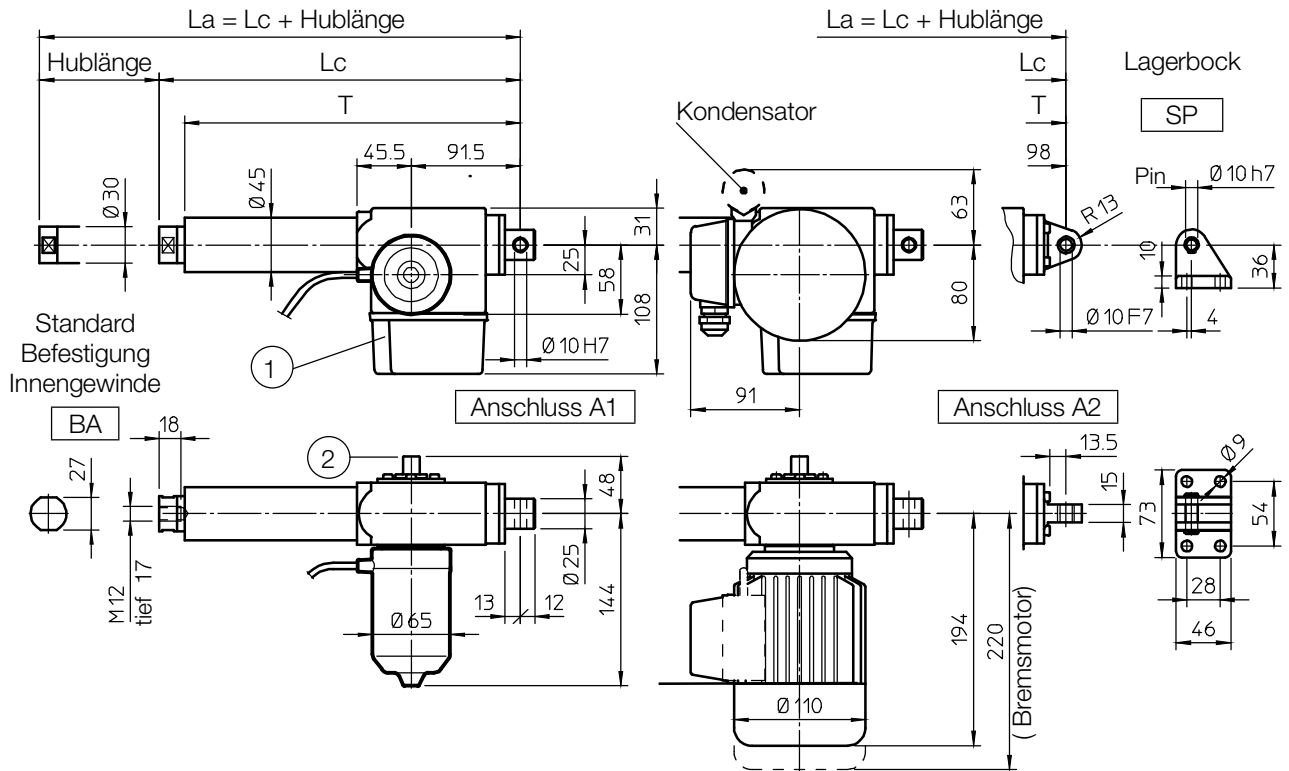


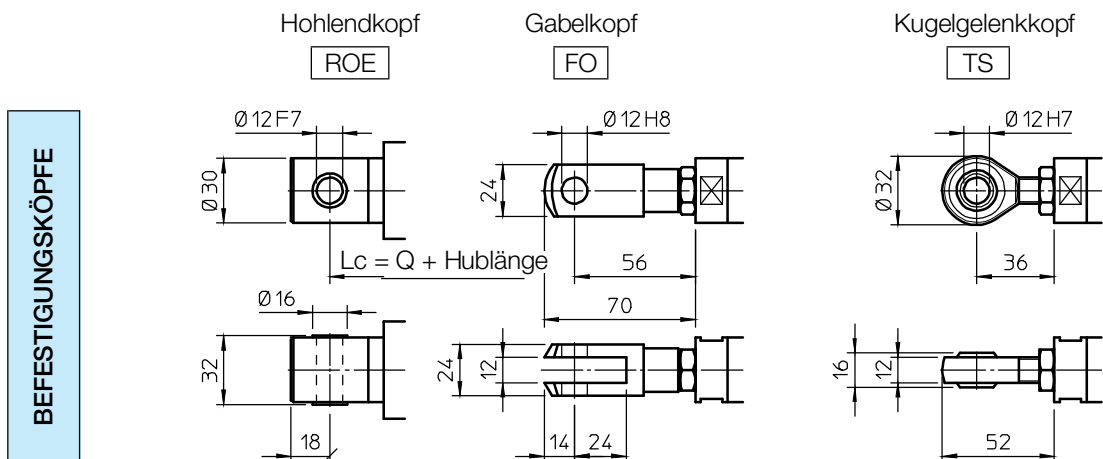
ABMESSUNGEN



1. ENDSCHALTER- UND POTENTIOMETERGEHÄUSE
2. VERLÄNGERTE MOTORWELLE für:
manuelle Betätigung in Notfällen
Endschalter- und Potentiometereinstellung

