

Vérin

V44

Le V44 est conçu pour les applications industrielles.

Deux positions de moteur sont disponibles, ce qui offre une plus grande flexibilité pour l'installation dans des espaces restreints.

Des capteurs Reed externes fournis par défaut indiquent la fin de course pour l'unité de contrôle. Un capteur Reed supplémentaire est disponible en option pour signaler la « position atteinte ».



Spécifications & options

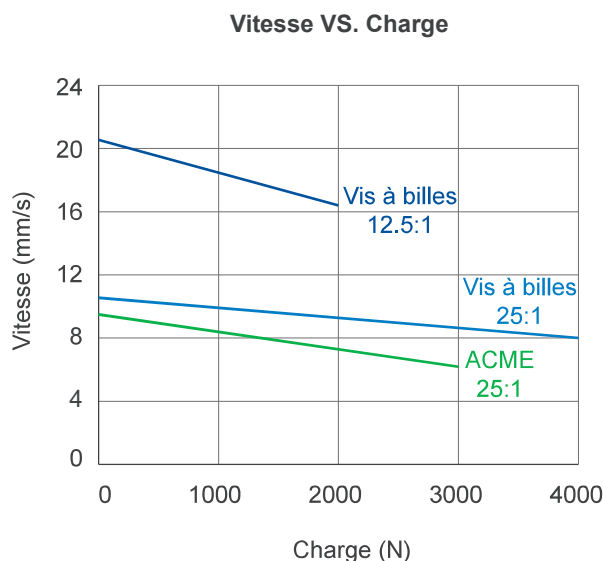
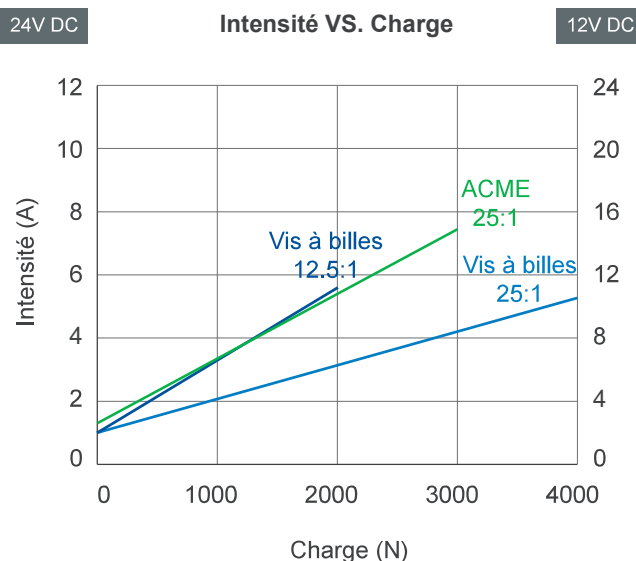
- Application principale : Industrie
- Tension alimentation : 12V DC / 24V DC
- Charge dynamique maximale : 3 000N (vis ACME) / 4 000N (vis à billes)
- Charge statique maximale : 4 000N (vis ACME) / 6 000N (vis à billes)
- Vitesse Max. à vide : 20.5mm/sec (valeur standard)
- Course : 100 / 150 / 200 / 250 / 300 / 350 / 400mm
- Indice de protection : IP54 (statique, hors fonctionnement)
- Embrayage à friction pour la protection contre les surcharges (1)
- Position du moteur : Moteur à droite (Standard) / Moteur à gauche (Option) (Cf. page 4)
- Capteur Reed externe (ER) : 2x (Standard) / 3x (2) (Cf. page 6)
- Capteur de positionnement : 2x capteurs Effet Hall (Moteur à droite uniquement)
- Couleur tube externe : Noir anodisé
- Tube d'extension en acier inoxydable
- Longueur du câble d'alimentation : 250mm
- Facteur de marche : 10%, max. 2 min. de fonctionnement maxi. /18 min.
- Température ambiante de fonctionnement : - 25°C ~ +65°C
- Température ambiante de stockage : - 25°C ~ +65°C
- Conforme au marquage CE + Certifications : EMC Directive 2014/30/EU

Remarques :

- (1) L'embrayage ne doit être utilisé que comme dispositif de protection dans des conditions anormales ; en utilisation normale, l'embrayage ne doit pas entrer en action.
- (2) Le capteur Reed externe est de type NC (c'est-à-dire normalement fermé).

