

Vérin V40

Le vérin V40 est compact et offre une capacité d'effort jusqu'à 4000N. il est idéal pour être installé dans des petits espaces. Le moteur peut être placé du côté droit ou gauche selon les besoins. Plusieurs options sont disponibles.



Specifications & Options

Applications principales : Mobilier, soin à domicile

Spécifications standards:

- Tension d'alimentation: 24V DC
- Force maximum: 4000N (Poussée) / 2000N (Traction)
- Vitesse maxi. à vide : 30.3mm/sec
- Vitesse maxi. pleine charge : 4.0mm/sec (valeur standard charge @4000N)
- Course : 50 ~ 400mm
- Niveau de bruit : ≤ 50 dB
- Indice de protection : IP42 (Statique ; hors fonctionnement)
- Fins de courses pré réglées
- Facteur de marche: 10%, max. 2 min. de fonctionnement maxi. /20 min.
- Température ambiante de fonctionnement : -20°C ~ +65°C
- Température de stockage : -25°C ~ +65°C
- Conforme au marquage CE , Directive CEM 2014/30/EU
- Frein mécanique

Options:

- Moteur rapide
- Capteur de position : retour de position via un ou 2 capteurs Effet Hall
- Poussée seule (tube extension libre)
- Thermistance pour protection thermique
- Position du moteur coté droit (standard, Fig. 1) ou position du moteur coté gauche (Fig.2)



Fig.1

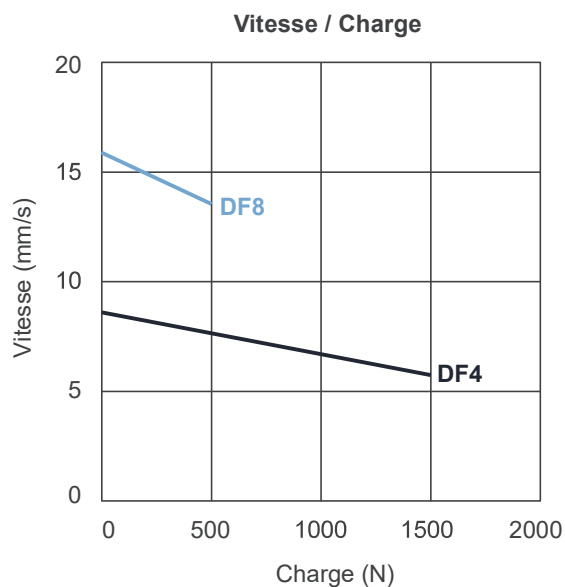
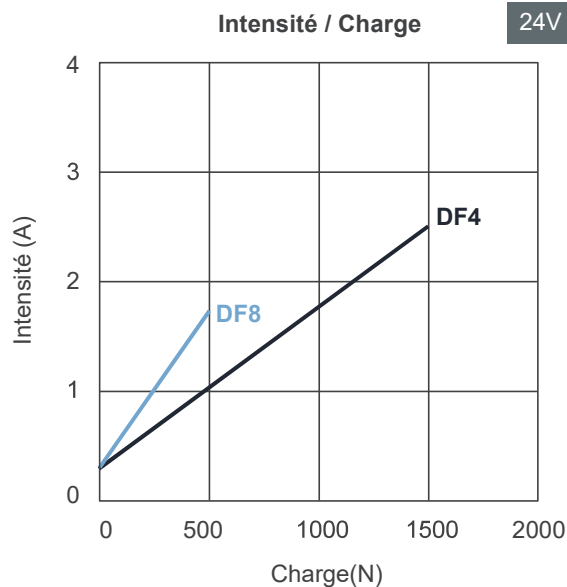


