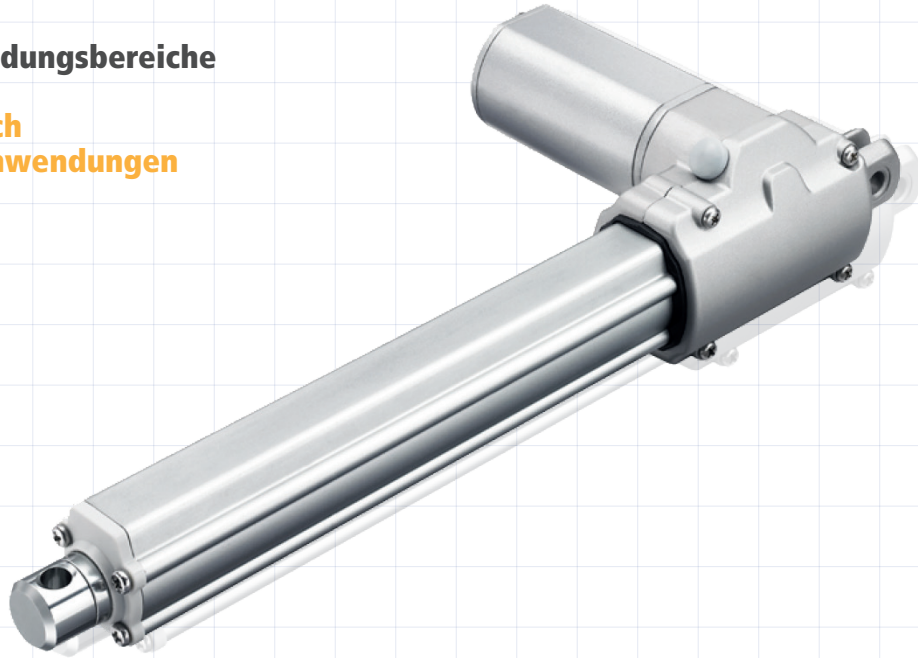


# Elektrozylinder TA4

## Typische Anwendungsbereiche

- **Komfortbereich**
- **Industrielle Anwendungen**



Der Linearantrieb der Serie TA4 ist kompakt, leise und leistungsstark. Er ist so konzipiert, dass er in einen Bereich passt, der speziell einen rechtwinkligen Motor erfordert, und kann mit einem Hallsensor für die Rückmeldung ausgestattet werden. Der TA4 Linearantrieb erfüllt die Norm EN60601-1 und ist nach der RoHS-Richtlinie gefertigt. Darüber hinaus ist der TA4 optional mit der Schutzart IP54 oder IP66 erhältlich.

## Eckwerte

- |                                    |                                 |
|------------------------------------|---------------------------------|
| • Spannung                         | 12 V DC oder 24 V DC            |
| • Max. Belastung                   | 3500 N Druck / 2000 N Zug       |
| • Max. Geschwindigkeit bei Vollast | 17.0 mm/s (bei 800 N Druck/Zug) |
| • Min. Einbaulänge                 | Hublänge+140 mm                 |
| • Farbe                            | Silber                          |
| • Schutzart                        | bis IP66                        |
| • Normen, Richtlinien              | EN60601-1 und RoHS              |
| • Umgebungstemperatur              | +5 °C ~ +45 °C                  |
| • Option                           | Hallsensor(en)                  |

**Geräuscharm und kräftig.**

## Last und Geschwindigkeit

MOTOR-CODE	Last		Selbst-hemmung 1)	Strom 2) Vollast 24 VDC [A]	Geschwindigkeit 2)	
	Druck [N]	Zug (N)			Leerlauf 32 VDC [mm/s]	Vollast 24 VDC [mm/s]
<b>Drehzahl 4100 min<sup>-1</sup></b>						
<b>A</b>	2000	2000	1500	2.8	10.0	4.8
<b>B</b>	1500	1500	800	2.8	14.0	6.0
<b>C</b>	1000	1000	300	3.2	27.0	11.0
<b>D</b>	800	800	200	3.2	40.0	17.0
<b>E</b>	3500	2000	3500	3.2	6.5	3.0
<b>Drehzahl 3800 min<sup>-1</sup>,</b>						
<b>G</b>	2500	2000	2500	2.8	9.3	5.2
<b>H</b>	2000	2000	1000	3.0	13.2	6.9
<b>I</b>	1500	1500	500	4.0	26.4	10.8
<b>J</b>	3500	2000	3500	3.2	5.8	2.8
<b>Drehzahl 3300 min<sup>-1</sup>,</b>						
<b>M</b>	1500	1500	1500	1.8	7.9	3.8
<b>N</b>	1000	1000	800	1.8	11.2	6.1
<b>O</b>	500	500	300	1.8	23.1	14.5
<b>Drehzahl 2200 min<sup>-1</sup>,</b>						
<b>R</b>	1500	1500	1000	1.5	7.8	3.7
<b>S</b>	1000	1000	500	1.5	15.2	6.6
<b>T</b>	800	800	200	1.7	21.5	9.2

## Anmerkungen

- 1) Die Selbsthemmung wird nur erreicht, wenn die Motoranschlüsse kurzgeschlossen sind.  
Unsere Speise- und Steuereinheiten sind mit dieser Funktion ausgerüstet.
- 2) Beim 12 V-Motor sind die Ströme ca. doppelt so hoch wie beim 24 V-Motor; die Drehzahl ist bei beiden Motoren gleich hoch.

