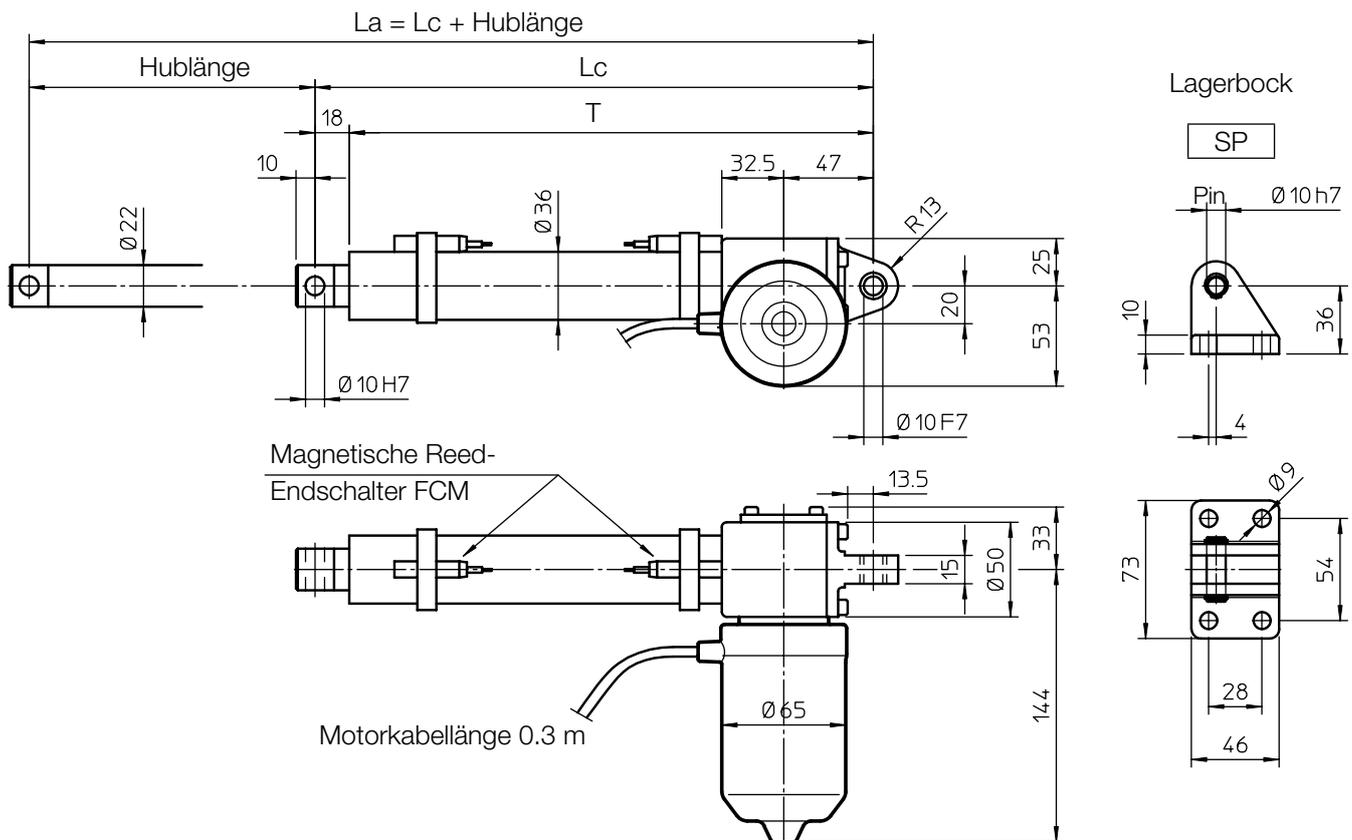


ABMESSUNGEN


HUBCODE	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		T [mm]	GEWICHT [kg]
		Lc [mm]	La [mm]		
C100	100	243	343	225	2.00
C150	150	293	443	275	2.25
C200	200	343	543	325	2.50
C300	300	443	743	425	2.75

