindungs-Option \***

**P1** Keine Mehrachsverbindung

**P2** X Achse vorbereitet zum Anbau an Y- oder Z-Achse - 30 arcsec \*\*

**P3** Y Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 30 arcsec

**P4** Z Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 30 arcsec

**P5** X Achse vorbereitet zum Anbau an Y-Achse - 125 acsec

**P6** Y Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 125 arcsec

\* Verbindungsoption zur Verbindung mit anderen 404XR und 406XR Tischen. Nicht alle XR und LXR Modelle sind zur Verbindung untereinander geeignet. Für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an uns. Verbindungsrichtung XY Standard mit Y Motor auf Position 3 Uhr.

\*\* Z Verbindung mit Winkel (für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an uns).

## Bestellinformation 406XR

Wählen Sie aus allen unten aufgeführten nummerierten Feldern Ihre Wunschoption aus, um einen kompletten Bestellschlüssel zu erstellen.

Bestellbeispiel	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
	406	900	XR	M	S	D3	H4	L1	C7	M4	E1	B1	R1	P1

### 1 Baugröße

406

### 2 Verfahrtweg - mm \*

100 100  
200 200  
300 300  
400 400  
500 500  
600 600  
700 700  
800 800  
900 900  
1000 1000  
1250 1250  
1500 1500  
1750 1750  
2000 2000

### 3 Bauform

XR Lineartisch

### 4 Montage

M Metrisch

### 5 Ausführung \*

S Standard  
P Präzision

### 6 Antriebsspindel \*

D1 ohne Spindel (Mitläufer)  
D2 5 mm Kugelgewindespindel  
D3 10 mm Kugelgewindespindel  
D4 20 mm Kugelgewindespindel  
D5 25 mm Kugelgewindespindel

### 7 Maschinennullinitiatorbaugruppe (ein Sensor)

H1 ohne  
H2 Öffner NPN, offene Enden  
H3 Schließer NPN, offene Enden  
H4 Öffner PNP, offene Enden  
H5 Schließer PNP, offene Enden  
H6 Öffner, NPN, Steckverbinder\*\*  
H7 Schließer, NPN, Steckverbinder\*\*  
H8 Öffner, PNP, Steckverbinder\*\*  
H9 Schließer, PNP, Steckverbinder\*\*  
H11 Öffner NPN, Sensorpaket\*\*\*  
H12 Schließer NPN, Sensorpaket\*\*\*  
H13 Öffner PNP, Sensorpaket\*\*\*  
H14 Schließer PNP, Sensorpaket\*\*\*

### 8 Endschalterbaugruppe (zwei Sensoren)

L1 ohne  
L2 Öffner NPN, offene Enden  
L3 Schließer NPN, offene Enden  
L4 Öffner PNP, offene Enden  
L5 Schließer PNP, offene Enden  
L6 Öffner, NPN, Steckverbinder\*\*  
L7 Schließer, NPN, Steckverbinder\*\*  
L8 Öffner, PNP, Steckverbinder\*\*  
L9 Schließer, PNP, Steckverbinder\*\*  
L11 Öffner NPN, Sensorpaket\*\*\*  
L12 Schließer NPN, Sensorpaket\*\*\*  
L13 Öffner PNP, Sensorpaket\*\*\*  
L14 Schließer PNP, Sensorpaket\*\*\*

### 9 Motorkupplung

C1 Keine Kupplung (bei parallelen Motoranbau)  
C2 6,3 mm Klauenkupplung  
C3 6,3 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C4 9,5 mm Klauenkupplung  
C5 9,5 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C6 11 mm Klauenkupplung  
C7 11 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C8 12,7 mm Klauenkupplung  
C9 12,7 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)  
C10 14 mm Klauenkupplung  
C11 14 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

#### \* Verfügbare Spindelsteigungen

Verfahrtweg [mm]	Präzisionsklasse		Standardklasse		
	5 mm	10 mm	5 mm	10 mm	20 mm
100	√	√	√	√	√
200	√	√	√	√	√
400	√	√	√	√	√
400	√	√	√	√	√
500	√	√	√	√	√
600	√	√	√	√	√
700	-	-	√	√	√
800	-	-	√	√	√
900	-	-	√	√	√
1000	-	-	√	√	√
1250	-	-	√	√	√
1500	-	-	√	√	√
1750	-	-	√	√	√
2000	-	-	√	√	√

\*\* Bei Sensoren mit Steckverbinder ist ein 5 m-Verlängerungskabel im Lieferumfang enthalten.

\*\*\* Das Sensor Paket umfasst ein 3 m Kabel.