## Anschlussbelegung

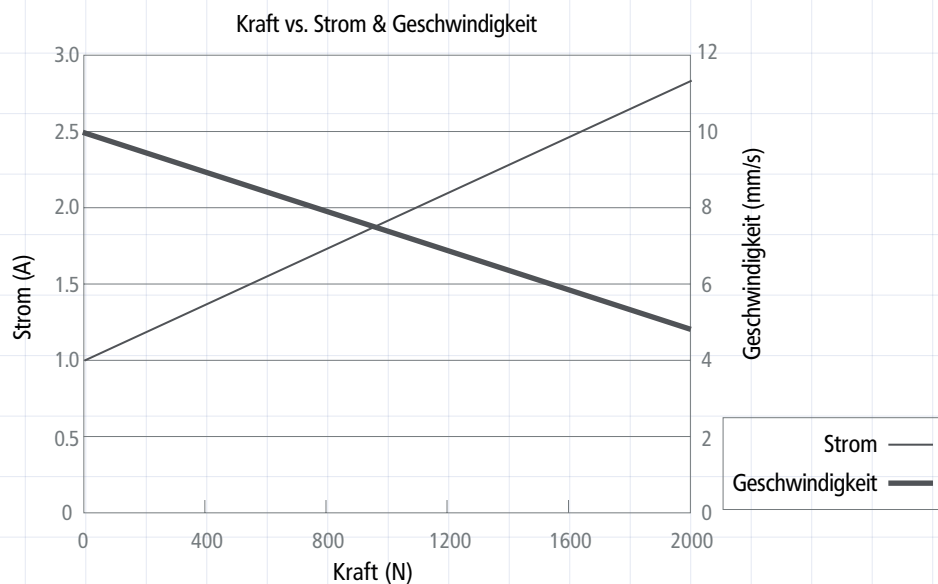
CODE*	Pin 1 ● (Grün)	Pin 2 ● (Rot)	Pin 3 ○ (Weiss)	Pin 4 ● (Schwarz)	Pin 5 ● (Gelb)	Pin 6 ● (Blau)
<b>1</b>	ausfahren (VDC+)	–	–	–	einfahren (VDC+)	–
<b>2</b>	ausfahren (VDC+)	–	mittlerer ES Pin B	mittlerer ES Pin A	einfahren (VDC+)	–
<b>3</b>	ausfahren (VDC+)	gemeinsam	ES ausgefahren	–	einfahren (VDC+)	ES eingefahren
<b>4</b>	ausfahren (VDC+)	gemeinsam	ES ausgefahren	mittlerer ES	einfahren (VDC+)	ES eingefahren

## Anmerkung

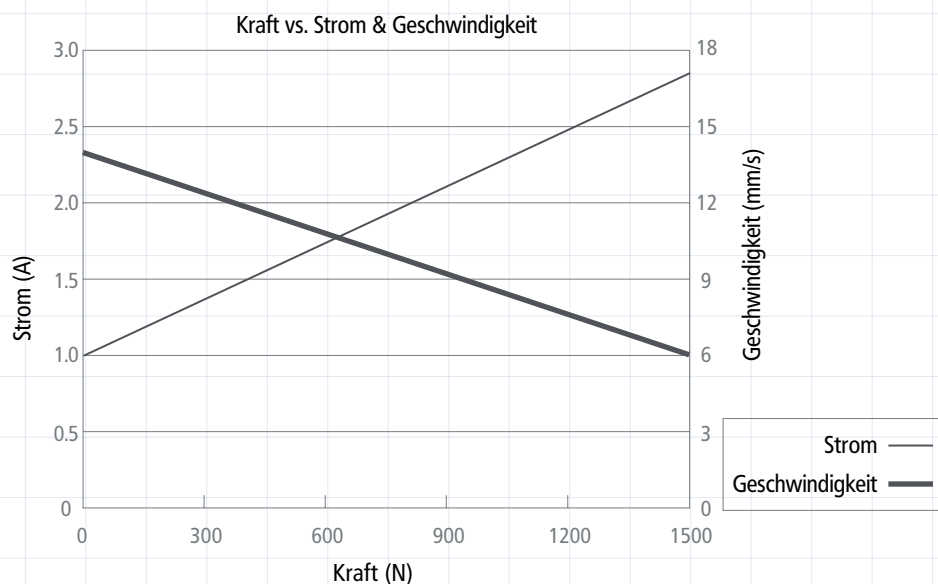
\* Für Endschalterfunktionen s. Typenschlüssel Seite 13.