Performances

Modèle	Rapport de réduction	Type de Vis	Poussée/ Traction Max. (N)	* Vitesse standard (mm/s)		* Intensité standard (A)			
				à vide	à pleine charge	à vide		à pleine charge	
						12V	24V	12V	24V
V44-XX-25F4B	25:1	Vis à billes	4000	10.5	8.0	2.0	1.0	10.5	5.3
V44-XX-12F4B	12.5:1	Vis à billes	2000	20.5	16.3	1.9	1.0	11.3	5.6
V44-XX-25F4A	25:1	ACME screw	3000	9.5	6.2	2.5	1.3	15.5	7.3



Remarques :

* La vitesse type ou l'intensité type correspond à la valeur moyenne, et non à une limite supérieure ou inférieure.
Les courbes de performance sont établies sur la base de ces valeurs types

● Courant d'appel



- Lorsque le vérin démarre, un courant d'appel d'environ 0.2 seconde est généré. Le courant d'appel du vérin peut atteindre jusqu'à 3 fois le niveau de courant standard du vérin en chargement.
- Si une carte électronique d'alimentation électrique est utilisée, les spécifications doivent être suffisantes pour supporter le Courant d'appel. Si des batteries sont utilisées comme source d'alimentation, le courant d'appel n'est plus une problématique.
- Les boîtiers UMEC sont prévus pour tenir compte de ce courant d'appel au démarrage du vérin. Si l'utilisateur met en place son propre système de contrôle, il doit tenir compte de ces spécifications et du mécanisme de protection. De plus, l'utilisateur doit s'assurer que les éléments techniques mis en place sont en capacité de résister à ce courant d'appel.

Dimensions

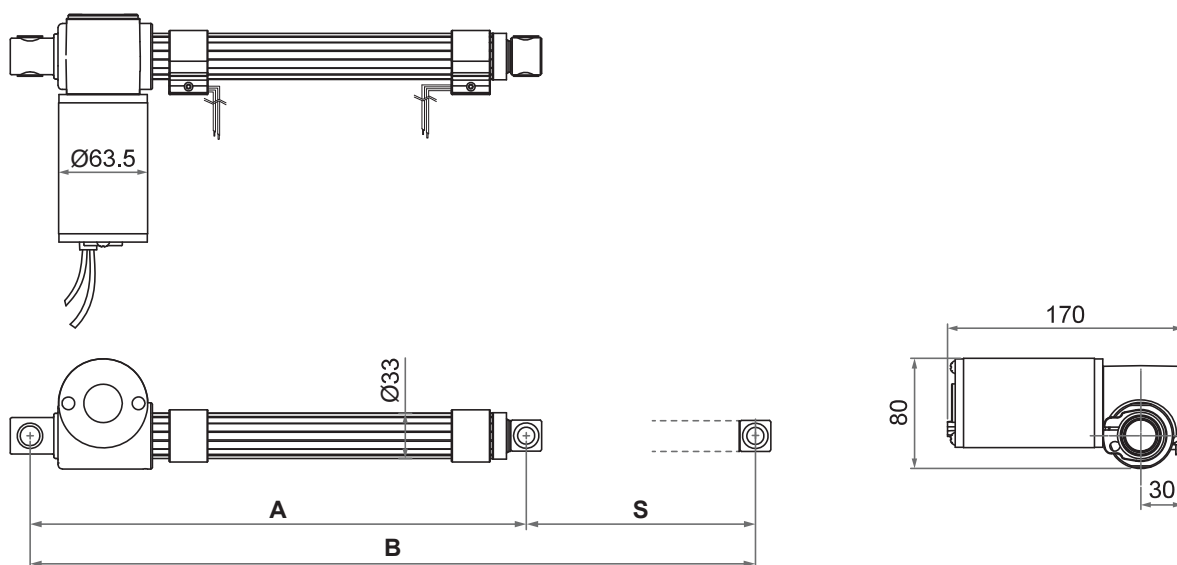
- Entraxe ouvert (B) = Entraxe fermé (A) + Course (S)
- Entraxe fermé (A) $\geq S+153\text{mm}$

Course (S)	100	150	200	250	300	350	400
Entraxe fermé (A)	253	303	353	403	453	503	553
Entraxe ouvert (B)	353	453	553	653	753	853	953

