

Elektrozylinder VID10A

Vorteile:

- Robuste Ausführung mit Stahlhubeinheit
- Hohe Schutzart und Leistung
- Selbsthemmender Trapezgewindeantrieb

Typische Anwendungsgebiete:

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

Eckwerte:

- DC-Motor mit 12 VDC oder 24 VDC
- Bis 3500 N (dynamisch)
- Bis 33.5 mm/sec
- 4500 N (statisch)
- Schutzart IP54
- Umgebungstemperatur -25 °C bis +65 °C
- Einschaltdauer 25 %
- Überlastkupplung

Optionen:

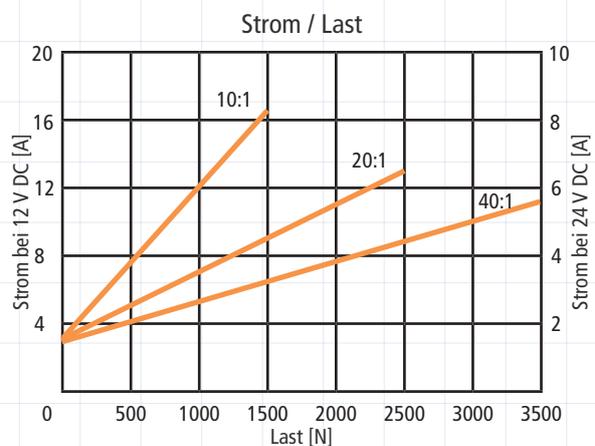
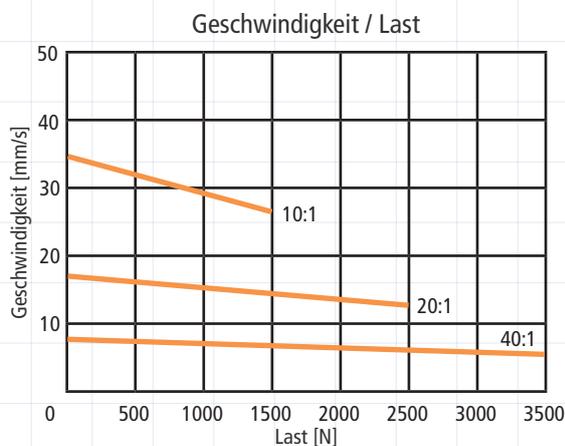
- Potentiometer
- Einstellbare Endschalter
- Schutzart IP65
- Manueller Notbetrieb
- Montage per Klemmstücke



Antriebsdaten:

Getriebe	Max. Druckkraft dynamisch [N]	Max. Zugkraft dynamisch [N]	Geschwindigkeit,		Mögliche Hublängen [mm]	12 V DC		24 V DC	
			Leerlauf	Volllast		Max. Strom Leerlauf [A]	Max. Strom Volllast [A]	Max. Strom Leerlauf [A]	Max. Strom Volllast [A]
10:1	1500	1500	33.5	26.7	102-610	3.5	17	1.7	8.5
20:1	2500	2500	17	14.3	102-610	3.5	13	1.7	6.5
40:1	3500	3500	8.4	7.4	102-610	3.5	11.5	1.7	5.7

Belastungsdiagramme:

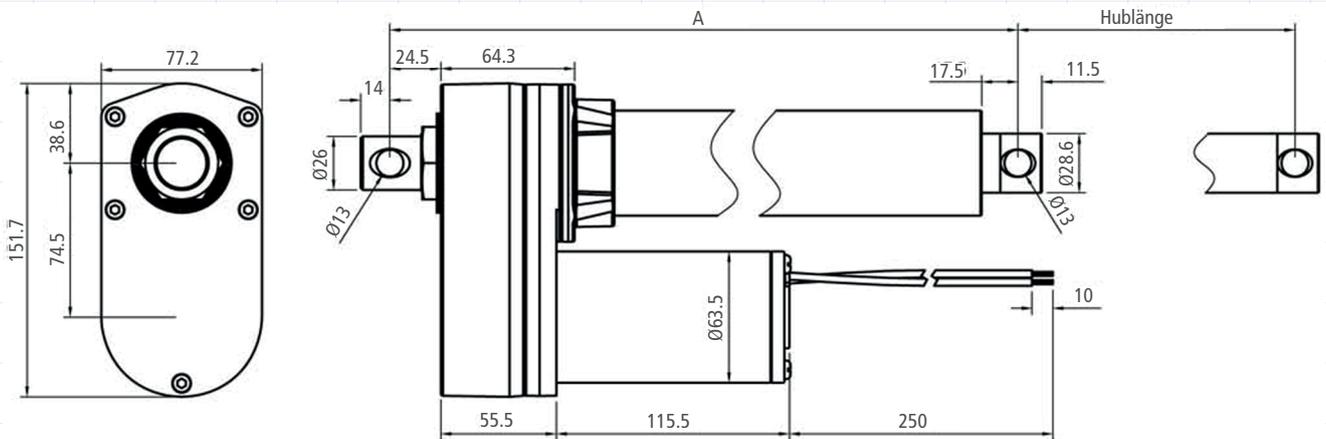


Typenschlüssel:

VID10 - 24 - 20 - A - 100 - ES.MH...

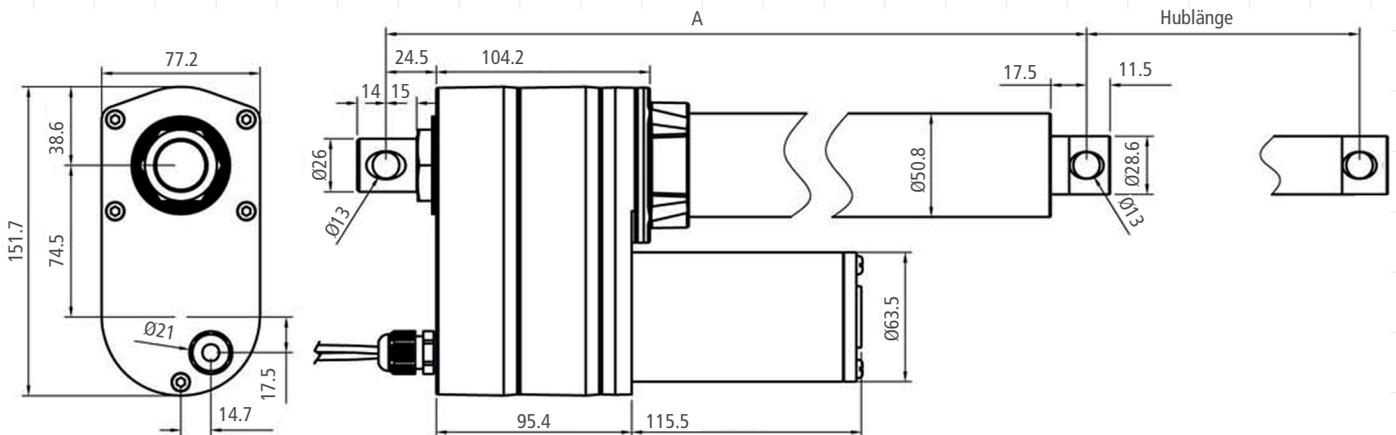
Model	Spannung	Getriebe	Trapezgewinde	Hublänge	Optionen
	12 - 12 V DC	10 - 10:1		100 - 102 mm	ES - Endschalter, einstellbar
	24 - 24 V DC	20 - 20:1		150 - 153 mm	POT - Potentiometer
		40 - 40:1		200 - 203 mm	MH - Notantrieb, manuell
				250 - 254 mm	I - Schutzart IP 65
				300 - 305 mm	C1, C2, C3, C4, C5 - Stellung Gehäusebohrung
				450 - 457 mm	
				600 - 610 mm	

Masse (Standard):



Hublänge (+/- 2.5mm)	102mm	153mm	203mm	254mm	305mm	457mm	610mm
Einbaulänge A (+/- 3.8mm)	262mm	313mm	364mm	414mm	465mm	668mm	821mm

Masse (mit Endschalter und/oder Potentiometer):



Hublänge (+/- 2.5mm)	102mm	153mm	203mm	254mm	305mm	457mm	610mm
Einbaulänge A (+/- 3.8mm)	302mm	353mm	404mm	454mm	505mm	708mm	861mm