Q [mm]	Anschluss A1	Anschluss A2
	220	227

HUB-CODE	Antrieb - Anschluss A1				Antrieb - Anschluss A2				GEWICHT [Kg] DC Motor	GEWICHT [Kg] AC Motor
	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		T [mm]	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		T [mm]		
		Lc [mm]	La [mm]			Lc [mm]	La [mm]			
C300	300	516	816	481	300	523	823	488	4.8	6.0
C400	400	616	1016	581	400	623	1023	588	5.1	6.3
C500	500	716	1216	681	500	723	1223	688	5.4	6.6
C600	600	816	1416	781	600	823	1423	788	5.7	6.9
C700	700	916	1616	881	700	923	1623	888	6.0	7.2
C800	800	1016	1816	981	800	1023	1823	988	6.3	7.5

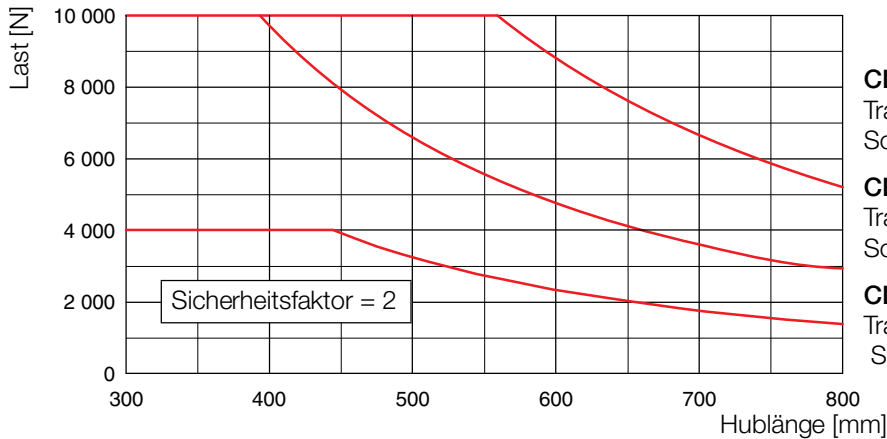




TRAPEZSPINDEL – ANTRIEB CLA 25 S - CLA 25 M

CLA 25 S und **CLA 25 M** sind verstärkte Ausführungen des CLA25. Der vordere Antriebsteil ist verstärkt, um die Knickung bei langen Hüben zu verbessern. Tabellen und Diagramme der verfügbaren Unterstellungen siehe CLA25. Im Vergleich zum CLA25 ist zusätzlich noch die Verdrehsicherung verfügbar (AR).

Graphik - Knickung



CLA 25 M

Trapezspindel Tr 18×4 - Tr 18×8 (P4)
Schubrohr Ø 30 mm

CLA 25 S

Trapezspindel Tr 16×4 - Tr 16×8 (P4)
Schubrohr Ø 30 mm

CLA 25

Trapezspindel Tr 14×4 - Tr 14×8 (P4)
Schubrohr Ø 25 mm

LEISTUNGEN UND EIGENSCHAFTEN

- Zug- und Drucklast bis zu 5.000 N
- Hubgeschwindigkeit bis zu 100 mm/s (DC Motor)
Hubgeschwindigkeit bis zu 90 mm/s (AC Motor)
- Standardhublänge:
300, 400, 500, 600, 700, 800 mm
(für Sonderhublängen bitte kontaktieren Sie uns)
- Gehäuse aus Aluminium
- Hinterer Befestigungsanschluss:
 - A1 zylindrisch, aus verzinktem Stahl
 - A2 aus Aluminium mit Bronze Büchse
- Schutzrohr aus eloxiertem Aluminium
- Schubrohr aus verchromtem Stahl - Toleranz f7
- Vorderer Befestigungsanschluss Standard BA oder ROE aus rostfreiem Stahl AISI 303 mit Bronze Büchse
- Motoren (technische Details Seite 69):
 - 12, 24, oder 36 V Gleichstrommotoren mit elektromagnetischem Geräuschfilter
 - Drehstrommotor oder Wechselstrommotor
- Einschaltdauer bei max. Last:
 - DC Motor max. 15% je 10 Minuten bei (-10 ... +40)°C
 - AC Motor max. 30% je 10 Minuten bei (-10 ... +40)°C
- Schutzklasse:
 - mit Gleichstrommotor IP 65
Test IP6X gemäß EN 60529 §12 §13.4-13.6
Test IPX5 gemäß EN 60529 §14.2.5
 - mit AC Motor ohne Bremse IP 55
 - mit AC Motor mit Bremse IP54
(Antriebe wurden im Stillstand getestet)

