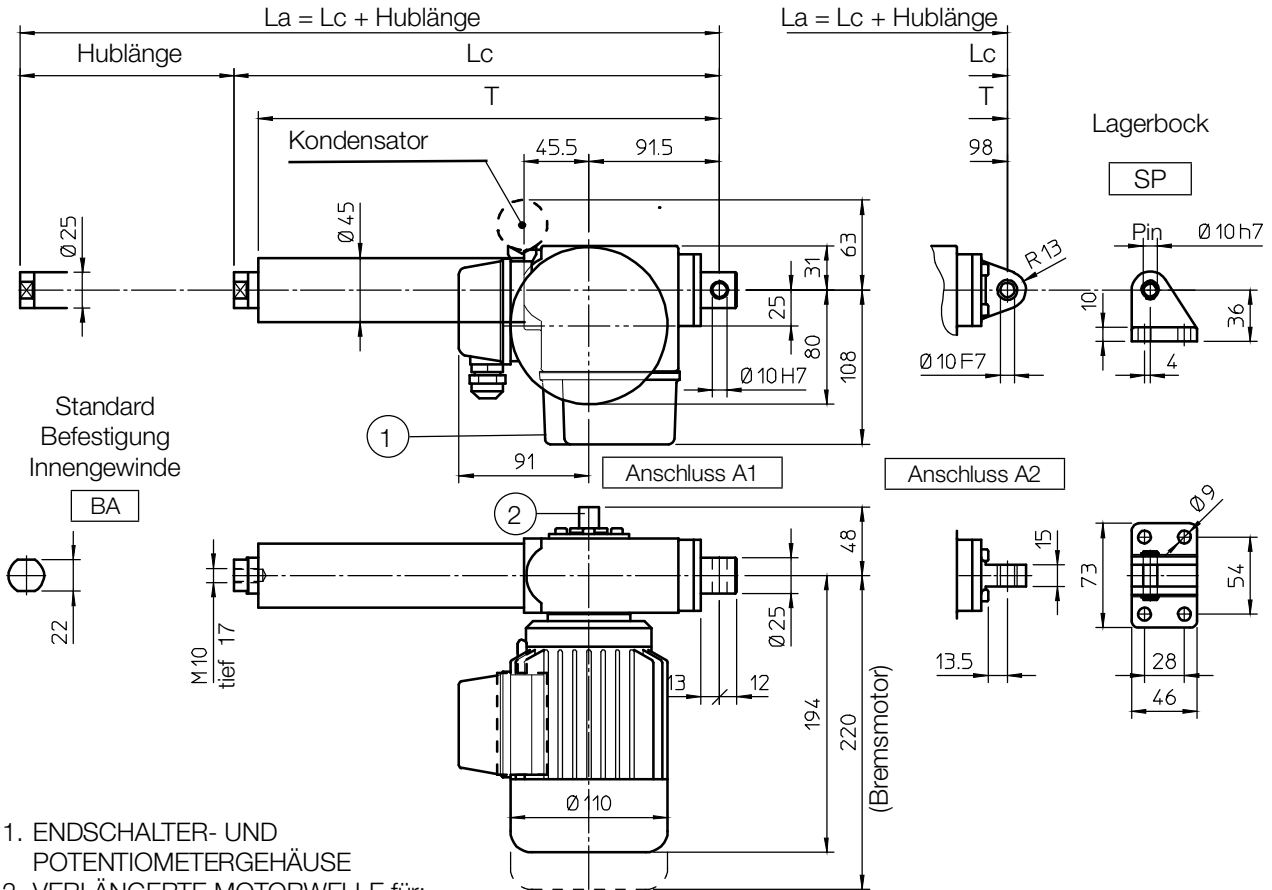


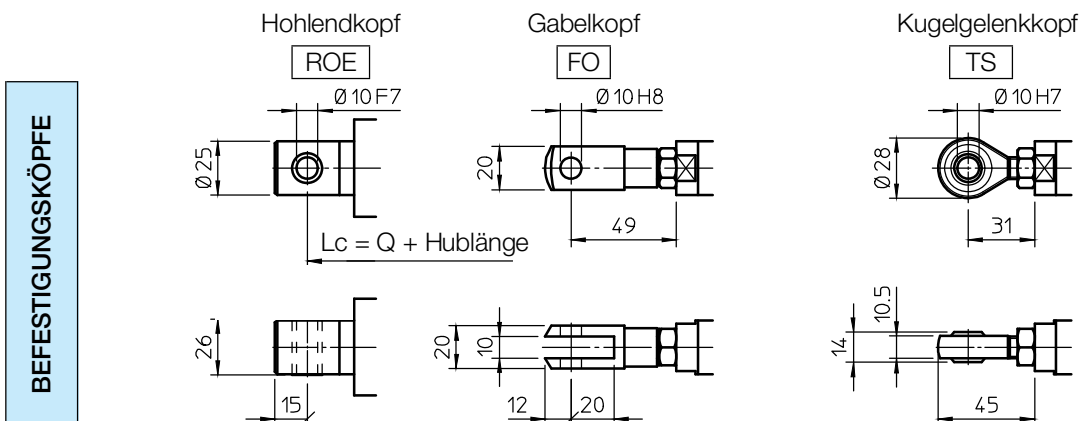
## ABMESSUNGEN



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

Q [mm]	Anschluss A1	Anschluss A2
	253	260

HUB-CODE	Antrieb - Anschluss A1				Antrieb - Anschluss A2				GEWICHT [Kg]	
	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		T [mm]	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		T [mm]	Standard Motor	Brems-Motor
		Lc [mm]	La [mm]			Lc [mm]	La [mm]			
C100	100	348	448	317	100	355	455	324	5.2	5.7
C150	150	398	548	367	150	405	555	374	5.3	5.8
C200	200	448	648	417	200	455	655	424	5.5	6.0
C250	250	498	748	467	250	505	755	474	5.6	6.1
C300	300	548	848	517	300	555	855	524	5.8	6.3
C400	400	648	1048	617	400	655	1055	624	6.1	6.6



**BEFESTIGUNGSKÖPFE**



## KUGELUMLAUFSPINDEL - ANTRIEB CLB 25 AC Motor

### LEISTUNGEN UND EIGENSCHAFTEN

- Zuglast bis zu 5.000 N
- Drucklast bis zu 4.000 N
- Hubgeschwindigkeit bis zu 117 mm/s
- Standardhublänge:  
100, 150, 200, 250, 300, 400 mm
- Kugelumlaufspindel BS 14 x 5 oder BS 14 x 10 (technische Details Seite 66)
- Gehäuse aus Aluminium
- Schutzrohr aus eloxiertem Aluminium
- Schubrohr aus verchromtem Stahl - Toleranz f7
- Hinterer Befestigungsanschluss:
  - A1 zylindrisch, aus verzinktem Stahl
  - A2 aus Aluminium mit Bronze Büchse
