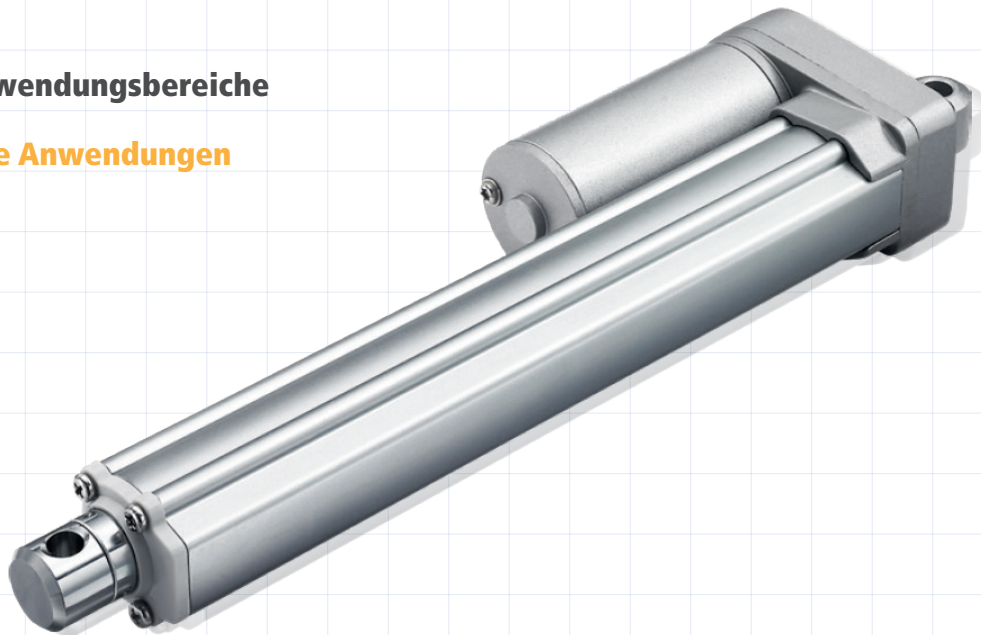


Elektrozylinder TA2

Typische Anwendungsbereiche

- Industrielle Anwendungen



Der Linearantrieb der Serie TA2 ist kompakt, robust und in der Lage, in bestimmten Außenbereichen gute Leistungen zu erbringen. Dieser Linearantrieb ist ideal für den Einsatz in kleinen Räumen, in denen Kraft und Leistungsfähigkeit nicht vernachlässigt werden können.

Zu den Optionen gehören Rückmeldesensoren, Endschalter für die Signalübertragung und 90-Grad-Gabelbefestigung.

Eckwerte

- | | |
|------------------------------------|---|
| • Spannung | 12, 24, 36, 48 V DC oder 12, 24 V DC (PTC) |
| • Max. Belastung | 1000 N Druck / 1000 N Zug |
| • Max. Geschwindigkeit bei Vollast | 51.0 mm/s (bei 120 N Druck/Zug) |
| • Min. Einbaulänge | Hublänge+105 mm (ohne Ausgangssignale) |
| • Farbe | Silber |
| • Schutzart | bis IP66D |
| • Normen, Richtlinien | IEC60601-1, ES60601-1, EN61000-6-1 und EN61000-6-3 |
| • Umgebungstemperatur | +5 °C ~ +45 °C (Last < 500 N)
-25 °C ~ +65 °C (Last ≥ 500 N) |
| • Option | POT, optisch, Hallsensor(en) / Reed-Schalter |

Kompakte Größe, ideal bei wenig Raum.