- Standard Motoranbauposition wie oben dargestellt (rechte Ausführung, Bestellcode RH)
- Lebensgeschmiert, wartungsfrei

ZUBEHÖR

- Verschiedene vordere Befestigungsanschlüsse
- Schubrohr aus rostfreiem Stahl AISI 304 (Bestellcode SS)
- Mechanischer Schutz gegen dynamische Überlast: Rutschkupplung (Bestellcode FS)
- Lagerbock mit Anschluss A2 (Bestellcode SP)
- Wechsel- oder Drehstrommotor mit Bremse
- Verdrehsicherung (Bestellcode AR)
- Einstellbare, elektrische Endschalter (Bestellcode FC2)
- Einstellbare, elektrische Endschalter, die den Motor direkt abschalten (nicht mit Drehstrommotor verfügbar) (Bestellcode FC2X)
- Dritter Endschalter für mittleres Positionssignal (Code FC)
- Rotatives Potentiometer 5kOhm zur Positionskontrolle (Bestellcode POR5K)

ACHTUNG: der dritte Schalter und das Potentiometer können nicht zusammen geliefert werden.

OPTIONEN

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

Statische Selbsthemmung

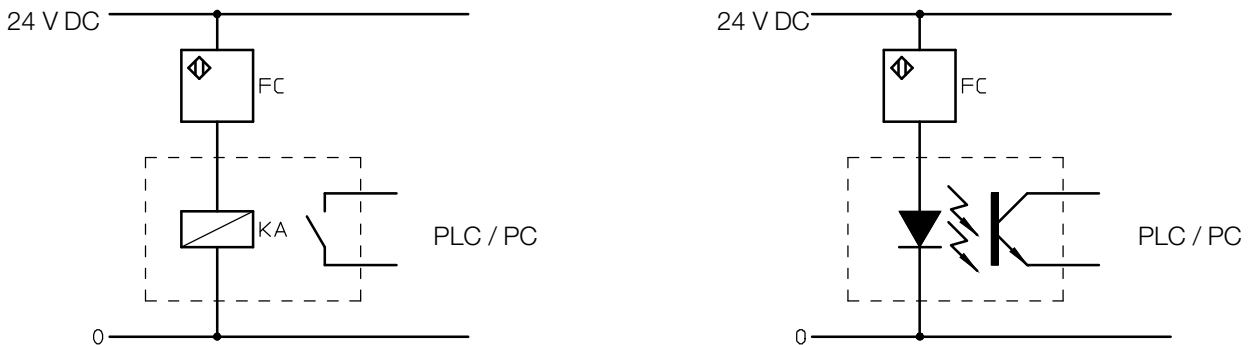
Hinweise zur statischen Selbsthemmung bei Zug- oder Drucklast siehe Seite 68.

BESTELLBEISPIEL

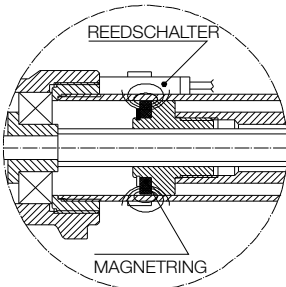
CLA 25 S	RL1	C300	DC 24 V	FC2	POR 5K				
Antrieb	Unter- setzung	Hublänge	Motor	Endschalter	Zubehör			Optionen	

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 Reedschalter 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 Lc und La) 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	

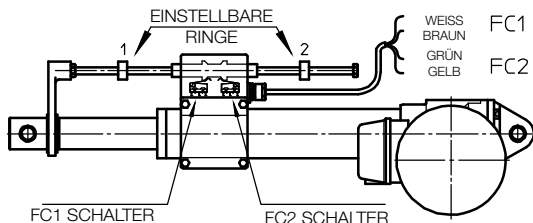
Standard: Sensor mit NC Kontakt (Öffner), mit Led und Varistor als Schutz gegen Spannungsspitzen.

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-Endanschläge 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 Lc Länge wird mit Ring 1 eingestellt. Endschalterkabel FC1: WEISS und BRAUN.

Max. ausgefahrene La 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!