## Kennlinien (24 VDC-Motor)

### Code A



### Code B

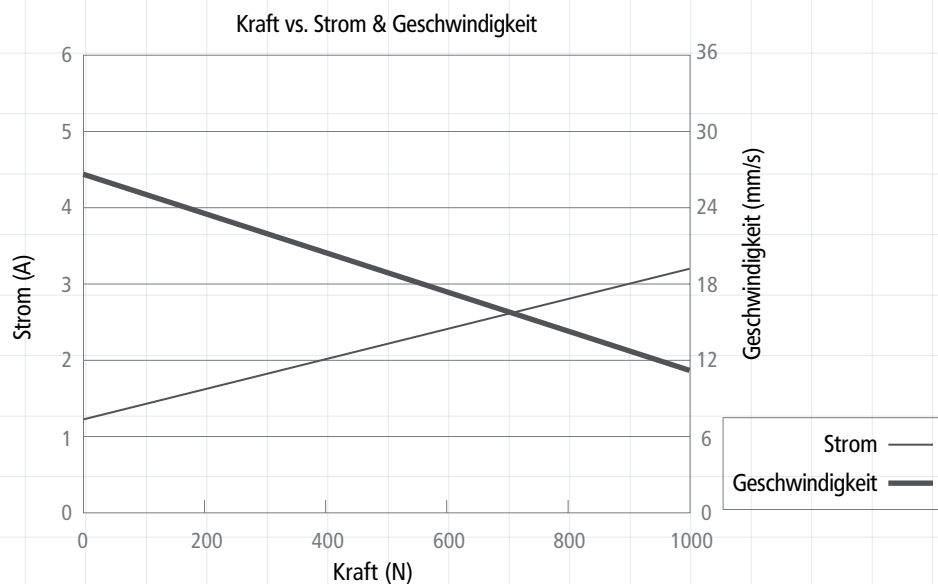


## Anmerkung

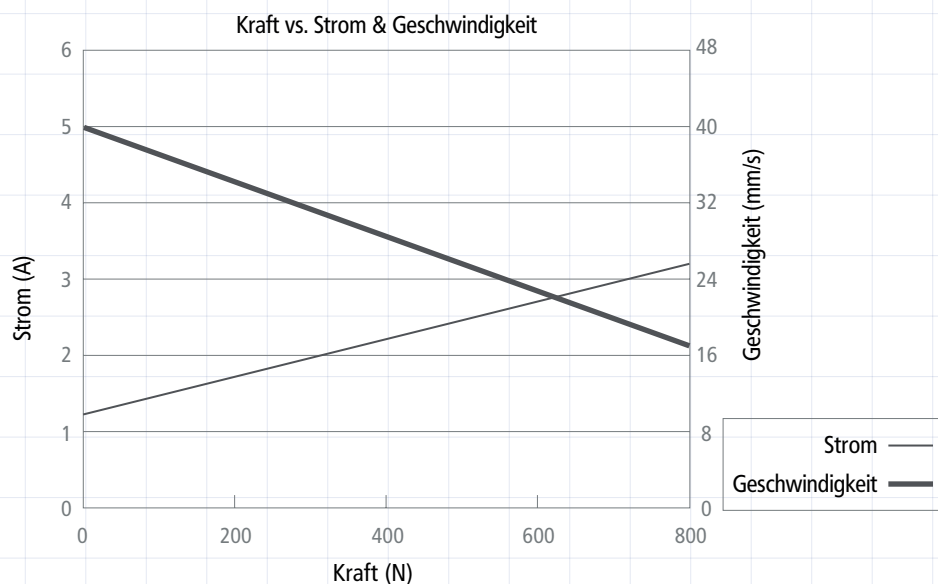
- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