- Vorderer Befestigungsanschluss Standard BA oder ROE aus rostfreiem Stahl AISI 303 mit Bronze Büchse
- Dreh- oder Wechselstrommotor (technische Details Seite 70)
- Einschaltdauer bei max. Last:  
100% je 10 Minuten bei (-10...+40) °C
- Schutzklasse IP55 (IP 54 mit Bremse)
- Standard Motoranbauposition wie oben dargestellt (rechte Ausführung, Bestellcode RH)
- Lebensgeschmiert, wartungsfrei

### ZUBEHÖR

- Verschiedene vordere Befestigungsanschlüsse
- Schubrohr aus rostfreiem Stahl AISI 304 (Code SS)
- Mechanischer Schutz gegen dynamische Überlast: Rutschkupplung (Bestellcode FS)
- Lagerbock mit Anschluss A2 (Bestellcode SP)
- Bremsmotor
- Einstellbare, elektrische Endschalter (Bestellcode FC2)
- Einstellbare, elektrische Endschalter, die den Motor direkt abschalten (nicht mit Drehstrommotor verfügbar) (Bestellcode FC2X)
- Dritter Endschalter für mittleres Positionssignal (Bestellcode 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)

### LEISTUNGEN mit Drehstrommotor 50 Hz 230/400 V oder Wechselstrommotor 50 Hz 230 V

Kugelumlaufspindel – Linearantrieb BS 14 x 5				
UNTERSETZUNG	Motor 0.09 kW - 4 polig		Motor 0.12 kW - 2 polig	
	LAST [N]	V <sub>HUB</sub> [mm/s]	LAST [N]	V <sub>HUB</sub> [mm/s]
RH1	2170	29	1490	58
RV1	3270	19	2300	37
RN1	5000	9.5	4230	19
RL1	5000	4.5	5000	9.5
RXL1	5000	2.5	5000	4.5