Abmessungen	Hublänge ≤ 300 mm	Hublänge > 300 mm
Lc [mm]	143 + Hublänge	158 + Hublänge
T [mm]	125 + Hublänge	125 + Hublänge

LEISTUNGEN UND EIGENSCHAFTEN

- Zug- und Drucklast bis zu 2.500 N
- Hubgeschwindigkeit bis zu 32 mm/s
- Standardhublänge: 100, 150, 200, 300 mm (für Sonderhublängen bitte kontaktieren Sie uns)
- Gehäuse und hinterer Befestigungsanschluss aus Aluminium, mit Bronze Büchse
- Schutzrohr aus eloxiertem Aluminium
- Schubrohr aus eloxiertem Aluminium – Toleranz h8
- Vordere Befestigung aus rostfreiem Stahl AISI 303
- 12, 24 oder 36 V Gleichstrommotoren mit elektromagnetischem Geräuschfilter (technische Details Seite 69)
- Einschaltdauer bei max. Last: 15% je 10 Minuten bei (-10 ... +40) °C
- Standard Motoranbauposition wie oben dargestellt (rechte Ausführung, Bestellcode RH)

- Schutzklasse : IP 65
 - Test IP6X gemäß EN 60529 §12 §13.4-13.6
 - Test IPX5 gemäß EN 60529 §14.2.5 (Antriebe wurden im Stillstand getestet)
- Lebensgeschmiert, wartungsfrei

ZUBEHÖR

- Schubrohr aus rostfreiem Stahl AISI 304 (Code SS)
- Lagerbock (Bestellcode SP)
- Zwei einstellbare Endschalter (Reed) (Bestellcode FCM)
- Ein oder mehrere Schalter für mittlere Positionssignale

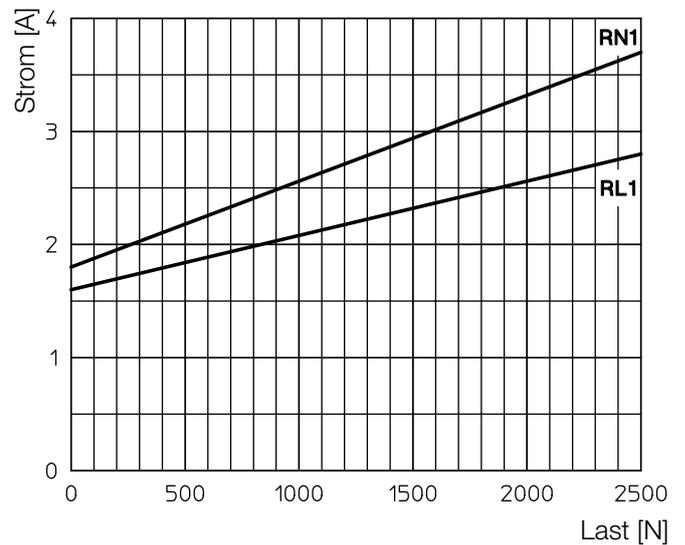
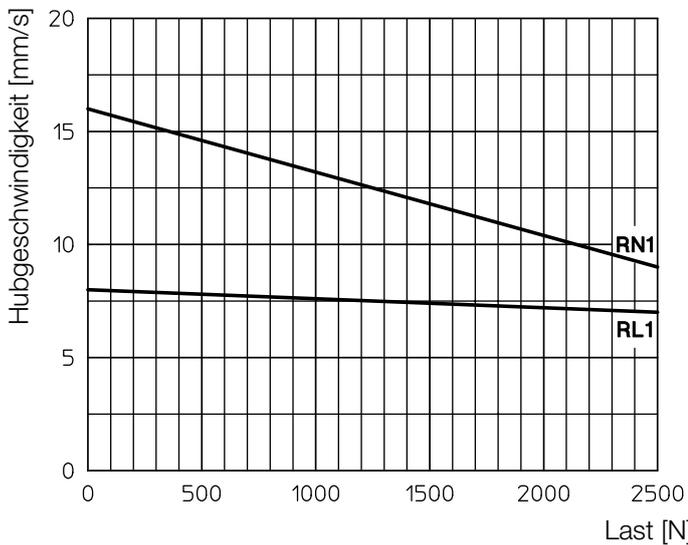
OPTIONEN

