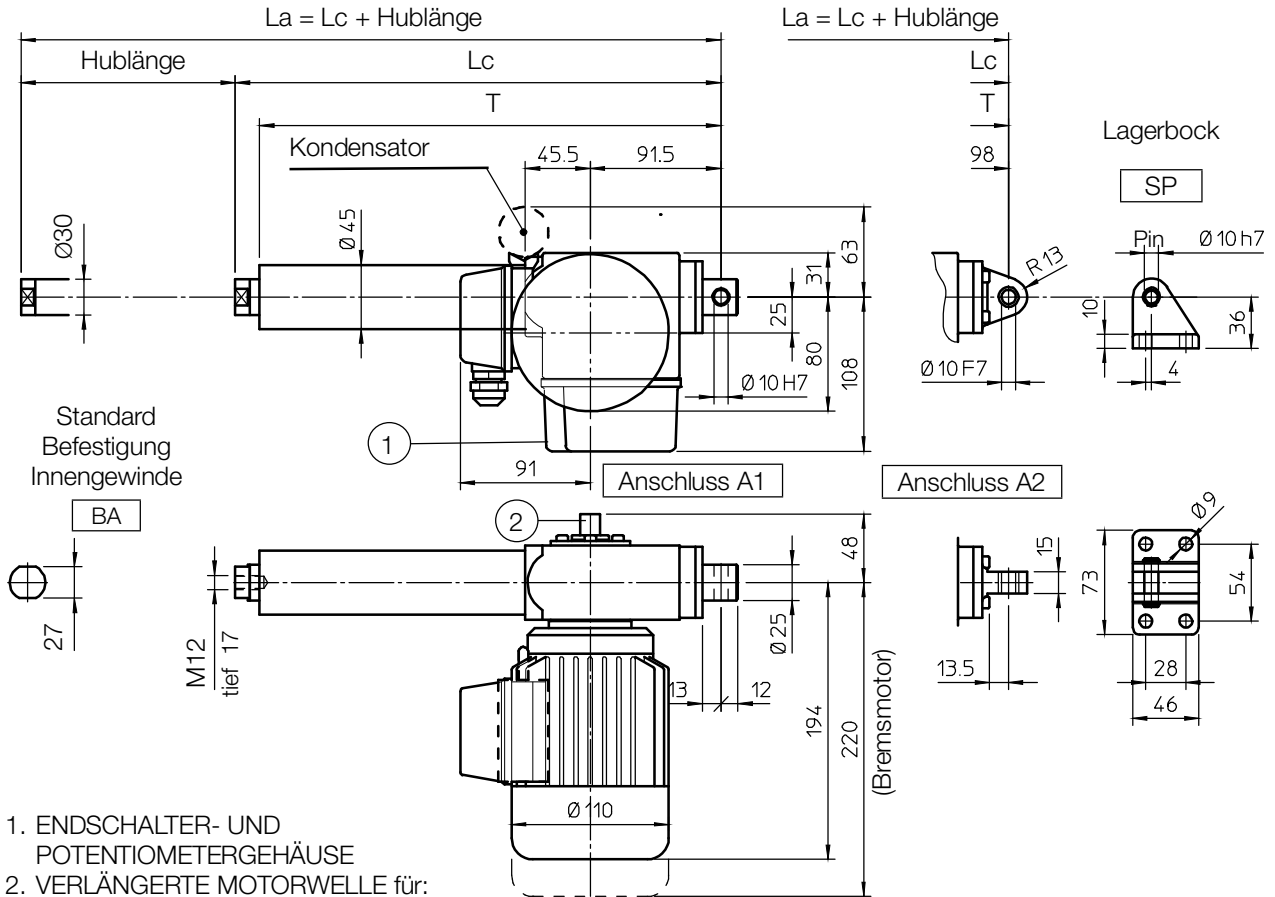


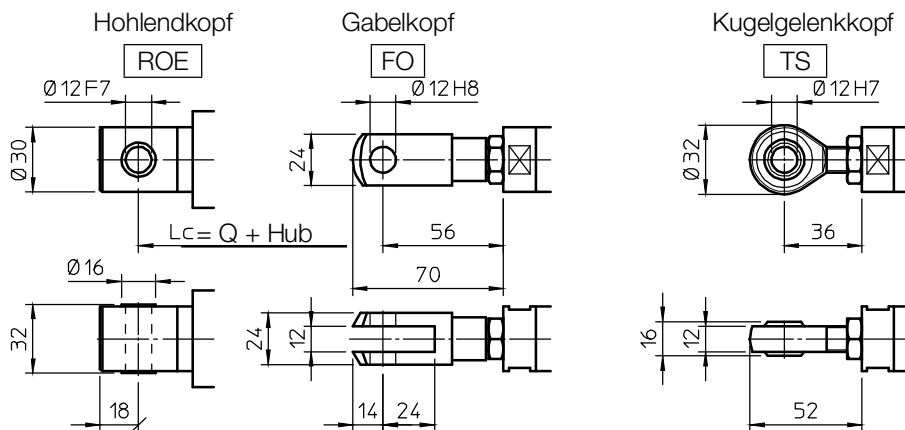
## ABMESSUNGEN



Q [mm]	Anschluss A1	Anschluss A2
	239	246

HUB-CODE	Antrieb - Anschluss A1			Antrieb - Anschluss A2			GEWICHT [Kg]		
	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		T [mm]	HUB [mm]	ABMESSUNGEN		Standard Motor	Bremse Motor
		Lc [mm]	La [mm]			Lc [mm]	La [mm]		
C100	100	336	436	300	100	343	443	5.3	5.8
C150	150	386	536	350	150	393	543	5.5	6.0
C200	200	436	636	400	200	443	643	5.7	6.2
C300	300	536	836	500	300	543	843	6.1	6.6
C400	400	636	1036	600	400	643	1043	6.5	7.0
C500	500	736	1236	700	500	743	1243	6.9	7.4

## BEFESTIGUNGSKÖPFE



**LEISTUNGEN UND EIGENSCHAFTEN**

- Zuglast bis zu 7.000 N
- Drucklast bis zu 4.000 N
- Hubgeschwindigkeit bis zu 58 mm/s
- Standardhublänge:  
100, 150, 200, 300, 400, 500 mm
- Kugelumlaufspindel BS 16 x 5  
(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 16 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	2160	29	1480	58