Last und Geschwindigkeit

MOTOR-CODE	Last		Selbsthemmung 1)	Strom 2)		Geschwindigkeit		Lautstärke (db)
	Druck [N]	Zug (N)		Leerlauf 24 VDC [A]	Vollast 24 VDC [A]	Leerlauf 24 VDC [mm/s]	Vollast 24 VDC [mm/s]	
Drehzahl 4200 min⁻¹, Einschaltdauer 25%								
A	120	120	120	0.8	1.2	44.0	32.0	≤ 70
B	240	240	240	0.7	1.2	22.0	16.5	≤ 70
C	500	500	500	0.6	1.0	11.0	8.5	≤ 68
D	750	750	750	0.6	1.0	7.5	6.2	≤ 68
E	1000	1000	1000	0.6	1.0	5.6	4.6	≤ 68
Drehzahl 6000 min⁻¹, Einschaltdauer 25%								
F	120	120	120	1.0	1.8	67.5	51.0	≤ 74
G	240	240	240	0.9	1.8	33.5	26.5	≤ 74
H	500	500	500	0.8	1.5	17.0	14.0	≤ 70
K	750	750	750	0.8	1.5	11.0	10.0	≤ 70
L	1000	1000	1000	0.8	1.5	9.0	7.6	≤ 70

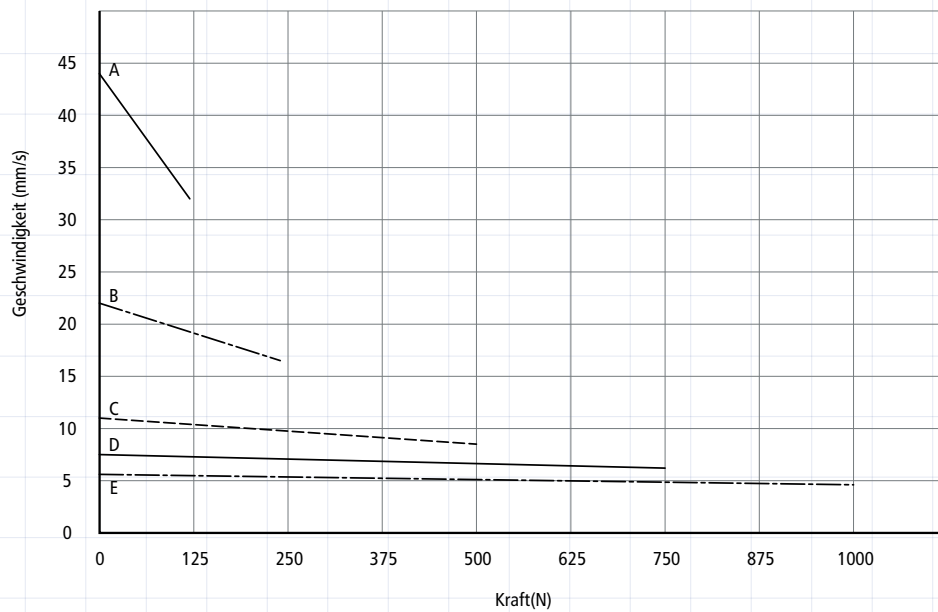
Anmerkungen

- 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. Bei einem 36 V-Motor beträgt der Strom etwa 66 % des beim 24 V-Motor gemessenen Stroms; bei einem 48-V-Motor beträgt der Strom etwa die Hälfte des beim 24 V-Motor gemessenen Stroms; die Drehzahl ist für beide Spannungen gleich.
- 3) Strom und Geschwindigkeit: geprüfter Mittelwert beim Strecken in Druckrichtung.

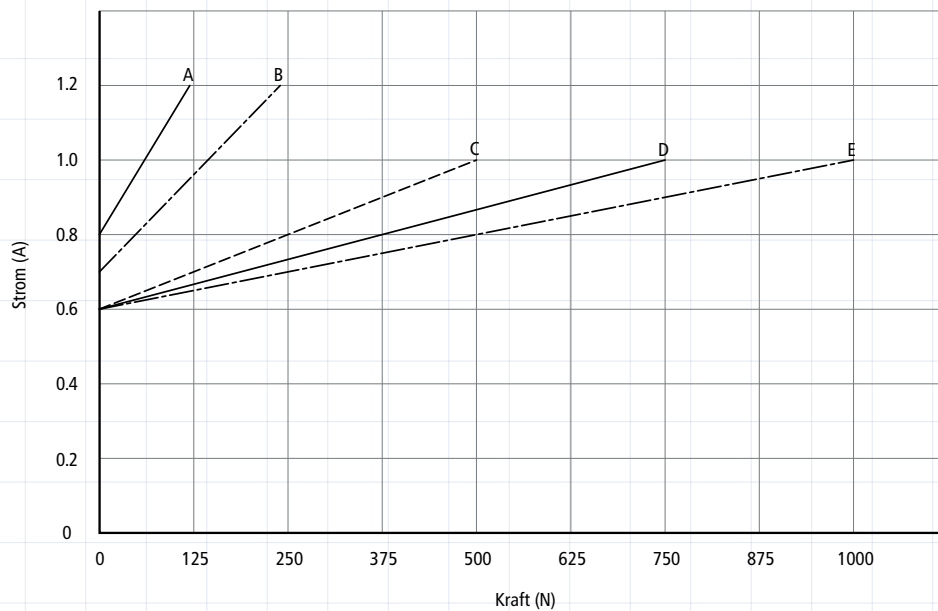
Kennlinien (24 VDC-Motor)