Kugelumlaufspindel – Linearantrieb BS 14 x 10				
UNTERSETZUNG	Motor 0.09 kW - 4 polig		Motor 0.12 kW - 2 polig	
	LAST [N]	V <sub>HUB</sub> [mm/s]	LAST [N]	V <sub>HUB</sub> [mm/s]
RH2	1120	58	760	117
RV2	1730	37	1170	75
RN2	3100	19	2220	37
RL2	5000	9.5	3790	19

### Statische Selbsthemmung

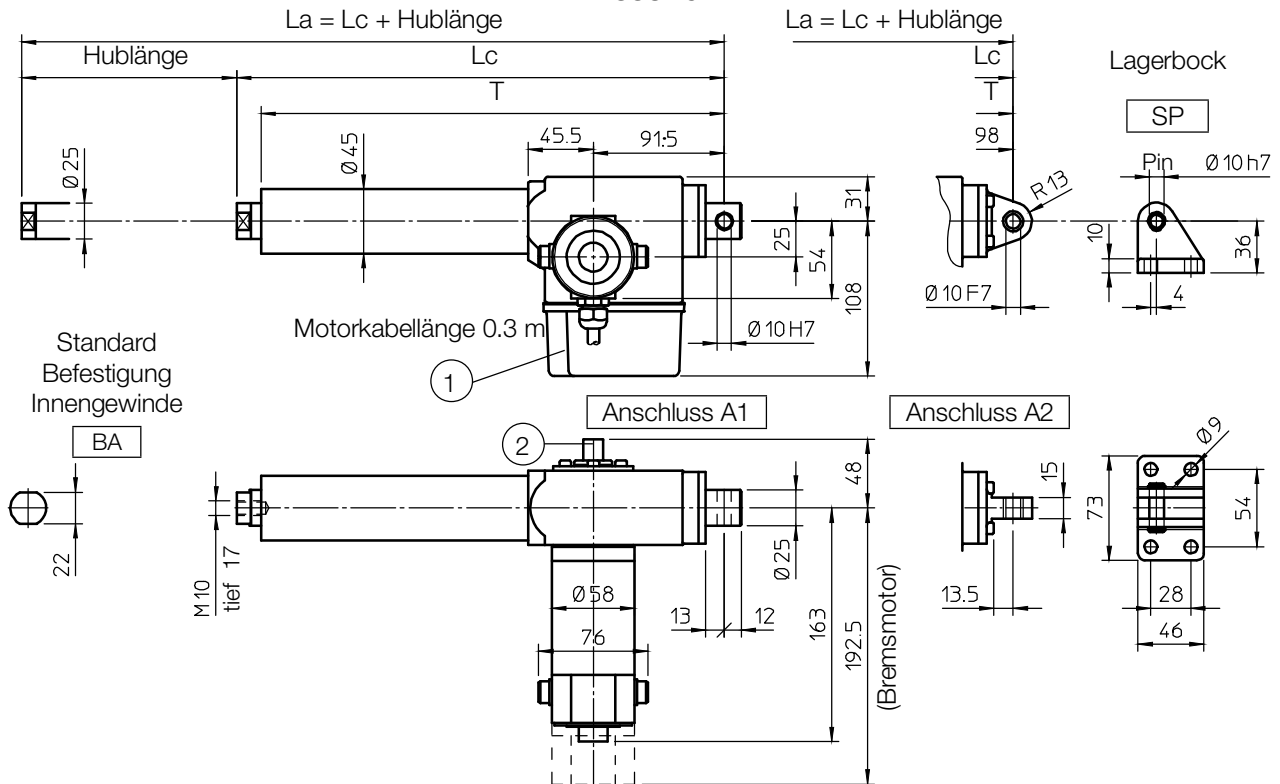
Statische Selbsthemmung ist nur mit Bremsmotor möglich.