## Kennlinien (24 VDC-Motor)

### Code C



### Code D

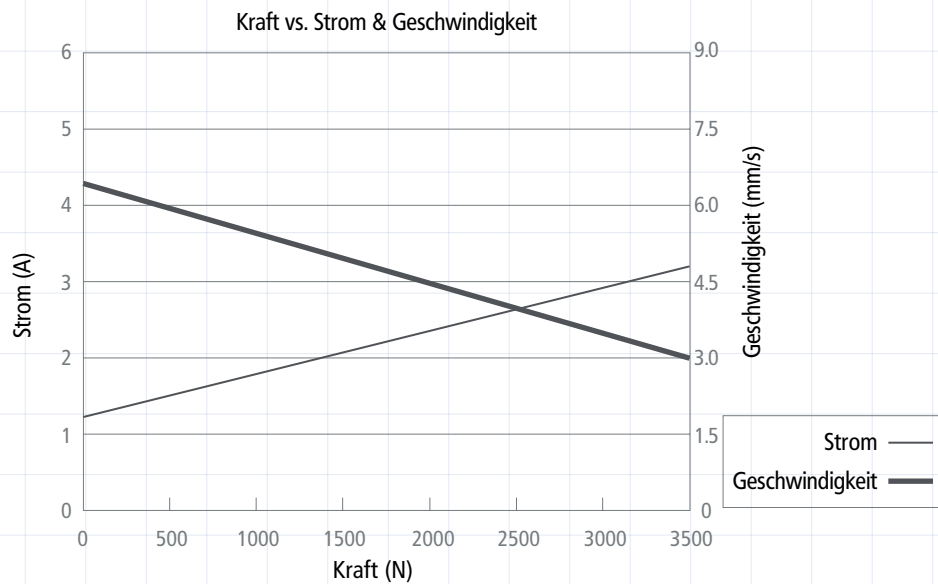


## Anmerkung

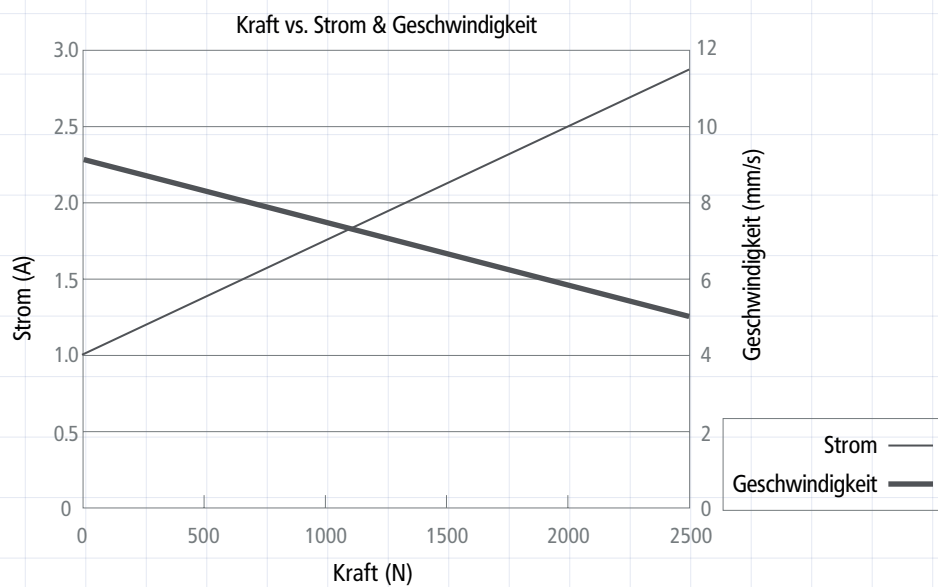
- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

## Kennlinien (24 VDC-Motor)

### Code E



### Code G

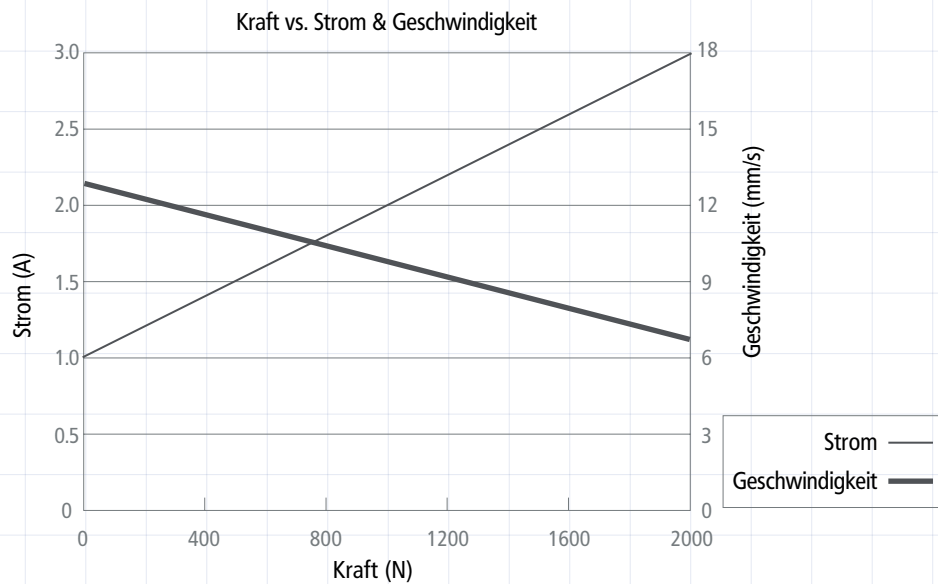


## Anmerkung

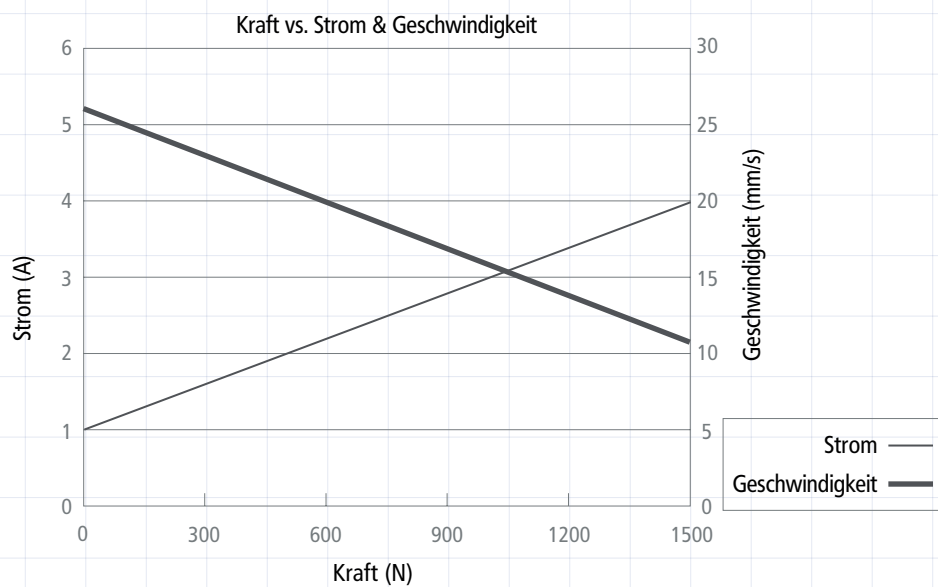
- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