Drehzahl 4200 min⁻¹, Einschaltdauer 25%

Geschwindigkeit vs. Kraft



Strom vs. Kraft



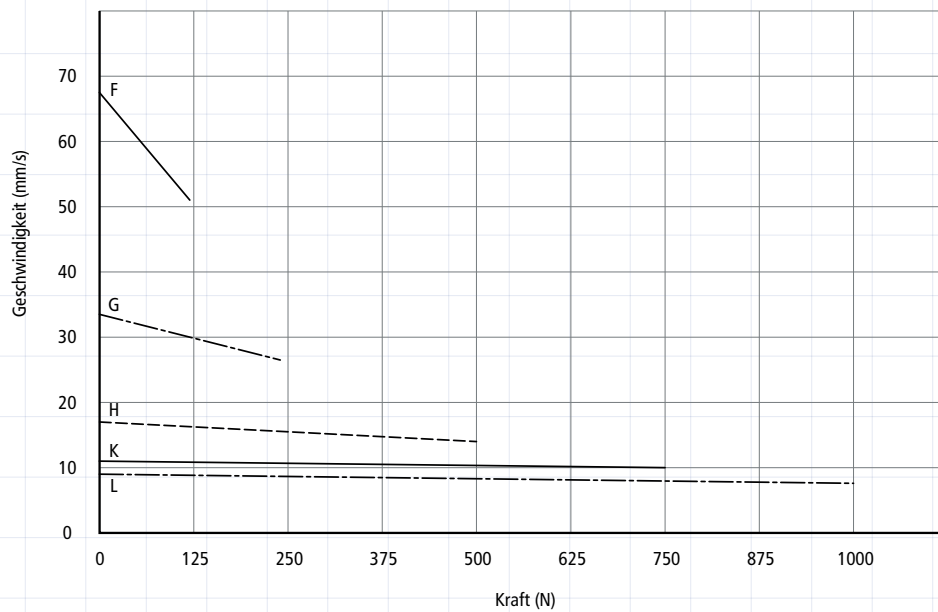
Anmerkung

- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

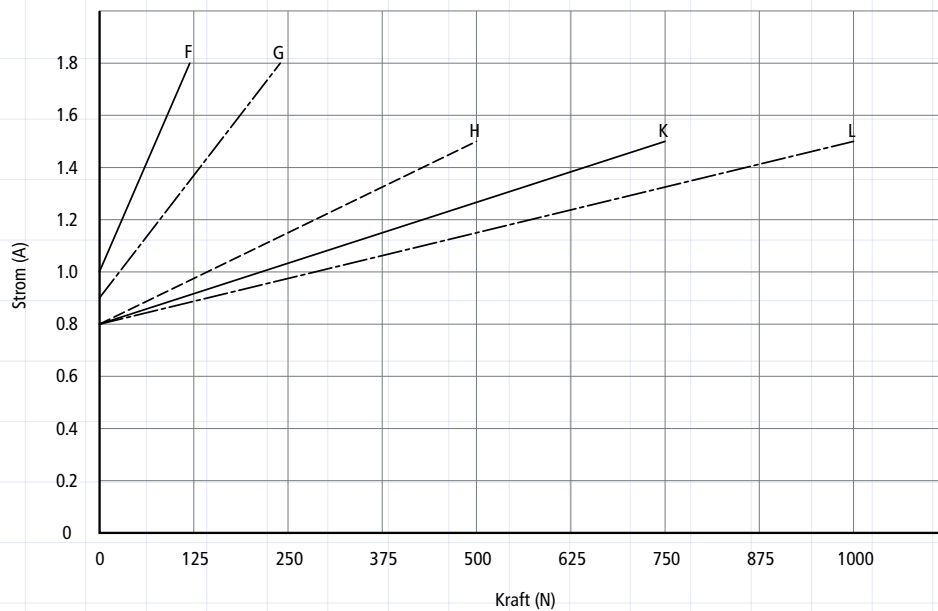
Kennlinien (24 VDC-Motor)