**10 Motoradapteroptionen**

**M1** Kein Motoradapter

**Direkter Motoranbau**

**M29** vorbereitet für SMH82B8/14 / Neometric92

**M21** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M17** vorbereitet für Neomatic34

**M4** vorbereitet für NEMA 34

**M3** vorbereitet für NEMA 23

**Parallel Position A**

**M22** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M18** vorbereitet für Neomatic34

**M14** vorbereitet für NEMA 34

**Parallel Position B**

**M23** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M19** vorbereitet für Neomatic34

**M15** vorbereitet für NEMA 34

**Parallel Position C**

**M24** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M20** vorbereitet für Neomatic34

**M16** vorbereitet für NEMA 34

**11 Encoder Option**

**E1** ohne

**E2** 1,0 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E3** 0,5 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E4** 0,1 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E5** Rotativer Wellenencoder (mit Bremse nicht verfügbar)

**12 Bremsoption**

**B1** ohne

**B2** Wellenbremse (Maximale Last siehe Angaben über das Haltemoment der 406XR). Nicht verfügbar mit rotativem Encoder)

**13 Reinraumvorbereitung**

**R1** Kompatibel mit Klasse 1000

**R2** Kompatibel mit Klasse 10 (bitte wenden Sie sich an uns)

**R5** Klasse 1000 mit Easy Lube System

**R8** Klasse 10 mit Easy Lube System

**14 Verbindungs-Option \***

**P1** Keine Mehrachsverbindung

**P2** X Achse vorbereitet zum Anbau an Y- oder Z-Achse - 30 arcsec \*\*

**P3** Y Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 30 arcsec

**P4** Z Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 30 arcsec

**P5** X Achse vorbereitet zum Anbau an Y-Achse - 125 arcsec

**P6** Y Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 125 arcsec

\* Verbindungsoption zur Verbindung mit anderen 404XR und 406XR Tischen. Nicht alle XR und LXR Modelle sind zur Verbindung untereinander geeignet. Für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an uns. Verbindungsrichtung XY Standard mit Y Motor auf Position 3 Uhr.

\*\* Z Verbindung mit Winkel (für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an uns).

## Bestellinformation 412XR

Wählen Sie aus allen unten aufgeführten nummerierten Feldern ihre Wunschoption aus, um einen kompletten Bestellschlüssel zu erstellen.

Bestellbeispiel	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
	412	T03	XR	M	S	D2	H3	L3	C15	M4	E3	B1	R1	P1

### 1 Baugröße

412

### 2 Verfahrtsweg – mm

T01	150
T02	250
T03	350
T04	650
T05	800
T06	1000
T07	1200
T08	1500
T09	1750
T10	2000

### 3 Bauform

XR Lineartisch

### 4 Montage

M Metrisch

### 5 Ausführung \*

S Standard

### 6 Antriebsspindel

D1	ohne Spindel (Mitläufer)
D2	5 mm Kugelgewindespindel
D3	10 mm Kugelgewindespindel
D5	25 mm Kugelgewindespindel
D6	32 mm Kugelgewindespindel

### 7 Maschinennullinitiator \*

H1 ohne

H2 Öffner NPN, offene Enden

H3 Schließer NPN, offene Enden

H4 Öffner PNP, offene Enden

H5 Schließer PNP, offene Enden

\* Inkl. 3 m Verlängerungskabel mit offenen Enden. Ein 7,5 m Verlängerungskabel kann separat bestellt werden.

### 8 Endschalter \*

L1 ohne

L2 Öffner NPN, offene Enden

L3 Schließer NPN, offene Enden

L4 Öffner PNP, offene Enden

L5 Schließer PNP, offene Enden

\* Inkl. 3 m Verlängerungskabel mit offenen Enden. Ein 7,5 m Verlängerungskabel kann separat bestellt werden.

### 9 Motorkupplung

C1 Keine Kupplung

C4 9,5 mm Klauenkupplung

C5 9,5 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

C6 11 mm Klauenkupplung

C7 11 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

C8 12,7 mm Klauenkupplung

C9 12,7 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

C10 14 mm Klauenkupplung

C11 14 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

C12 16 mm Klauenkupplung

C13 16 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

C14 19 mm Klauenkupplung

C15 19 mm Metallbalgkupplung (für Präzisionsklasse)