RV1	3260	19	2300	37
RN1	5990	9.5	4170	19
RL1	7000	4.5	7000	9.5

**Statische Selbsthemmung**

Statische Selbsthemmung ist nur mit Bremsmotor möglich.

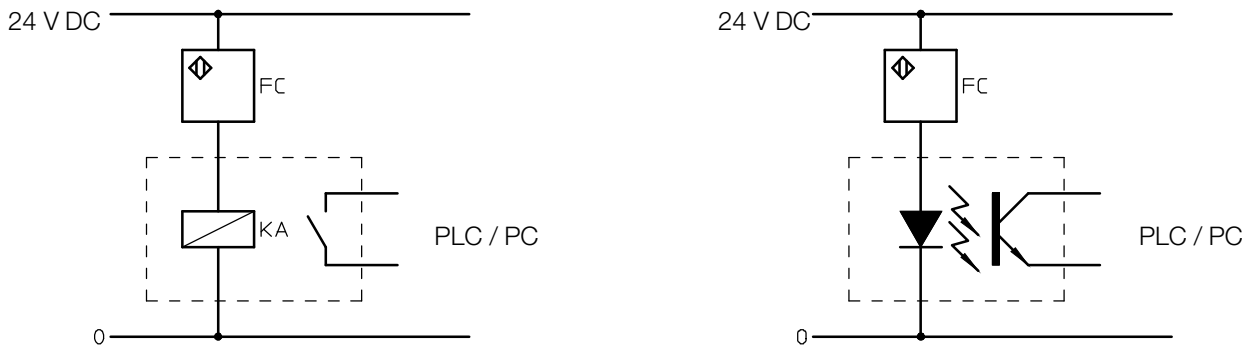
Hinweise zur statischen Selbsthemmung bei Zug- oder Drucklast siehe Seite 68.

**BESTELLBEISPIEL**

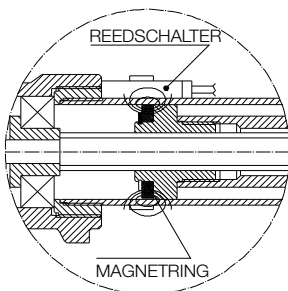
CLB 27	RL1	C200	AC 400 V	FC2	POR 5K				
Antrieb	Unter- setzung	Hublänge	Motor	Endschalter	Zubehör			Option	

## 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 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	

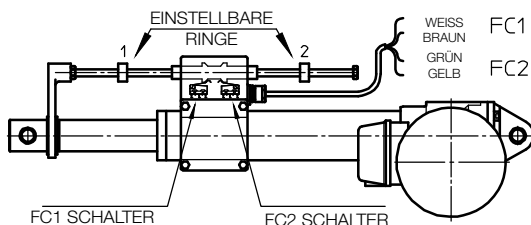
**Standard: Sensor mit NC Kontakt** (Öffner), mit Led und Varistor als Schutz gegen Spannungsspitzen.

**Standard Kabellänge 2 m; Drähte 2 x 0.75 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

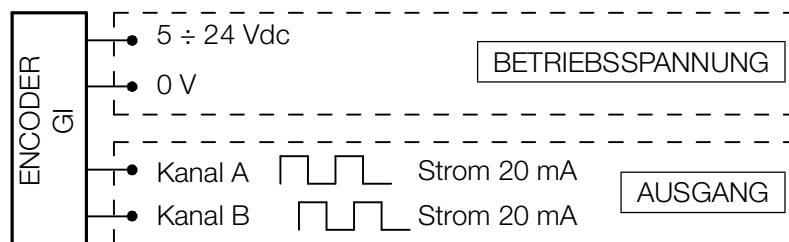
Bestellcode GI 24: 2 Kanalausgänge , 4 Impulse/Umdrehung

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.

