

Elektrozylinder VIA5B

Vorteile:

- Robuste Ausführung mit Stahlhubeinheit
- Hohe Schutzart und Leistung
- Wirkungsgradoptimierter Kugelgewindeantrieb

Typische Anwendungsgebiete:

- Industrie- und Baumaschinenbau
- Fahrzeug- und Bootsbau
- Forst- und Agrartechnik
- Antennen- und Solartechnik

Eckwerte:

- 230 VAC-Motor mit thermischem Überlastschutz
- Bis 7000 N (dynamisch), 13'600 N (statisch)
- Bis 46 mm/sec
- Schutzart IP54
- Umgebungstemperatur -25 °C bis +65 °C
- Einschaltdauer 25 %
- Überlastkupplung
- Eingebaute Bremse

Optionen:

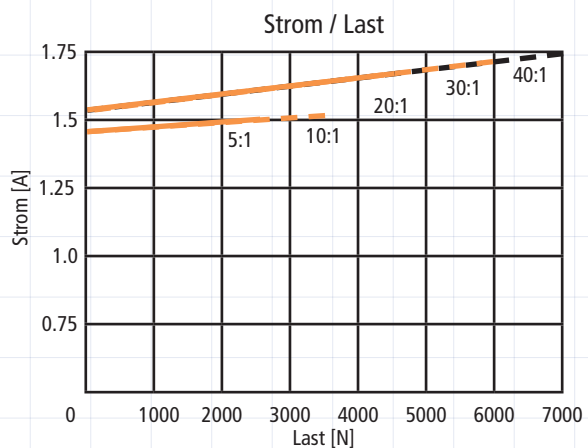
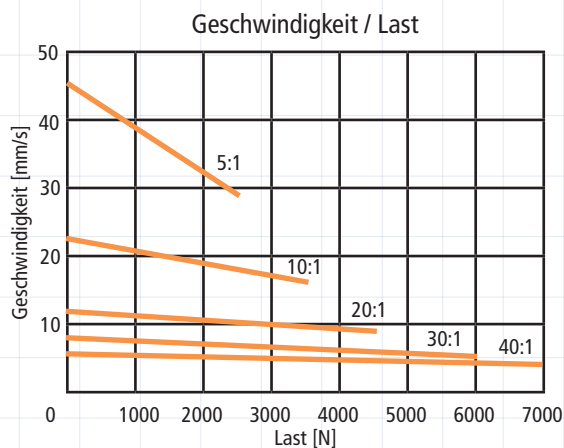
- Potentiometer
- Einstellbare Endschalter
- Schutzart IP65
- Kundenspezifischer Endkopf
- Montage per Klemmstücke



Antriebsdaten:

Getriebe	Max. Druckkraft dynamisch [N]	Max. Zugkraft dynamisch [N]	Geschwindigkeit,		Mögliche Hublängen [mm]	Max. Strom unbelastet [A]	Max. Strom Volllast [A]
			unbelastet [mm/s]	Volllast [mm/s]			
5:1	2500	2500	46	29	102-610	1.45	1.55
10:1	3500	3500	23	17	102-610	1.45	1.55
20:1	4500	4500	12	9	102-610	1.55	1.7
30:1	6000	6000	8	5	102-610	1.55	1.7
40:1	7000	7000	6	4	102-610	1.55	1.7

Belastungsdiagramme:

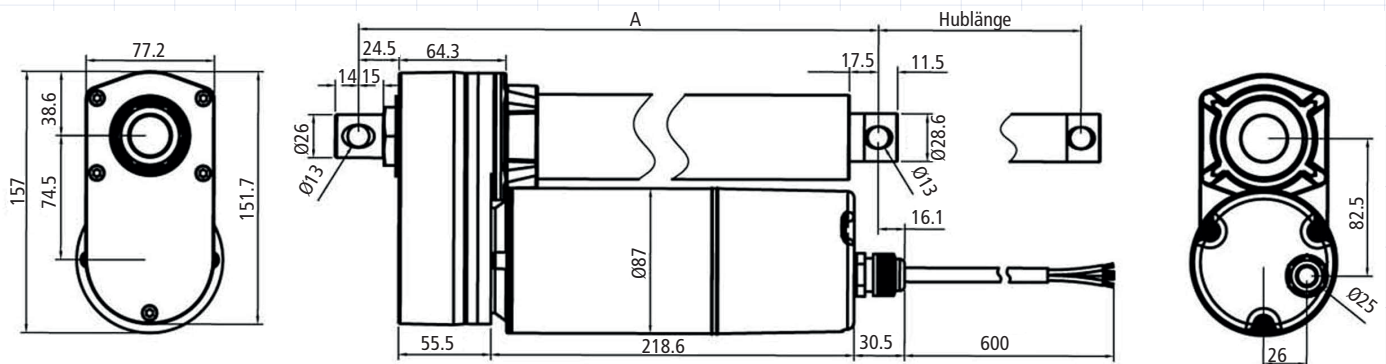


Typenschlüssel:

VIA5 - 230 - 20 - B - 100 - ES.POT...