## Kennlinien (24 VDC-Motor)

### Code H



### Code I

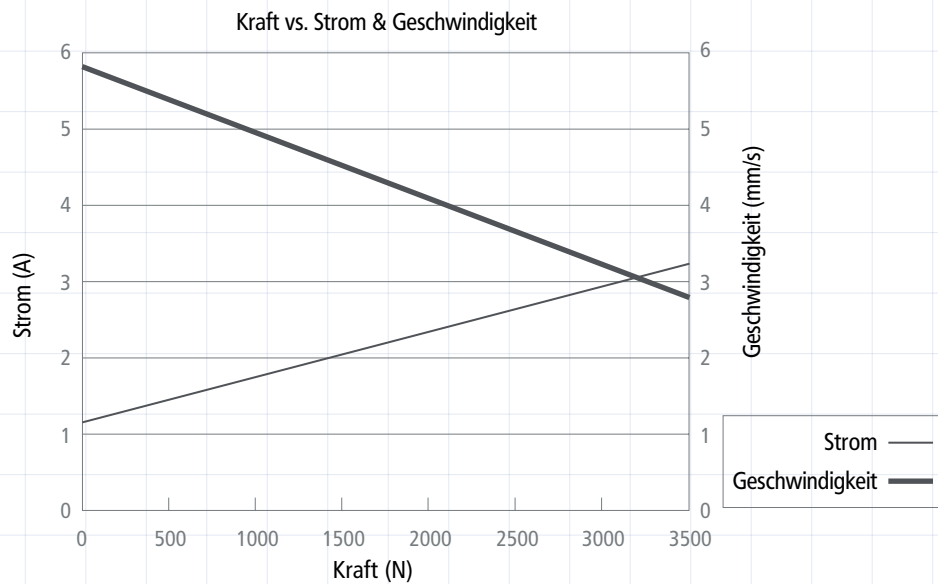


## Anmerkung

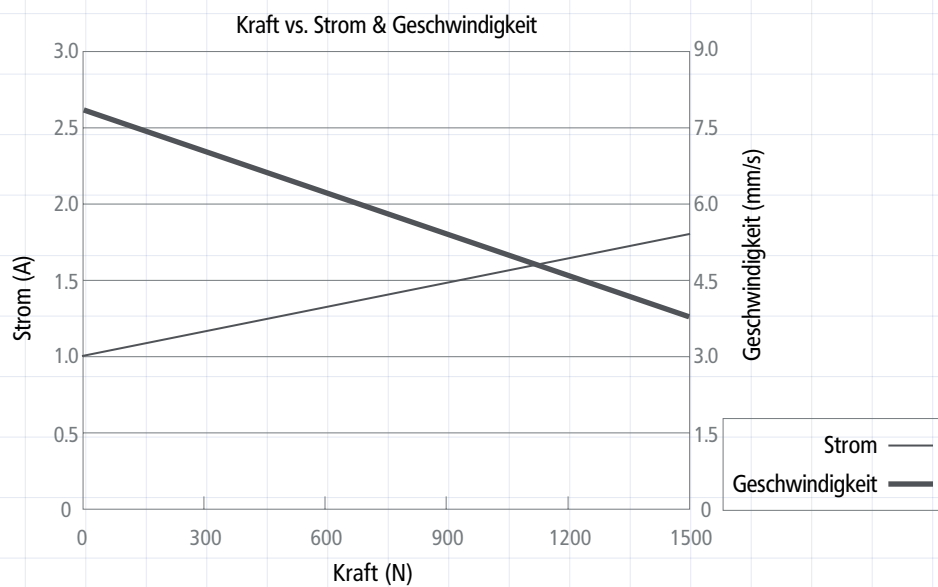
- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