13.4 Mit Nocken aktivierte, elektrische Endschalter (Antriebe Baureihe CLA and CLB)

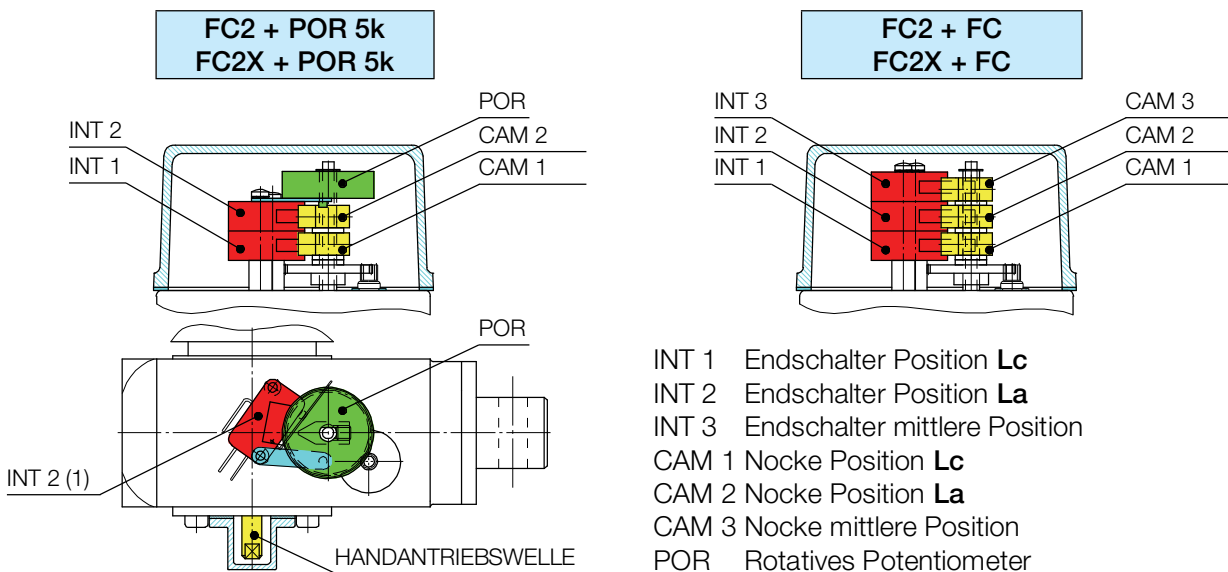
Bestellcode **FC2**: zwei, mit Nocken aktivierte, elektrische Endschalter als NC (Öffner) Kontakt angeschlossen (müssen an eine externe Steuerung angeschlossen werden). Auf Anfrage: als NO (Schließer) oder CS (Wechselkontakt) angeschlossen. Für die verschiedenen Ausführungsmöglichkeiten kontaktieren Sie bitte unser Technisches Büro.

Bestellcode **FC2X**: zwei, mit Nocken aktivierte, elektrische Endschalter, direkt an den Motor angeschlossen, die den Motor direkt abschalten, ohne Relais; nur mit Gleich- und Wechselstrommotor lieferbar.

Bestellcode **FC2 + FC** oder **FC2X + FC**: Elektrische Endschalter FC2 oder FC2X mit drittem Endschalter für ein mittleres Positionssignal. Auf Anfrage: als NC (Öffner) oder NO (Schließer) angeschlossen.

Für die verschiedenen Ausführungsmöglichkeiten kontaktieren Sie bitte unser Technisches Büro.

SWITCH KONTAKT- NENNWERTE		
Spannung	Max. Stromaufnahme	
	ohmsche Last	induktive Last
250 Vac	21 A	12 A
30 Vdc	14 A	12 A
125 Vdc	0.8 A	0.6 A



Lc = eingefahrene Länge, **La = Lc + Hub** – Abmessungen des Antriebes

13.4 Rotatives Potentiometer zur Positionsabfrage (Linearantriebe Baureihe CLA and CLB)

Bestellcode **POR 5k**: rotatives Potentiometer, Phasenverschiebung (340°), 5 kOhm ± 20%, Linearität ± 2%
 Das rotative Potentiometer ist ein Absolutwertgeber, dessen Ausgangssignal proportional zur aktuellen Position des Schubrohres des Antriebes ist. Das Ausgangssignal ist analog.

Standard Kabel: 4 x 0.25 mm² + Schirmung, Länge 1.5 m.

(Für die verschiedenen Ausführungsmöglichkeiten kontaktieren Sie bitte unser Technisches Büro).

Standard Schaltschema des POR 5k:

POR Versorgung: 0 V dc

Referenzsignal: NULL

Referenzsignal: ZURÜCK

POR Versorgung: + V DC

Schirmung