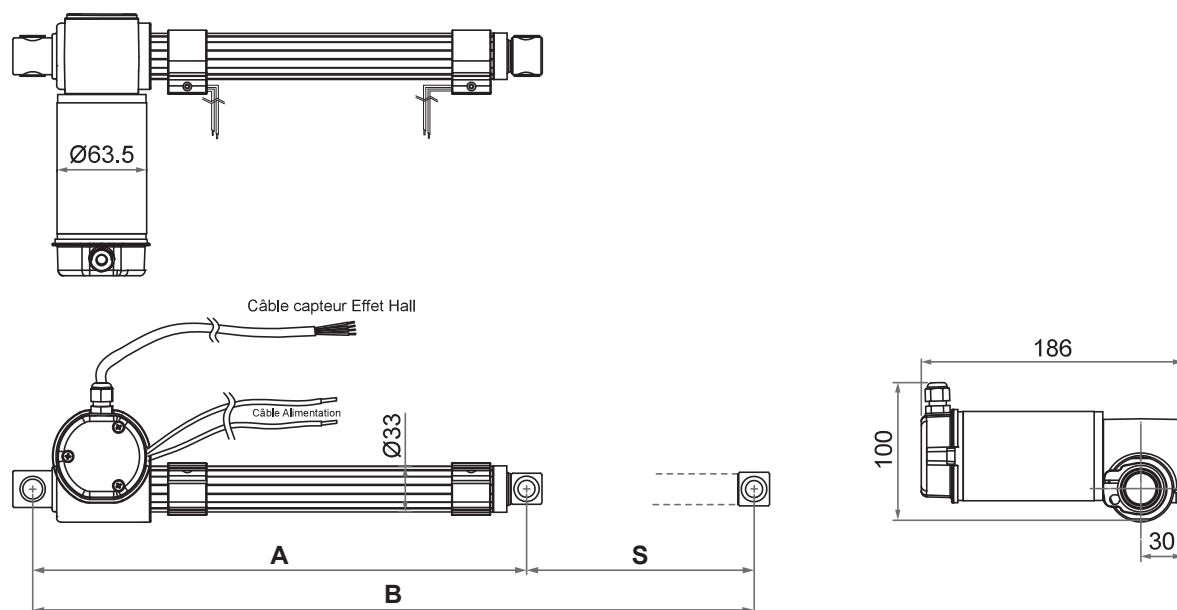
Remarques : La tolérance pour la longueur de course est de +0 / -5 mm ; pour la longueur totalement rétractée, elle est de +/-3 mm.

Plans

- Standard

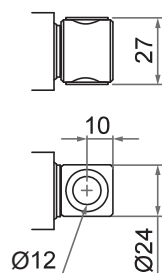


- Avec double capteurs Effet Hall (boîtier supplémentaire fixé sur le moteur)



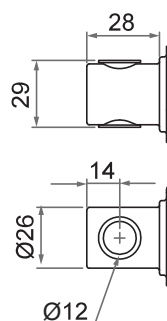
Unité : mm

- Chape AVANT



1 : Chape Métal avec bague Plastique

- Chape ARRIÈRE



1 : Chape Métal avec bague Plastique

Unité : mm

- Position du Moteur



Moteur à droite (Standard)



Moteur à gauche (Option)

Compatibilité

Produit	Modèle	V44 spec
Boîtier de contrôle	BCI10 *	<ul style="list-style-type: none"> Moteur 24V Sans capteur de positionnement
Carte de commande	BCI72	<ul style="list-style-type: none"> Standard
	BCI73	<ul style="list-style-type: none"> Moteur 24V Avec capteur Effet Hall - Type NPN

Remarques :

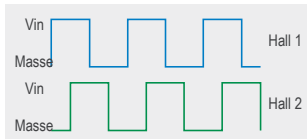
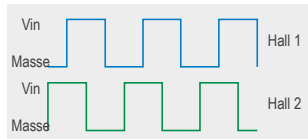
- * Le boîtier de contrôle BCI10 ne peut pas arrêter automatiquement le V44 en réponse à son signal de retour de fin de course. Les utilisateurs doivent le contrôler manuellement.

Câble avec fils dénudés

• Standard (sans capteur de positionnement)

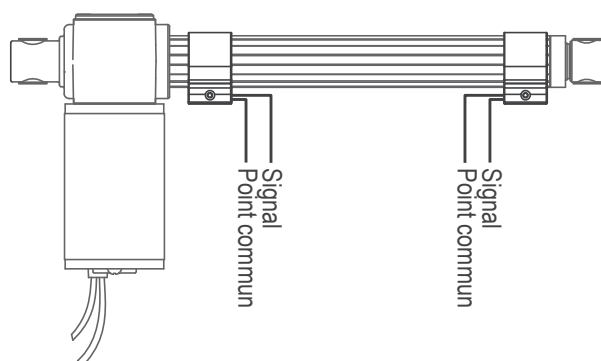
	Couleur Fils	Définition	Descriptions
Câble Alimentation	Rouge	Alimentation DC	Connecter le fil rouge à "Vdc +" et le fil noir à "Vdc -" pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétracter.
	Noir		