**10 Motoradapteroptionen**

**M1 Kein Motoradapter**

**Direkter Motoranbau**

**M29** vorbereitet für SMH82B8/14 / Neometric92

**M33** vorbereitet für SMH82B5/19 / MH105/B5/19 / HDY115

**M21** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M17** vorbereitet für Neomatic34

**M4** vorbereitet für NEMA 34

**Parallel Position A**

**M30** vorbereitet für SMH82B8/14 / Neometric92

**M22** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M18** vorbereitet für Neomatic34

**M14** vorbereitet für NEMA 34

**Parallel Position B**

**M31** vorbereitet für SMH82B8/14 / Neometric92

**M23** vorbereitet für SMH60B5/11 / Neometric70

**M19** vorbereitet für Neomatic34

**M15** vorbereitet für NEMA 34

**11 Encoder Option**

**E1** ohne

**E2** 1,0 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E3** 0,5 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E4** 0,1 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E5** 5,0 µm Auflösung Linearencoder (Bandskala)

**E6** Rotativer Wellenencoder (mit Bremse nicht verfügbar)

**E7** Sinus-Encoder

**12 Bremsoption**

**B1** ohne

**B2** Wellenbremse (Maximale Last siehe Angaben über das Haltemoment der 412XR). Nicht verfügbar mit rotativem Encoder)

**13 Reinraumvorbereitung**

**R1** Klasse 1000 mit Abdeckleiste

**R2** Klasse 100 ohne Abdeckleisten

**14 Verbindungs-Option \***

**P1** Keine Mehrachsverbindung

**P2** X Achse vorbereitet zum Anbau an Y- oder Z-Achse - 30 arcsec \*\*

**P3** Y Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 30 arcsec (inkl. benötigten 15 mm Adapter)

**P4** Z Achse vorbereitet zum Anbau an X-Achse - 30 arcsec

\* Verbindungsoption zur Verbindung mit anderen 404XR und 406XR Tischen. Nicht alle XR und LXR Modelle sind zur Verbindung untereinander geeignet. Für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an uns. Verbindungsrichtung XY Standard mit Y Motor auf Position 3 Uhr.

\*\* Z Verbindung mit Winkel (für weitere Informationen wenden Sie sich bitte an uns).







[www.parker-eme.com/xr](http://www.parker-eme.com/xr)



#### **ACHTUNG – VERANTWORTUNG DES ANWENDERS**

**VERSAGEN ODER UNSACHGEMÄBE AUSWAHL ODER UNSACHGEMÄBE VERWENDUNG DER HIERIN BESCHRIEBE-  
NEN PRODUKTE ODER ZUGEHÖRIGER TEILE KÖNNEN TOD, VERLETZUNGEN VON PERSONEN ODER SACHSCHÄDEN  
VERURSACHEN.**

- Dieses Dokument und andere Informationen von der Parker-Hannifin Corporation, seinen Tochtergesellschaften und Vertrags-händlern enthalten Produkt- oder Systemoptionen zur weiteren Untersuchung durch Anwender mit technischen Kenntnissen.
- Der Anwender ist durch eigene Untersuchung und Prüfung allein dafür verantwortlich, die endgültige Auswahl des Systems und der Komponenten zu treffen und sich zu vergewissern, dass alle Leistungs-, Dauerfestigkeits-, Wartungs-, Sicherheits- und Warnanforderungen der Anwendung erfüllt werden. Der Anwender muss alle Aspekte der Anwendung genau untersuchen, geltenden Industrienormen folgen und die Informationen in Bezug auf das Produkt im aktuellen Produktkatalog sowie alle anderen Unterlagen, die von Parker oder seinen Tochtergesellschaften oder Vertragshändlern bereitgestellt werden, zu beachten.
- Soweit Parker oder seine Tochtergesellschaften oder Vertragshändler Komponenten oder Systemoptionen basierend auf technischen Daten oder Spezifikationen liefern, die vom Anwender beigestellt wurden, ist der Anwender dafür verantwortlich festzustellen, dass diese technischen Daten und Spezifikationen für alle Anwendungen und vernünftigerweise vorhersehbaren Verwendungszwecke der Komponenten oder Systeme geeignet sind und ausreichen.