Drehzahl 6000 min⁻¹, Einschaltdauer 25%

Geschwindigkeit vs. Kraft



Strom vs. Kraft

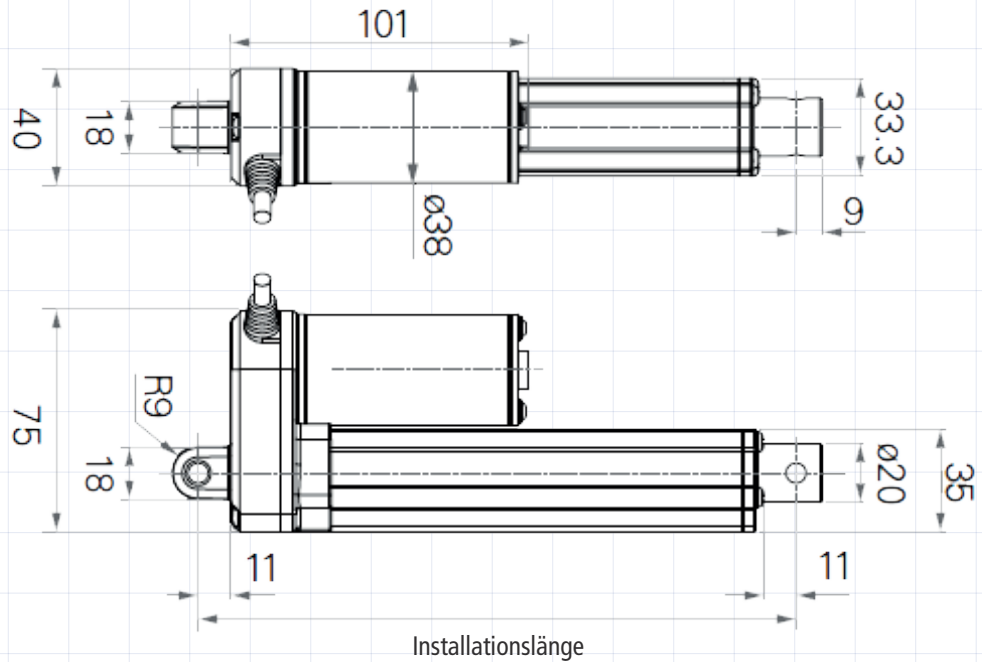


Anmerkung

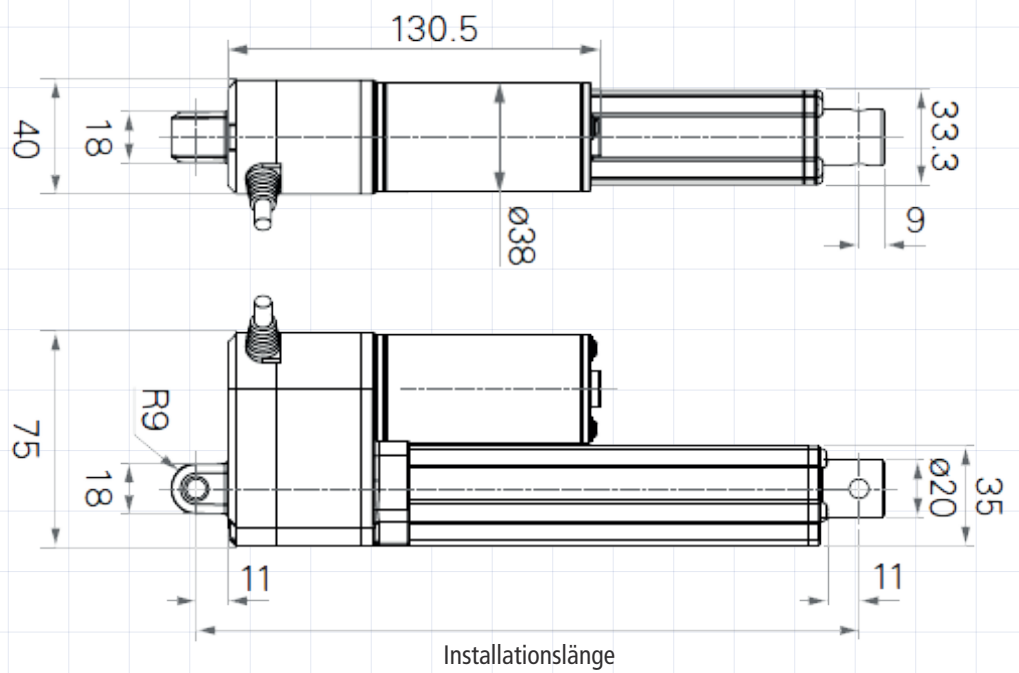
- Die Kennlinien geben theoretische Werte wieder.

