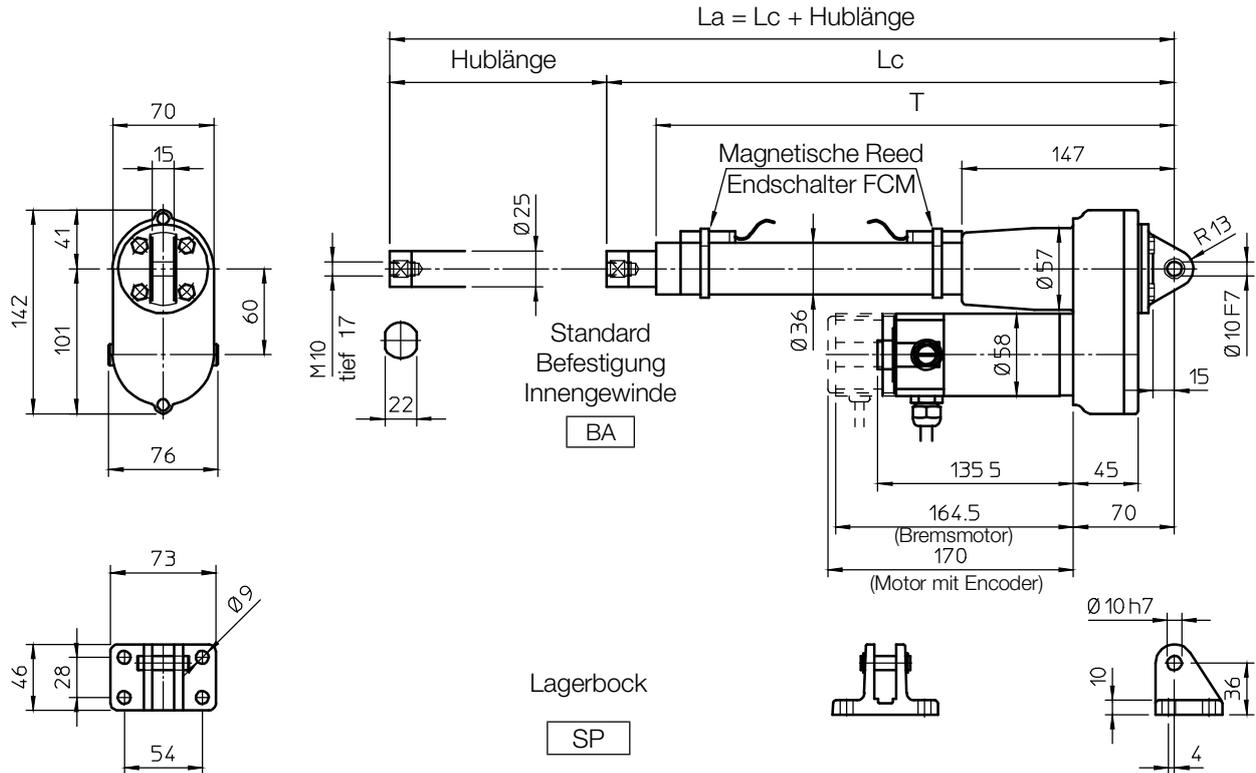


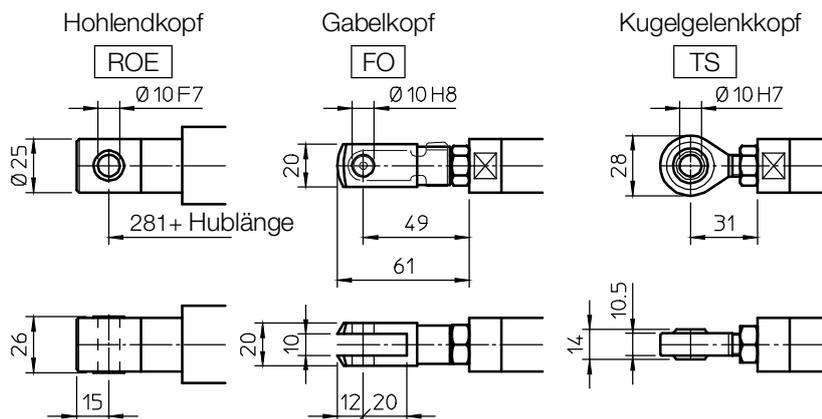
ABMESSUNGEN



Abmessungen [mm]	
Lc [mm]	281 + Hub
T [mm]	249 + Hub

HUB [mm]	ABMESSUNGEN		T [mm]	GEWICHT [Kg]	
	Lc [mm]	La [mm]		Standard Motor	Bremsmotor
100	381	481	349	3.7	4.2
200	481	681	449	4.0	4.5
300	581	881	549	4.3	4.8
400	681	1081	649	4.7	5.2
500	781	1281	749	5.0	5.5