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

### BESTELLBEISPIEL

CLB 25	RL1	C200	AC 230/400 V	FC2	POR 5K				
Antrieb	Unter- setzung	Hublänge	Motor	Endschalter	Zubehör			Option	

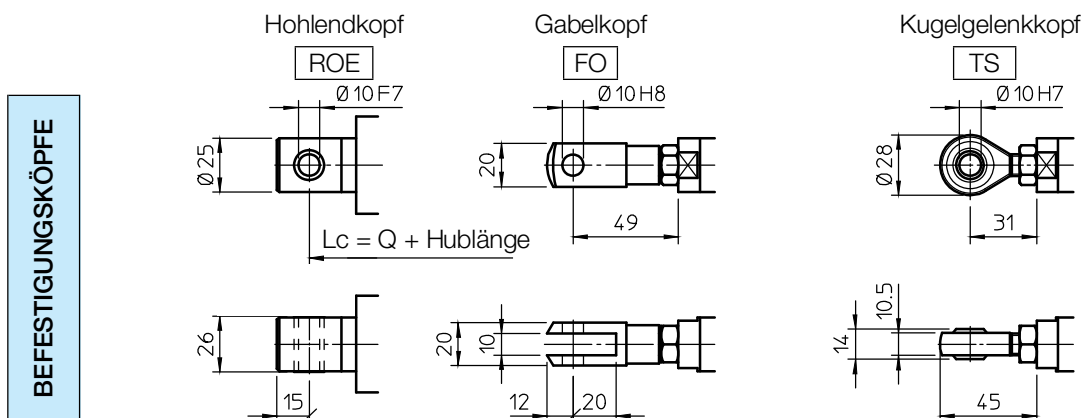
## ABMESSUNGEN



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

Q [mm]	Anschluss A1	Anschluss A2
	253	260

HUB-CODE	Antrieb - Anschluss A1			Antrieb - Anschluss A1			GEWICHT [Kg]		
	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		HUB [mm]	ABMESSUNGEN				
		Lc [mm]	La [mm]		Lc [mm]	La [mm]			
C100	100	348	448	317	100	355	455	324	5.2
C150	150	398	548	367	150	405	555	374	5.3
C200	200	448	648	417	200	455	655	424	5.5
C250	250	498	748	467	250	505	755	474	5.6
C300	300	548	848	517	300	555	855	524	5.8
C400	400	648	1048	617	400	655	1055	624	6.1



**BEFESTIGUNGSKÖPFE**



## KUGELUMLAUFSPINDEL - ANTRIEB CLB 25 DC Motor

### LEISTUNGEN UND EIGENSCHAFTEN

- Zuglast bis zu 5.000 N
- Drucklast bis zu 4.000 N
- Hubgeschwindigkeit bis zu 125 mm/s
- Standardhublänge:  
100, 150, 200, 250, 300, 400 mm
- Kugelumlaufspindel BS 14 x 5 oder BS 14 x 10  
(technische Details Seite 66)
- Gehäuse aus Aluminium
- Schutzrohr aus eloxiertem Aluminium
- Schubrohr aus verchromtem Stahl - Toleranz f7
- Hinterer Befestigungsanschluss:
  - A1 zylindrisch, aus verzinktem Stahl
  - A2 aus Aluminium mit Bronze Büchse
- Vorderer Befestigungsanschluss Standard BA oder ROE aus rostfreiem Stahl AISI 303 mit Bronze Büchse
- 12 oder 24 V Gleichstrommotor  
(technische Details Seite 69)
- Einschaltdauer bei max. Last:  
100% je 10 Minuten bei (-10...+40) °C
- Schutzklasse IP 54 (mit Bremse)
- Standard Motoranbauposition wie oben dargestellt  
(rechte Ausführung, Bestellcode RH)
- Lebensgeschmiert, wartungsfrei

### ZUBEHÖR

- Verschiedene vordere Befestigungsanschlüsse
- Schubrohr aus rostfreiem Stahl AISI 304 (Code SS)
- Mechanischer Schutz gegen dynamische Überlast:  
Rutschkupplung (Bestellcode FS)
- Lagerbock mit Anschluss A2 (Bestellcode SP)
- Bremsmotor
- Einstellbare, elektrische Endschalter (Bestellcode FC2)
- Einstellbare, elektrische Endschalter, die den Motor  
direkt abschalten (nicht mit Drehstrommotor verfügbar)  
(Bestellcode FC2X)
- Dritter Endschalter für mittleres Positionssignal  
(Bestellcode 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)