Masse

Standard-Masse (mm)
ohne Ausgangssignale



Standard-Masse (mm)
mit Ausgangssignalen



Installationslänge (mm)

Installationslänge \geq Hublänge+A+B+C

A		
Code Gehäuseanschluss	Code Ausführung Kopf	
	1, 2	3, 4, 5
1, 2, 3	+105 mm	+115 mm
4, 5, 6	+109 mm	+119 mm

B	
Hublänge (mm)	
20~150	–
151~200	+2 mm
201~250	+2 mm
251~300	+2 mm
301~350	+12 mm
351~400	+22 mm
401~450	+32 mm
451~500	+42 mm
501~550	+52 mm
551~600	+62 mm
601~650	+72 mm
651~700	+82 mm
701~750	+92 mm
751~800	+102 mm
801~850	+112 mm
851~900	+122 mm
901~950	+132 mm
951~1000	+142 mm

C	
Code Ausgangssignale	
0	–
1, 2, 3, 4, 5	+30 mm

Hublänge

Last (N)	Min. Hublänge (mm)	Max. Hublänge (mm)
≥ 250	20	1000
≥ 750	20	800
≥ 1000	20	600

Anschlussbelegung

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

Anmerkung

* Für Endschalterfunktionen s. Typenschlüssel Seite 8.

Typenschlüssel (z.B.: TA2-2B-100105-1101-011-2)

TA2-

<input type="checkbox"/>	Spannung	1 = 12 V DC 2 = 24 V DC	3 = 36 V DC 4 = 48 V DC	5 = 24 V DC, PTC 6 = 12 V DC, PTC
<input type="checkbox"/>	Kraft und Geschwindigkeit	s. Seite 2		
-				
<input type="checkbox"/>	Hublänge (mm)			
<input type="checkbox"/>				
<input type="checkbox"/>				
<input type="checkbox"/>	Einbaulänge (mm)	s. Seite 6		
<input type="checkbox"/>				
-				
<input type="checkbox"/>	Gehäuseanschluss (s. Seite 9)	1 = Aluminium, Bohrung 6.4 mm 2 = Aluminium, Bohrung 8.0 mm 3 = Aluminium, Bohrung 10.0 mm	4 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Breite 10.5 mm, Bohrung 6.4 mm 5 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Breite 10.5 mm, Bohrung 8.0 mm 6 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Breite 10.5 mm, Bohrung 10.0 mm	
<input type="checkbox"/>	Ausführung Kopf (s. Seite 9)	1 = Aluminium, Bohrung 6.4 mm 2 = Aluminium, Bohrung 8.0 mm 3 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Tiefe 16.0 mm, Bohrung 10.0 mm	4 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Tiefe 16.0 mm, Bohrung 6.4 mm 5 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0 mm, Tiefe 16.0 mm, Bohrung 8.0 mm 6 = Aluminium, Bohrung 10.0 mm	
<input type="checkbox"/>	Lage Gehäuseanschluss (s. Seite 10)	1 = 90°	2 = 0°	
<input type="checkbox"/>	Endschalter	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		
-				
<input type="checkbox"/>	Ausgangssignale	0 = Ohne 1 = POT	2 = Opt. Sensor 3 = Reed-Schalter	4 = Hallsensor 1K 5 = Hallsensor 2K
<input type="checkbox"/>	Kabelanschluss (s. Seite 10)	1 = DIN 6P, 90° Stecker		2 = Verzinnete Leiter
<input type="checkbox"/>	Kabellänge	1 = Gerade, 300 mm 2 = Gerade, 600 mm	3 = Gerade, 1000 mm A = Kundenspezifisch	
-				
<input type="checkbox"/>	Schutzart	1 = Ohne	2 = IP54	3 = IP66 6 = IP66D