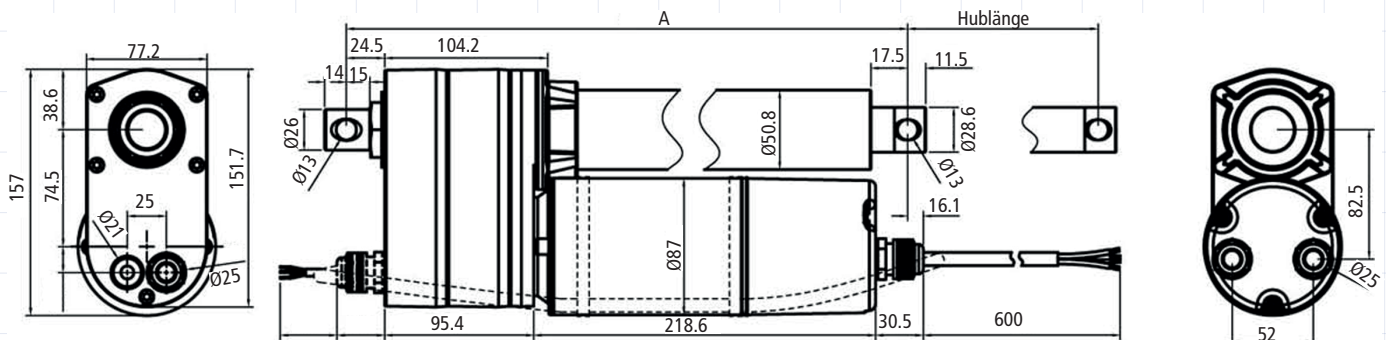
Model	Spannung	Getriebe	Kugelgewinde	Hublänge	Optionen
		5 - 5:1		100 - 102 mm	ES - Endschalter, einstellbar
		10 - 10:1		150 - 153 mm	POT - Potentiometer
		20 - 20:1		200 - 203 mm	I - Schutzart IP 65
		30 - 30:1		300 - 305 mm	C1, C2, C3, C4, C5 - Stellung Gehäusebohrung
		40 - 40:1		450 - 457 mm	
				600 - 610 mm	

Masse (Standard):



Hublänge (+/- 2.5 mm)	102 mm	153 mm	203 mm	305 mm	457 mm	610 mm
Einbaulänge A (+/- 3.8 mm)	302 mm	353 mm	404 mm	506 mm	735 mm	888 mm

Masse (mit Endschalter und/oder Potentiometer):



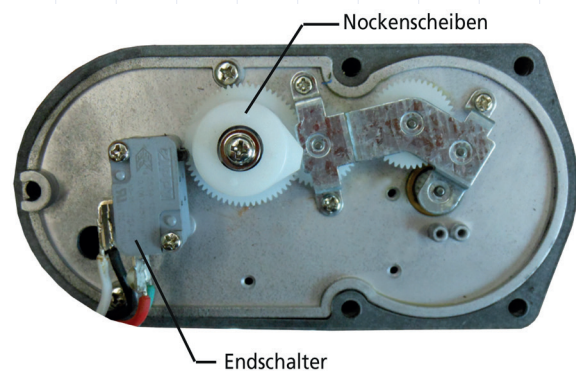
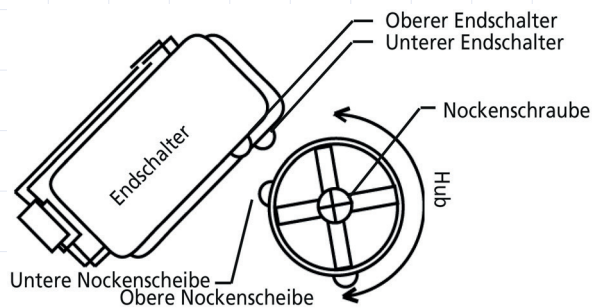
Hublänge (+/- 2.5 mm)	102 mm	153 mm	203 mm	305 mm	457 mm	610 mm
Einbaulänge A (+/- 3.8 mm)	342 mm	393 mm	444 mm	546 mm	775 mm	928 mm

Einstellen der Endschalter:

Die ausgefahrene Endposition wird über die obere Nockenscheibe, die eingefahrene Endposition über die untere Nockenscheibe eingestellt. Falls notwendig können die Endpositionen anhand der folgenden Punkte eingestellt werden.

Um eine Beschädigung des Kunststoffgetriebes zu verhindern, müssen die Nockenscheiben während des LöSENS oder Anziehens der Nockenschraube festgehalten werden.