## Kennlinien (24 VDC-Motor)

### Code J



### Code M



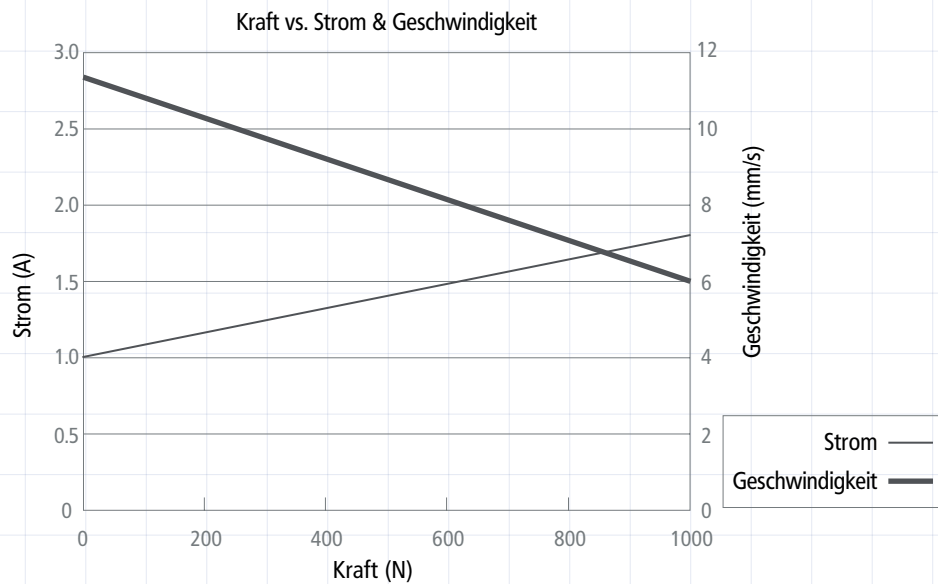
## Anmerkung

- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

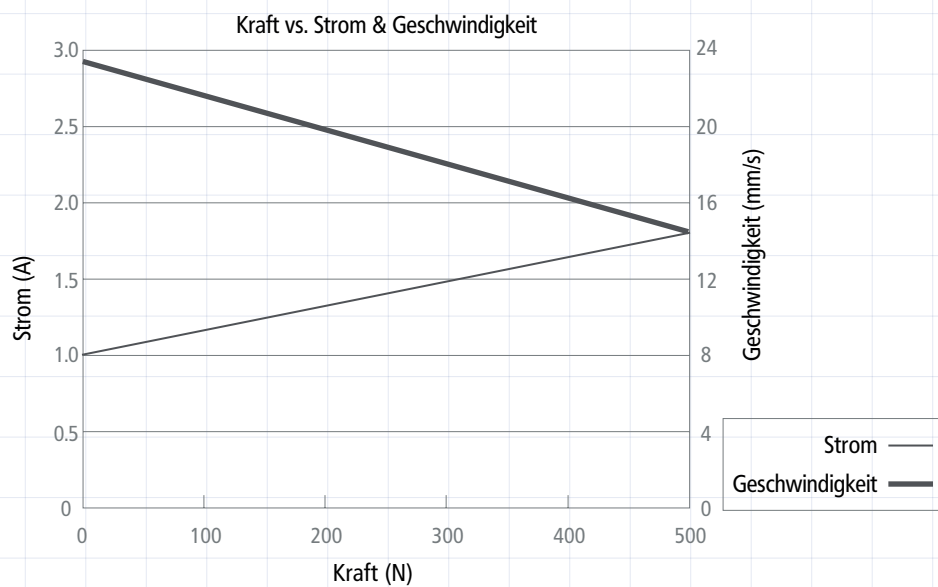


## Kennlinien (24 VDC-Motor)

### Code N



### Code O

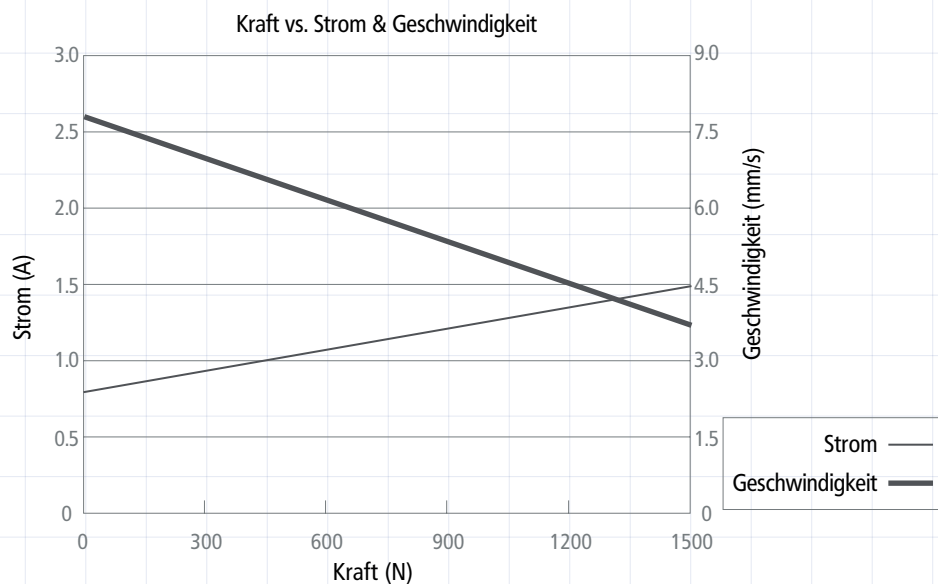


## Anmerkung

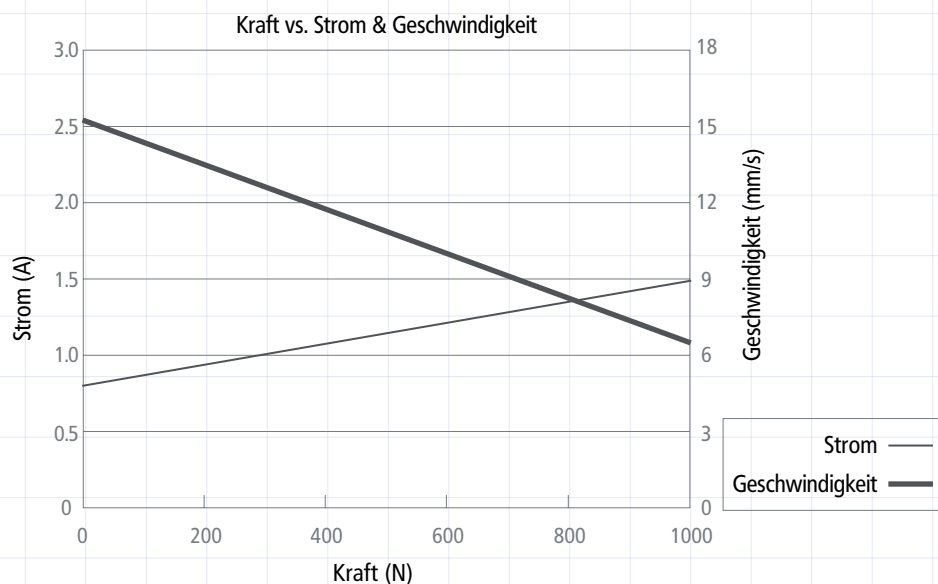
- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