- Elektromotoranbau um 180° drehbar (linke Ausführung, Bestellcode LH)
- Hinterer Befestigungsanschluss um 90° gedreht (Bestellcode RPT90)

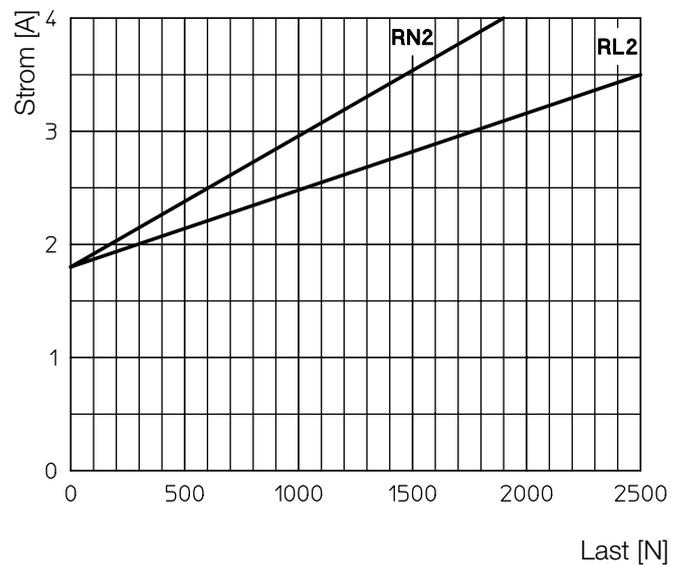
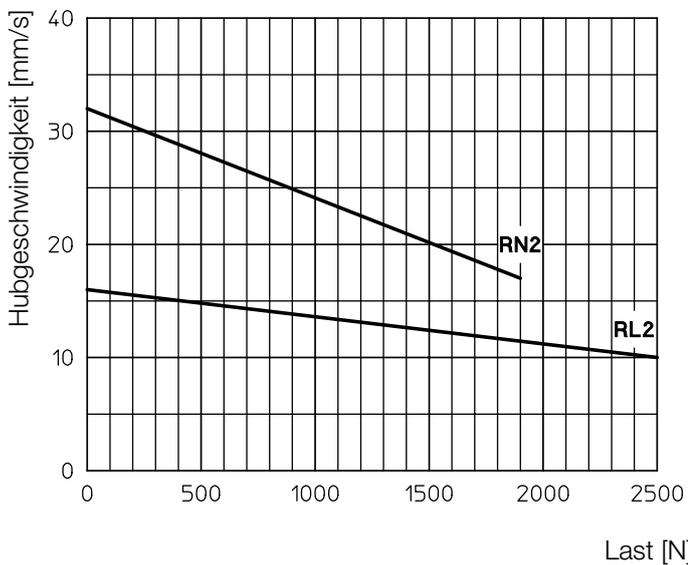
LEISTUNGEN mit 24 V Gleichstrommotor

(mit 12 V Gleichstrommotor: bei gleicher Last, Hubgeschwindigkeit um 10% reduziert, Stromaufnahme verdoppelt)

1-gängige Trapezspindel Tr 13.5x3



2-gängige Trapezspindel Tr 14x8 (P4)