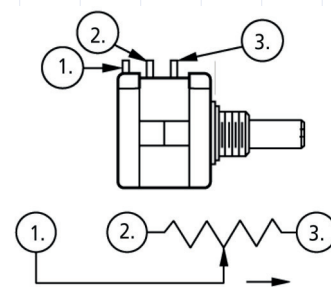
1. Falls der Elektrozyylinder befestigt ist, lösen Sie die Verbindungen. Öffnen Sie den Getriebedeckel durch Lösen der 5 Innensechskantschrauben.
2. Stellen Sie sicher, dass sich das Hubrohr während der motorischen Verstellung nicht dreht. Fahren Sie den Elektrozyylinder elektrisch ein, bis die untere Nockenscheibe den Endschalter auslöst und der Motor abstellt. Drehen Sie die Hubstange manuell in die gewünschte eingefahrene Position.
3. Stellen Sie sicher, dass sich das Hubrohr während der motorischen Verstellung nicht dreht. Fahren Sie den Zylinder elektrisch aus, bis die gewünschte Position erreicht ist. Justieren Sie die obere Nockenscheibe, bis diese den Endschalter auslöst.



Potentiometer:

Der Widerstand des Abgriffes des Potentiometers ändert sich in Abhängigkeit der Hublänge und der Stellposition des Elektrozyinders gemäss untenstehender Tabelle:

Widerstand zwischen blauem und weissem Leiter	
Hub [mm]	Widerstand (k Ω)
100	0.3 - 8.0
150	0.3 - 8.5
200	0.3 - 9.1
300	0.3 - 8.6
450	0.3 - 9.2
600	0.3 - 9.8
Toleranz: \pm 0.3 (kΩ)	



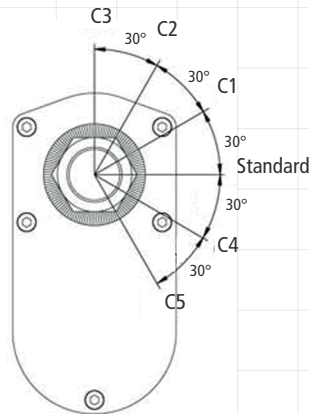
1. Blauer Leiter
2. Gelber Leiter
3. Weisser Leiter

Befestigung:

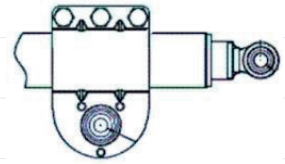
Das untere Befestigungsauge ist standardmäßig im Winkel von 90 ° befestigt.

Es besteht die Möglichkeit, bereits bei der Bestellung andere Winkel (siehe linke Grafik) zu wählen. Hängen Sie dem Typenschlüssel dann die entsprechende Bezeichnung C1 bis C5 an.

Weiterhin besteht die Möglichkeit, Klemmstücke für eine Rohrmontage zu ordern.



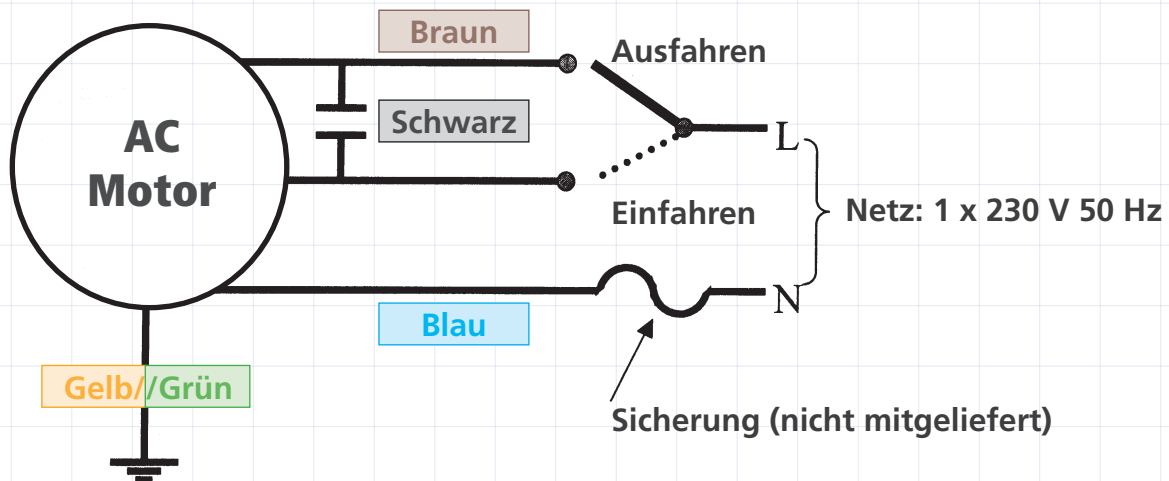
Befestigung über Klemmstück:



Installationshinweis:

Die Kolbenstange fährt entsprechend der Anschlussbelegung aus bzw. ein. Sind im Zylinder Endschalter integriert, stoppt der Motor automatisch in der jeweiligen Endlage.

Sind keine Endschalter integriert, muss dafür gesorgt werden, dass der Motor vor Erreichen der jeweiligen mechanischen Endlage abgeschaltet wird. Der Motor muss mit einer Sicherung vor Überstrom abgesichert werden.



Die Last sollte immer in der Bewegungsrichtung zentriert sein. Querkräfte sollten vermieden werden. Sie verkürzen immer die Lebensdauer und können im Extremfall die Funktion behindern oder sogar das Gerät zerstören.

Es ist sicher zu stellen, dass die zulässige Last nicht überschritten wird.