## Kennlinien (24 VDC-Motor)

### Code R



### Code S

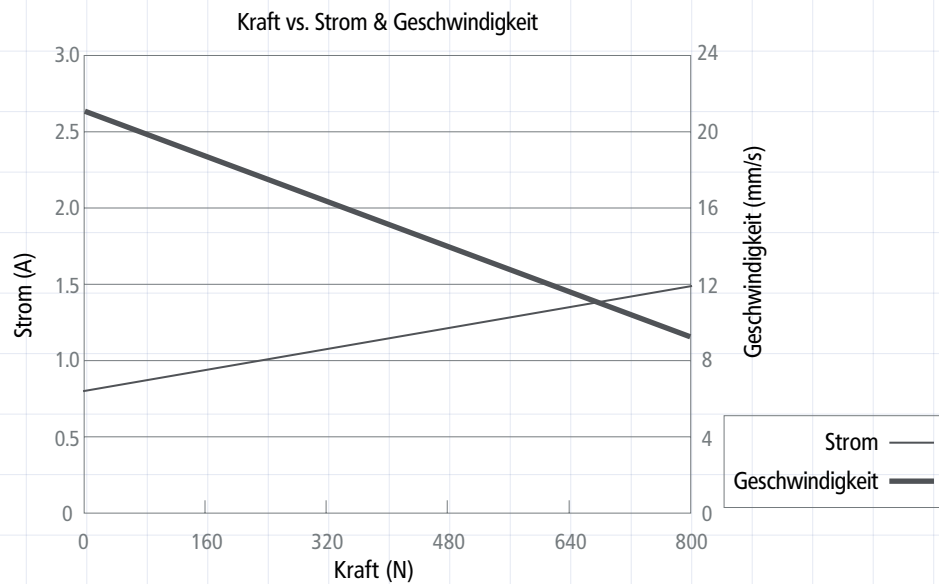


## Anmerkung

- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

## Kennlinien (24 VDC-Motor)

Code T

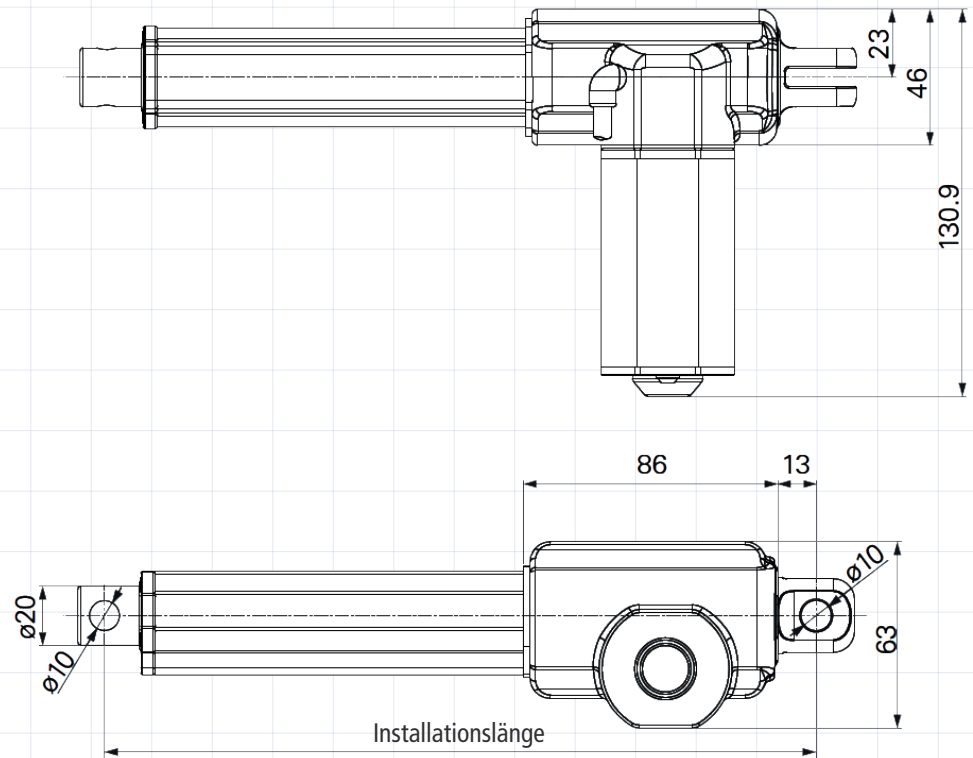


## Anmerkung

- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

## Masse

Standard-Masse (mm)



## Installationslänge (mm)

Installationslänge  $\geq$  Hublänge+A+B

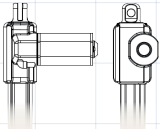
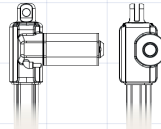
<b>A</b>		
Code Anschluss Gehäuseseite	Code Ausführung Kopf	Code Ausführung Kopf
1, 2, 3	1, 2	3, 4, 5
	140 mm	160 mm
<b>B</b>		
Hublänge (mm)		B
0~200		-
>200		Für Hublänge > 200 mm: pro 50 mm zusätzlichen Hub + 5 mm
<b>C</b>		
Motor-Code	Alle ausser E + J	E + J
	0 mm	5 mm

## Beispiel

TA4-Hub 230 mm, Gehäuseseite-Anschluss 1, Ausführung Kopf 1, Motor-Code E:  
 Eingefahrene Länge = 230 mm + 140 mm + 5 mm + 5 mm = 380 mm.

## Typenschlüssel (z.B.: TA4-1G-250395-11110-1021)

TA4-

<input type="checkbox"/>	<b>Spannung</b>	1 = 12 V	2 = 24 V
<input type="checkbox"/>	<b>Kraft und Geschwindigkeit</b>	s. Seite 2	
-			
<input type="checkbox"/>	<b>Hublänge (mm)</b>		
<input type="checkbox"/>			
<input type="checkbox"/>			
<input type="checkbox"/>	<b>Einbaulänge (mm)</b>	s. Seite 12	
<input type="checkbox"/>			
<input type="checkbox"/>			
<input type="checkbox"/>	<b>Gehäuseanschluss</b>	1 = Schlitz 6.0 mm, Bohrung Ø 6.4 mm 2 = Schlitz 6.0 mm, Bohrung Ø 8.0 mm	3 = Schlitz 6.0 mm, Bohrung Ø 10.0 mm A = Kundenspezifisch