Nutzung

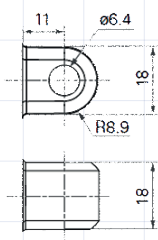
Es liegt in der Verantwortung des Kunden, die Eignung unserer Produkte für spezifische Anwendungen zu prüfen. Technische Änderungen an unseren Produkten sind ohne vorhergehende Ankündigung möglich.

Typenschlüssel – Anhang

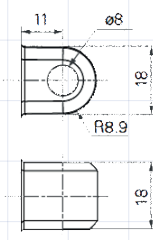
TA2

Gehäuseanschluss (mm)

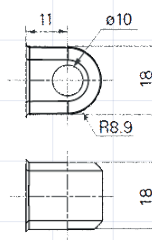
1 = Aluminium, Bohrung 6.4



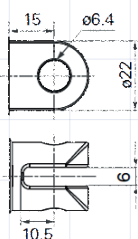
2 = Aluminium, Bohrung 8.0



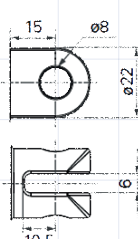
3 = Aluminium, Bohrung 10.0



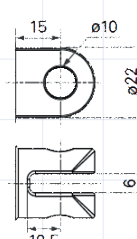
4 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0, Breite 10.5, Bohrung 6.4



5 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0, Breite 10.5, Bohrung 8.0

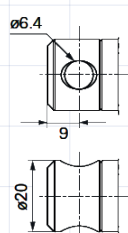


6 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0, Breite 10.5, Bohrung 10.0

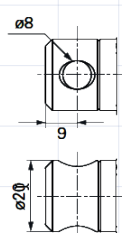


Ausführung Kopf (mm)

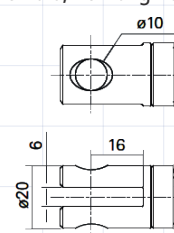
1 = Aluminium, Bohrung 6.4



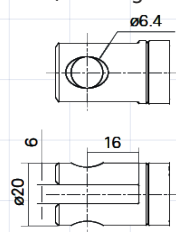
2 = Aluminium, Bohrung 8.0



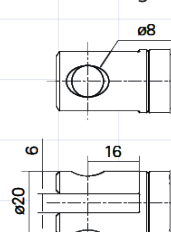
3 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0, Tiefe 16.0, Bohrung 10.0



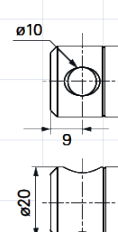
4 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0, Tiefe 16.0, Bohrung 6.4



5 = Aluminium, Gabelkopf, Schlitz 6.0, Tiefe 16.0, Bohrung 8.0



6 = Aluminium, Bohrung 10.0 mm

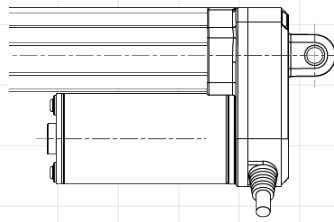


Typenschlüssel – Anhang

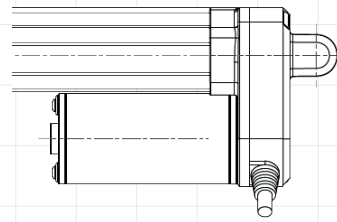
TA2

Lage Gehäuse-
anschluss
(Gegenuhrzeigersinn)

1 = 90°

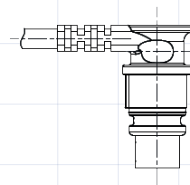


2 = 0°



Kabelanschluss

1 = DIN 6P, 90° Stecker



2 = Verzinnte Leiter