BEFESTIGUNGSKÖPFE



LEISTUNGEN UND EIGENSCHAFTEN

- Zug- und Drucklast bis zu 420 N
- Hubgeschwindigkeit bis zu 500 mm/s
- Standardhublänge:
100, 200, 300, 400, 500 mm
(für Sonderhublängen bitte kontaktieren Sie uns)
- Kugelumlaufspindel BS 14 x 5 oder BS 14 x 10
(technische Details Seite 66)
- Gehäuse und hinterer Befestigungsanschluss 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
- 12 oder 24 V Gleichstrommotoren mit Bremse
(technische Details Seite 69)
- Einschaltdauer bei max. Last:
100% je 10 Minuten bei (-10 ... +40) °C
- Schutzklasse IP 54
- Lebensgeschmiert, wartungsfrei

ZUBEHÖR

- Verschiedene vordere Befestigungsanschlüsse
- Schubrohr aus rostfreiem Stahl AISI 304
(Bestellcode SS)
- Lagerbock (Bestellcode SP)
- Zwei einstellbare Endschalter (Reed)
(Bestellcode FCM)
- Ein oder mehrere Schalter für mittlere Positionssignale
- Bidirektionaler Inkrementalencoder 100 ppr,
Nullsignal, Push-Pull, 8÷24 Vdc (Bestellcode EH38)
(technische Details Seite 75)

OPTIONEN

- 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]
RV1	210	250	4
RN1	420	125	4

Kugelumlaufspindel – Linearantrieb BS 14 x 10			
UNTERSETZUNG	LAST [N]	V_{HUB} [mm/s]	STROM [A]
RV2	110	500	4
RN2	220	250	4

Statische Selbsthemmung

Statische Selbsthemmung ist nur mit Bremsmotor möglich.

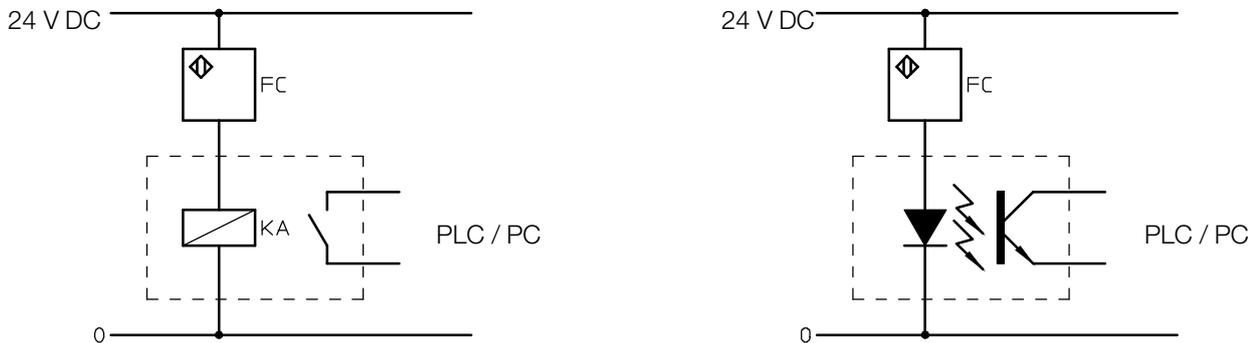
Hinweise zur statischen Selbsthemmung bei Zug- oder Drucklast siehe Seite 68.

BESTELLBEISPIEL

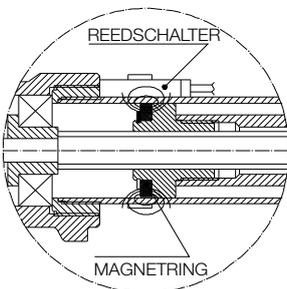
UBA 0	RN1	C200	DC 24 V	FCM					
Antrieb	Unter- setzung	Hublänge	Motor	Endschalter	Zubehör			Option	

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	

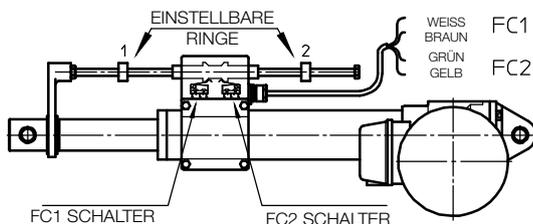
Standard: Sensor mit NC Kontakt (Öffner), mit Led und Varistor als Schutz gegen Spannungsspitzen.

Standard Kabellänge 2 m; Drähte 2 x 0.75 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!

13.5 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

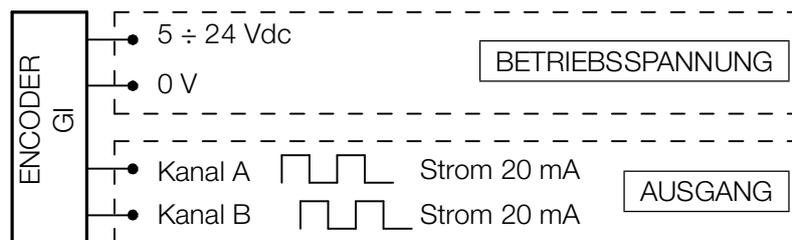
Bestellcode GI 24: 2 Kanalausgänge , 4 Impulse/Umdrehung

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.