Statische Selbsthemmung

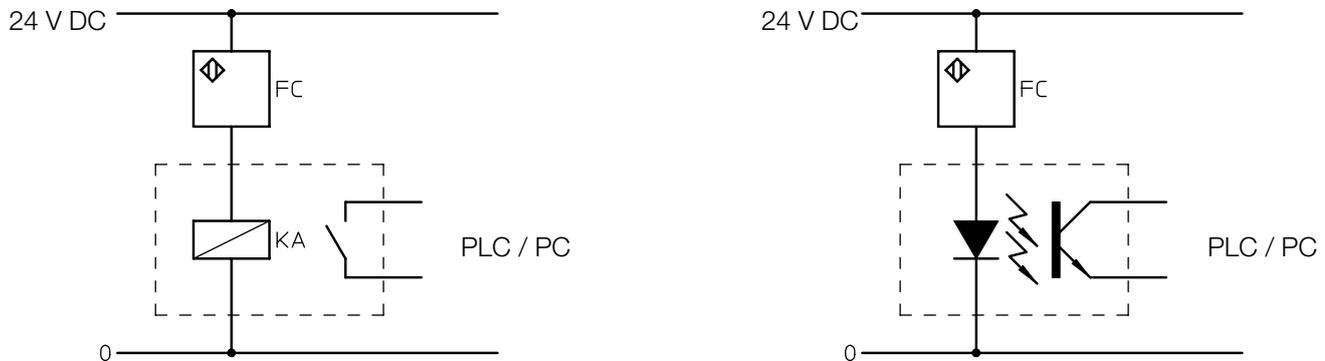
Hinweise zur statischen Selbsthemmung bei Zug- oder Drucklast siehe Seite 68.

BESTELLBEISPIEL

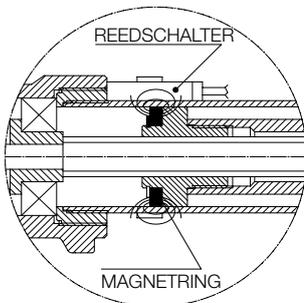
ATL 05	RL1	C200	DC 24 V	FCM				
Antrieb	Unter- setzung	Hublänge	Motor	Endschalter	Zubehör			Optionen

ALLGEMEINES

Wenn der Antrieb so verwendet wird, dass die Endschalter mit PLC oder PC verbunden werden, raten wir, diese Verbindung mit einer galvanischen Trennung durchzuführen.



13.1 Magnetische Endschalter (Reed) FCM (Linearantriebe Baureihe ATL, BSA, UAL, UBA und LMI 02, LMP 03)



Ein auf der Bronze Laufmutter befestigter Magnetring erzeugt ein Magnetfeld, das den Reedswitch aktiviert. Diese Schalter werden mittels Klemmen am Schutzrohr befestigt. Die Position der Endschalter auf dem Schutzrohr ist sehr einfach einzustellen. Die Endschalter, die für ein zusätzliches, mittleres Positionssignal (zwischen L_c und L_a) verwendet werden, geben sowohl beim Ein- als auch beim Ausfahren des Antriebes ein Signal in unterschiedlicher Position ab.

ACHTUNG! Die magnetischen Endschalter sind zur Ansteuerung eines elektrischen Relais vorgesehen und dürfen auf keinen Fall an die Versorgungsspannung des Elektromotors angeschlossen werden!

REEDKONTAKT - NENNWERTE

	DC	AC
Nennspannung	(3 ... 130) V	(3 ... 130) V
Max. Leistung	20 W	20 VA
Max. Stromaufnahme	300 mA (ohmsche Last)	
Max. induktive Last	3 W	

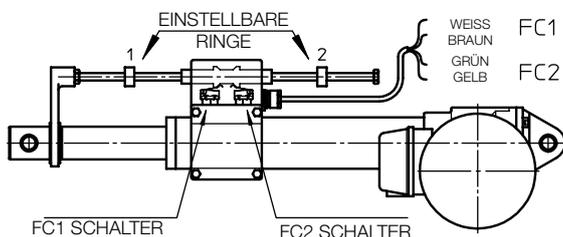
Standard: Sensor mit NC Kontakt (Öffner), mit Led und Varistor als Schutz gegen Spannungsspitzen.