### LEISTUNGEN mit 24 V Gleichstrommotor

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

Kugelumlaufspindel – Linearantrieb BS 14 x 5			
UNTERSETZUNG	LAST [N]	$V_{HUB}$ [mm/s]	STROM [A]
RH1	800	63	4
RV1	1260	40	4
RN1	2350	20	4
RL1	4130	10	4
RXL1	5000	5	3

Kugelumlaufspindel – Linearantrieb BS 14 x 10			
UNTERSETZUNG	LAST [N]	$V_{HUB}$ [mm/s]	STROM [A]
RH2	410	125	4
RV2	640	80	4
RN2	1200	40	4
RL2	2100	20	4

### Statische Selbsthemmung

Statische Selbsthemmung ist nur mit Bremsmotor möglich.

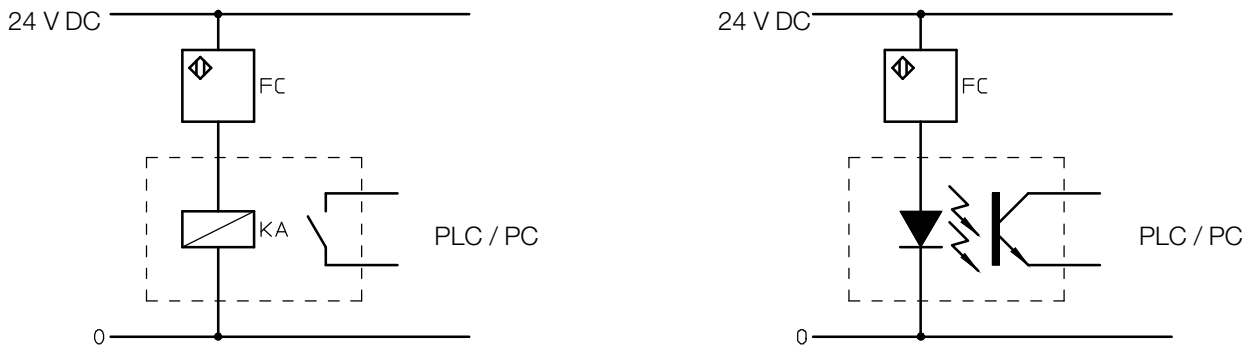
Hinweise zur statischen Selbsthemmung bei Zug- oder Drucklast siehe Seite 68.

### BESTELLBEISPIEL

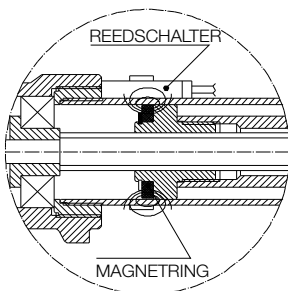
CLB 25	RL1	C200	DC 24 V	FC2	POR 5K				
Antrieb	Unter- setzung	Hublänge	Motor	Endschalter	Zubehör			Option	

## 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 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	

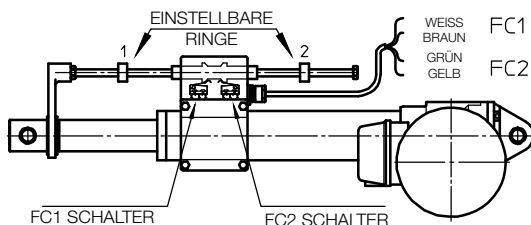
**Standard: Sensor mit NC Kontakt** (Öffner), mit Led und Varistor als Schutz gegen Spannungsspitzen.

**Standard Kabellänge 2 m; Drähte 2 x 0.75 mm<sup>2</sup>**

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 mm<sup>2</sup>**

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!

### 13.5 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

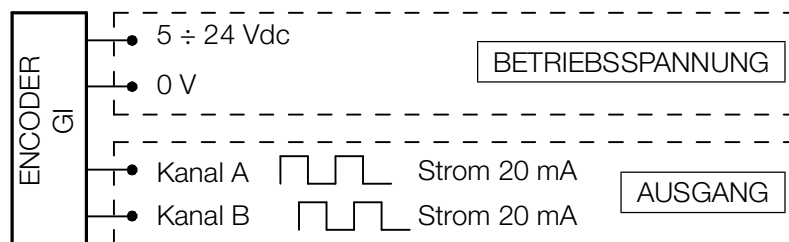
Bestellcode GI 24: 2 Kanalausgänge , 4 Impulse/Umdrehung

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.