• Avec double capteurs Effet Hall

	Couleur Fils	Définition	Descriptions								
Câble Alimentation	Rouge	Alimentation DC	Connecter le fil rouge à “Vdc +” et le fil noir à “Vdc -” pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétracter.								
	Noir										
Fil Signal	Jaune	Vin	Plage de tension d’entrée (Vin) : 5 ~ 20V								
	Bleu	Sortie Hall 1	Haut = Tension d’entrée - 1.2V (±0.6V) Bas = Masse Signal capteurs effet Hall : <div></div> <p>Extension vérin Rétraction vérin</p>								
	Vert	Sortie Hall 2	Résolution du capteur effet Hall : <table><tr><th>Modèle</th><th>Résolution (pics/mm)</th></tr><tr><td>V44-XX-25F4B-XXX.XXX-11-XXH4X</td><td>25</td></tr><tr><td>V44-XX-12F4B-XXX.XXX-11-XXH4X</td><td>12.5</td></tr><tr><td>V44-XX-25F4A-XXX.XXX-11-XXH4X</td><td>25</td></tr></table>	Modèle	Résolution (pics/mm)	V44-XX-25F4B-XXX.XXX-11-XXH4X	25	V44-XX-12F4B-XXX.XXX-11-XXH4X	12.5	V44-XX-25F4A-XXX.XXX-11-XXH4X	25
	Modèle	Résolution (pics/mm)									
V44-XX-25F4B-XXX.XXX-11-XXH4X	25										
V44-XX-12F4B-XXX.XXX-11-XXH4X	12.5										
V44-XX-25F4A-XXX.XXX-11-XXH4X	25										
Blanc	Masse										

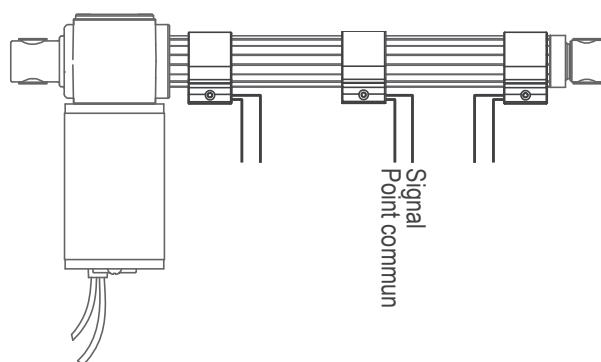
● **Capteurs Reed externes pour l'indication de fin de course :**

Choisissez l'un des fils de chaque capteur et connectez-les ensemble pour former un point commun, puis utilisez l'autre fil comme entrée de signal.



● **Troisième capteur Reed (pour le signal de retour de « position atteinte ») :**

Ce capteur doit être installé entre les deux autres, comme illustré ci-dessous.



Certifications

Le vérin V44 est conforme aux réglementations suivantes, au regard des exigences essentielles de conformité de la directive CEM 2014/30/UE.

Émission	Immunité
EN 61000-6-3:2007+A1:2011	EN 61000-6-1:2007 IEC 61000-4-2:2008 IEC 61000-4-3:2006+A1:2007+A2:2010 IEC 61000-4-8:2009

Nomenclature

	V44 - 24 - 25 F 4B - 253 . 353 - 1 1 - R 2 0 4 2
Tension alimentation	12 : 12V DC 24 : 24V DC
Rapport de réduction	12 : 12.5:1 25 : 25:1
Code Moteur	F : 3900 rpm
Type Vis	4B : Vis à billes, pas 4mm 4A : Vis ACME, pas 4mm
Entraxe fermé (Cf. Page 3)	XXX
Entraxe ouvert (Cf. Page 3)	XXX
Chape AVANT (Cf. Page 4)	1 : Chape Métal avec bague Plastique
Chape ARRIÈRE (Cf. Page 4)	1 : Chape Métal avec bague Plastique
Position du Moteur (Cf. Page 4)	R : Moteur côté droit (Standard) L : Moteur côté gauche (Option)
Capteur Reed (Cf. Page 6)	2 : 2x Capteurs Reed (Standard) 3 : 3x Capteurs Reed (Position du 3ème capteur à définir)
Capteur de positionnement	0 : Aucun H : 2x Capteurs Effet Hall (Moteur à droite uniquement)
Indice de Protection	4 : IP54
Longueur câble	2 : 250mm 5 : 500mm A : 1000mm

Conditions d'utilisation

L'utilisateur est responsable de la conformité des produits UMEC à son application. Dans le cadre du processus d'amélioration continue, les produits répertoriés sur le site web de UMEC sont susceptibles d'être modifiés sans préavis. UMEC se réserve le droit d'arrêter la vente ou de retirer tout produit affiché sur le site web ou répertorié dans ses catalogues