Standard Kabellänge 2 m; Drähte 2 x 0.75 mm²

Auf Anfrage sind auch andere Ausführungen lieferbar: NO (Schließer); CS (Wechselkontakt).

Für die verschiedenen Ausführungsmöglichkeiten kontaktieren Sie bitte unser Technisches Büro.

13.2 Elektrische Endschalter FCE (Linearantriebe ATL 10, ATL 12, BSA 10, BSA 12)



Zwei elektrische, in einem abgedichteten Plastikgehäuse integrierte Endschalter werden durch 2 spezielle einstellbare Ring-Endanschlüsse aktiviert.

Standard: Endschalter sind als NC Kontakt (Öffner) angeschlossen, Kabellänge 1.5 m; Drähte 4 x 0.75 mm²
Auf Anfrage können die Endschalter auch als NO (Schließer) oder CS (Wechselkontakt) angeschlossen werden.

Min. eingefahrene L_c Länge wird mit Ring 1 eingestellt. Endschalterkabel FC1: WEISS und BRAUN.

Max. ausgefahrene L_a Länge wird mit Ring 2 eingestellt. Endschalterkabel FC2: GELB und GRÜN.

Die Position der elektrischen Endschalter kann mühelos durch Verschieben der Messing-Ringe auf der rostfreien Stange verändert werden.

KONTAKT - NENNWERTE

Spannung	Max. Stromaufnahme	
	ohmsche Last	induktive Last
250 Vac	5 A	3 A
30 Vdc	5 A	0.1 A
125 Vdc	1.4 A	-

ACHTUNG! Die elektrischen Endschalter sind zur Ansteuerung eines elektrischen Relais vorgesehen und dürfen auf keinen Fall an die Versorgungsspannung des Elektromotors angeschlossen werden!

13.5 Encoder GI (Linearantriebe Baureihe LMR 01, LMR02, LMR 03 und LMP03)

Bidirektionaler Hall-Effekt Inkrementalencoder

Ausgangskonfiguration: PUSH-PULL

Bestellcode GI 21: 2 Kanalausgänge , 1 Impuls/Umdrehung

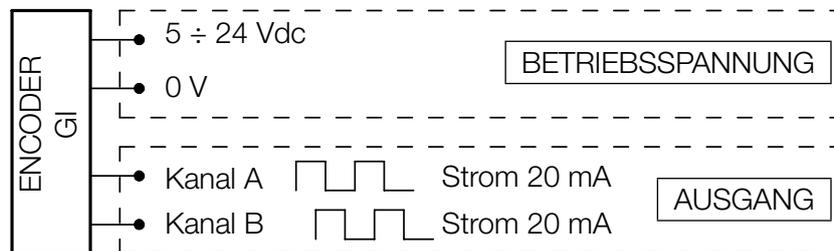
Bestellcode GI 24: 2 Kanalausgänge , 4 Impulse/Umdrehung

Kabellänge: gleiche Länge wie Motorkabel

Verpolungssicher

Kurzschlussicher

HINWEIS: Kabelfarbbezeichnungen gemäß Anschlussplan auf dem mit dem Antrieb gelieferten Installationsblatt.



13.6 Encoder EH38 (Linearantriebe Baureihe ATL 10, UAL 0, BSA 10, UBA 0)

Bidirektionaler, optischer Inkrementalencoder

Ausgangskonfiguration: PUSH-PULL

Bestellcode EH38: 2 Kanalausgänge, 100 Impulse/Umdrehung, Nullsignal

Kabellänge: 1.3 m

Kurzschlussicher

Verpolungssicher

Betriebsspannung: 8÷24 Vdc

Stromaufnahme ohne Last:100 mA

Max. Stromumwandlung: 50 mA auf jedem Kanal

ACHTUNG: dieser Encoder ist nicht für Linearantriebe mit Rutschkupplung FS lieferbar, da die Positionsüberwachung durch ein mögliches Rutschen der Kupplung verfälscht werden kann.