<input type="checkbox"/>	<b>Ausführung Kopf</b>	1 = Bohrung Ø 6.4 mm 2 = Bohrung Ø 8.0 mm 3 = Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Bohrung Ø 10.0 mm	4 = Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Bohrung Ø 6.4 mm 5 = Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Bohrung Ø 8.0 mm A = Kundenspezifisch
<input type="checkbox"/>	<b>Lage Gehäuseanschluss</b>	1 = 0° 	2 = 90° 
<input type="checkbox"/>	<b>Schutzart</b>	1 = Ohne	2 = IP54      3 = IP66
<input type="checkbox"/>	<b>Spezielle Spindel-funktionen</b>	0 = Ohne (Standard)      2 = Nur Druckkraft Anmerkung: Option 2 für Motor-Code E und J nicht möglich.	
<input type="checkbox"/>	<b>Endschalter</b>	1 = Zwei Endschalter in den Endlagen, intern verdrahtet 2 = Zwei Endschalter in den Endlagen, intern verdrahtet + Endschalter in Mittelposition herausgezogen 3 = Zwei Endschalter in den Endlagen, herausgezogen 4 = Zwei Endschalter in den Endlagen, herausgezogen + Endschalter in Mittelposition herausgezogen A = Kundenspezifisch	
<input type="checkbox"/>	<b>Ausgangssignale</b>	0 = Ohne	4 = Hallsensor 1K      5 = Hallsensor 2K
<input type="checkbox"/>	<b>Kabelanschluss</b>	1 = DIN-Stecker, 6pin	2 = Verzinnte Leiter      A = Kundenspezifisch
<input type="checkbox"/>	<b>Kabellänge</b>	1 = Gerade, 300 mm 2 = Gerade, 600 mm	3 = Gerade, 1000 mm A = Kundenspezifisch

## Nutzung

Es liegt in der Verantwortung des Kunden, die Eignung unserer Produkte für spezifische Anwendungen zu prüfen. Technische Änderungen an unseren Produkten sind ohne vorhergehende Ankündigung möglich.