# Parker weltweit

**AE – Vereinigte Arabische Emirate**, Dubai  
Tel: +971 4 8127100  
parker.me@parker.com

**AR – Argentinien**, Buenos Aires  
Tel: +54 3327 44 4129

**AT – Österreich**, Wiener Neustadt  
Tel: +43 (0)2622 23501-0  
parker.austria@parker.com

**AT – Österreich**, Wiener Neustadt (Osteuropa)  
Tel: +43 (0)2622 23501 900  
parker.easteurope@parker.com

**AU – Australien**, Castle Hill  
Tel: +61 (0)2-9634 7777

**AZ – Aserbaidschan**, Baku  
Tel: +994 50 2233 458  
parker.azerbaijan@parker.com

**BE/LU – Belgien**, Nivelles  
Tel: +32 (0)67 280 900  
parker.belgium@parker.com

**BR – Brasilien**, Cachoeirinha RS  
Tel: +55 51 3470 9144

**BY – Weißrussland**, Minsk  
Tel: +375 17 209 9399  
parker.belarus@parker.com

**CA – Kanada**, Milton, Ontario  
Tel: +1 905 693 3000

**CH – Schweiz**, Etoy,  
Tel: +41 (0) 21 821 02 30  
parker.switzerland@parker.com

**CL – Chile**, Santiago  
Tel: +56 2 623 1216

**CN – China**, Schanghai  
Tel: +86 21 5031 2525

**CZ – Tschechische Republik**,  
Klecaný  
Tel: +420 284 083 111  
parker.czechrepublic@parker.com

**DE – Deutschland**, Kaarst  
Tel: +49 (0)2131 4016 0  
parker.germany@parker.com

**DK – Dänemark**, Ballerup  
Tel: +45 43 56 04 00  
parker.denmark@parker.com

**ES – Spanien**, Madrid  
Tel: +34 902 33 00 01  
parker.spain@parker.com

**FI – Finnland**, Vantaa  
Tel: +358 (0)20 753 2500  
parker.finland@parker.com

**FR – Frankreich**,  
Contamine-sur-Arve  
Tel: +33 (0)4 50 25 80 25  
parker.france@parker.com

**GR – Griechenland**, Athen  
Tel: +30 210 933 6450  
parker.greece@parker.com

**HK – Hong Kong**  
Tel: +852 2428 8008

**HU – Ungarn**, Budapest  
Tel: +36 1 220 4155  
parker.hungary@parker.com

**IE – Irland**, Dublin  
Tel: +353 (0)1 466 6370  
parker.ireland@parker.com

**IN – Indien**, Mumbai  
Tel: +91 22 6513 7081-85

**IT – Italien**, Corsico (MI)  
Tel: +39 02 45 19 21  
parker.italy@parker.com

**JP – Japan**, Tokyo  
Tel: +(81) 3 6408 3901

**KR – Korea**, Seoul  
Tel: +82 2 559 0400

**KZ – Kasachstan**, Almaty  
Tel: +7 7272 505 800  
parker.easteurope@parker.com

**LV – Lettland**, Riga  
Tel: +371 6 745 2601  
parker.latvia@parker.com

**MX – Mexico**, Apodaca  
Tel: +52 81 8156 6000

**MY – Malaysia**, Shah Alam  
Tel: +60 3 7849 0800

**NL – Niederlande**,  
Oldenzaal  
Tel: +31 (0)541 585 000  
parker.nl@parker.com

**NO – Norwegen**, Ski  
Tel: +47 64 91 10 00  
parker.norway@parker.com

**NZ – Neuseeland**,  
Mt Wellington  
Tel: +64 9 574 1744

**PL – Polen**, Warschau  
Tel: +48 (0)22 573 24 00  
parker.poland@parker.com

**PT – Portugal**, Leca da Palmeira  
Tel: +351 22 999 7360  
parker.portugal@parker.com

**RO – Rumänien**, Bukarest  
Tel: +40 21 252 1382  
parker.romania@parker.com

**RU – Russland**, Moskau  
Tel: +7 495 645-2156  
parker.russia@parker.com

**SE – Schweden**, Spånga  
Tel: +46 (0)8 59 79 50 00  
parker.sweden@parker.com

**SG – Singapur**  
Tel: +65 6887 6300

**SK – Slowakei**, Banská Bystrica  
Tel: +421 484 162 252  
parker.slovakia@parker.com

**SL – Slowenien**, Novo Mesto  
Tel: +386 7 337 6650  
parker.slovenia@parker.com

**TH – Thailand**, Bangkok  
Tel: +662 717 8140

**TR – Türkei**, Istanbul  
Tel: +90 216 4997081  
parker.turkey@parker.com

**TW – Taiwan**, Taipei  
Tel: +886 2 2298 8987

**UA – Ukraine**, Kiew  
Tel: +380 44 494 2731  
parker.ukraine@parker.com

**UK – Großbritannien**,  
Warwick  
Tel: +44 (0)1926 317 878  
parker.uk@parker.com

**US – USA**, Cleveland  
Tel: +1 216 896 3000

**VE – Venezuela**, Caracas  
Tel: +58 212 238 5422

**ZA – Republik Südafrika**,  
Kempton Park  
Tel: +27 (0)11 961 0700  
parker.southafrica@parker.com

Ed. 2009-03-11

**Europäisches Produktinformationszentrum**  
Kostenlose Rufnummer: 00 800 27 27 5374  
(von AT, BE, CH, CZ, DE, DK, ES, FI, FR, IE, IT,  
NL, NO, PL, PT, RU, SE, UK, ZA)