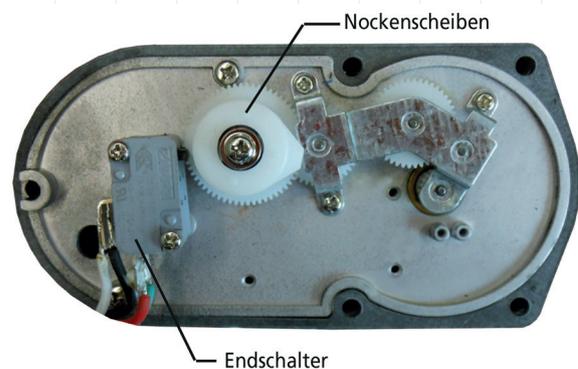
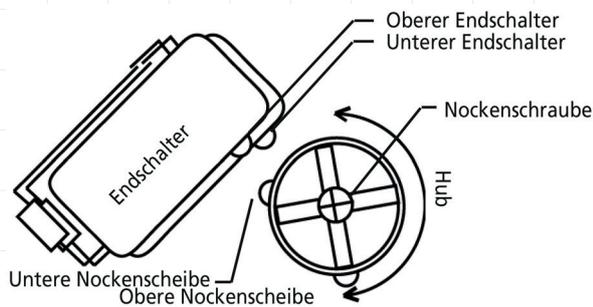
Technische Änderungen und Irrtümer vorbehalten.

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.

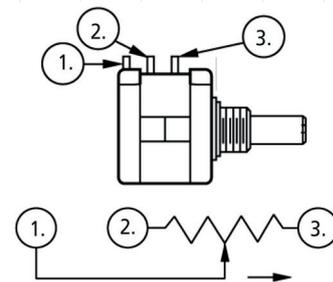
1. Falls der Elektrozyylinder befestigt ist, lösen Sie die Verbindungen. Öffnen Sie den Getriebedeckel durch Lösen der 5 Innensechskantschrauben.
2. Stellen Sie sicher, dass sich das Hubrohr während der motorischen Verstellung nicht dreht. Fahren Sie den Elektrozyylinder elektrisch ein, bis die untere 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)	



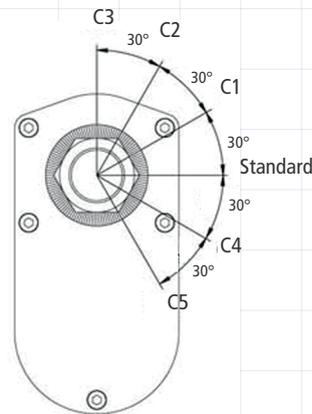
1. Blauer Leiter
2. Gelber Leiter
3. Weisser Leiter

Befestigung:

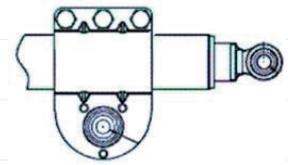
Das untere Befestigungsauge ist standardmäßig im Winkel von 90 ° befestigt.

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.



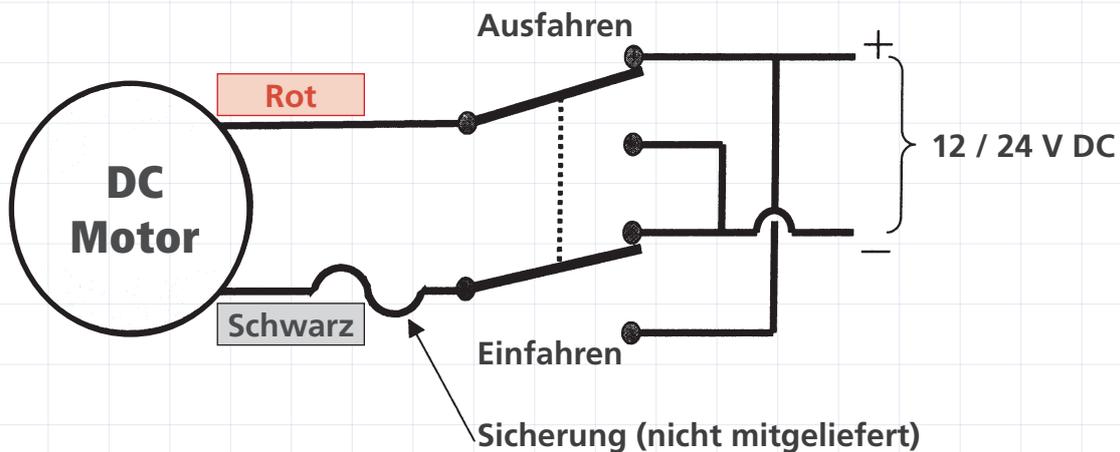
Befestigung über Klemmstück:



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.