Fig.2

Performances

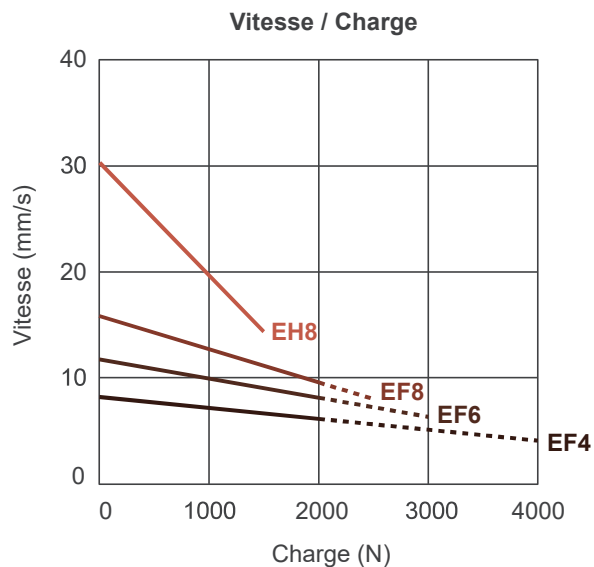
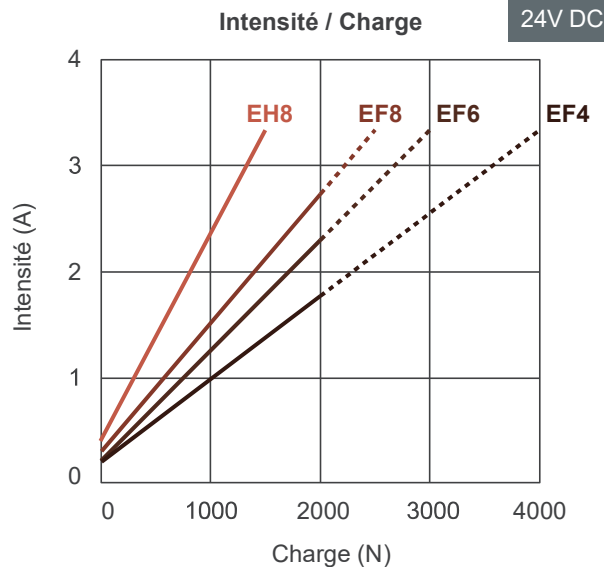
• Avec moteur standard

Modèle	Poussée Max. (N)	Traction Max. (N)	*Vitesse STD (mm/s)		*Conso standard(A)	
			à vide	à pleine charge	à vide	à pleine charge
V40-XXDF4-XXX.XXX-XXXXXXX	1500	1500	7.7	5.8	0.3	2.5
V40-XXDF8-XXX.XXX-XXXXXXX	500	500	16	13.5	0.3	1.8



• Avec moteur rapide

Modèle	Poussée Max. (N)	Traction Max. (N)	*Vitesse STD (mm/s)		*Conso standard (A)	
			à vide	à pleine charge	à vide	à pleine charge
V40-XXEF4-XXX.XXX-XXXXXXX	4000	2000	8.4	4.0	0.2	3.3
V40-XXEF6-XXX.XXX-XXXXXXX	3000	2000	11.9	6.3	0.2	3.3
V40-XXEF8-XXX.XXX-XXXXXXX	2500	2000	15.9	8.1	0.3	3.3
V40-XXEH8-XXX.XXX-XXXXXXX	1500	1500	30.3	14.3	0.4	3.3



Force de Poussée/Traction — Force de Poussée ----

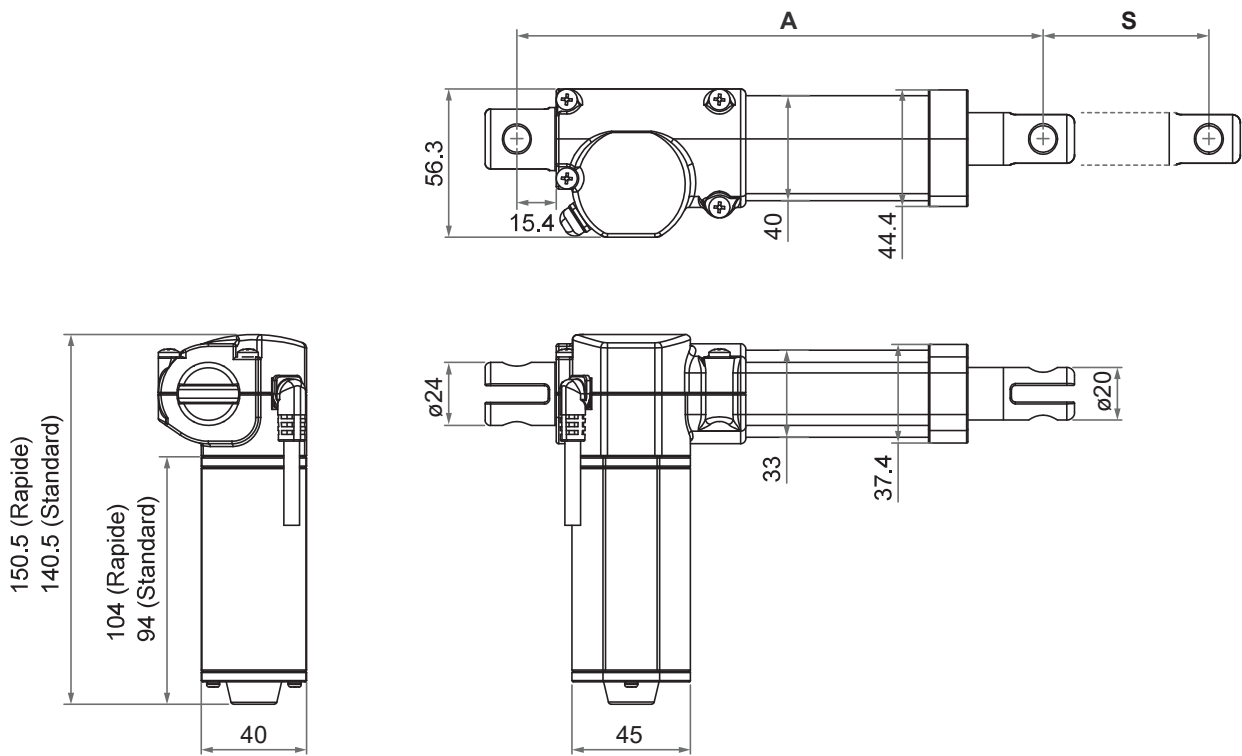
Remarque:

* La vitesse standard ou le courant standard signifie la valeur moyenne, sans limites supérieure ni inférieure. Les courbes de performance sont établies à partir de ces valeurs standards.

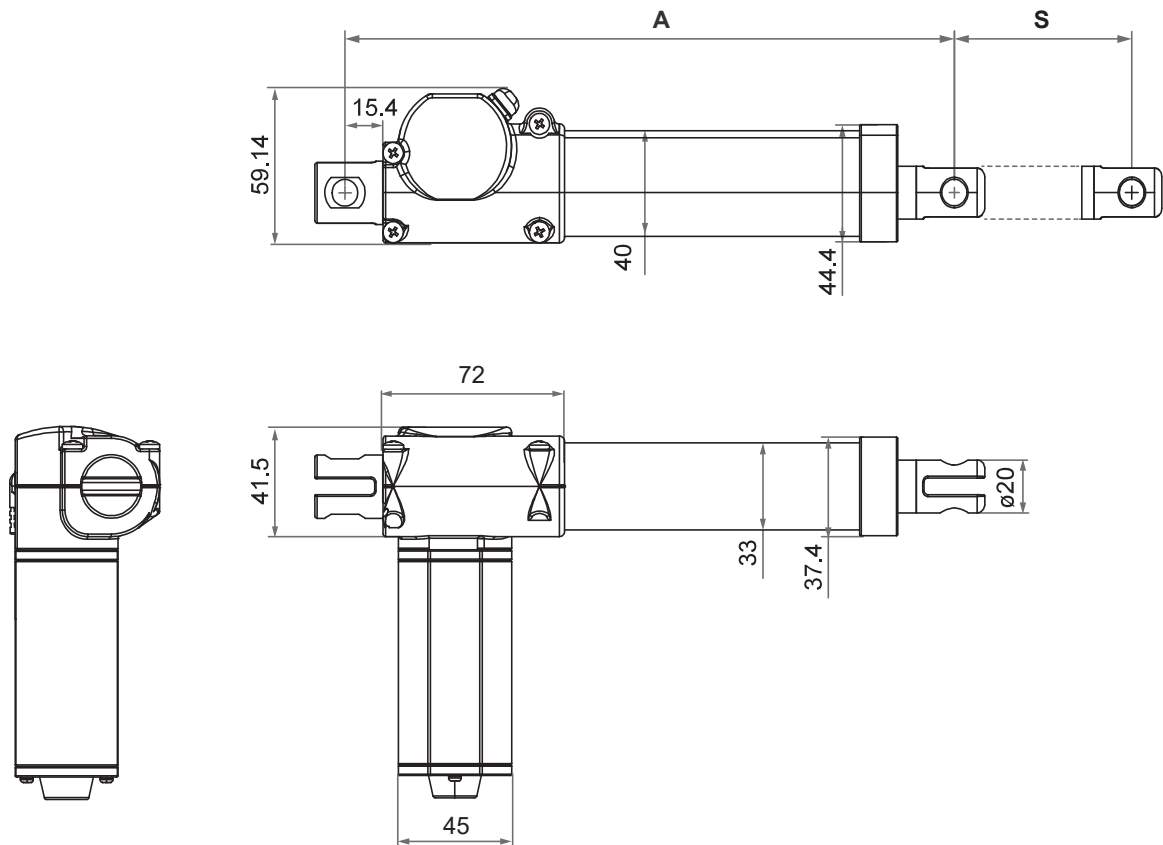
Dimensions

Unité: mm

• Moteur positionné côté droit



• Moteur positionné côté gauche



• Dimensions installation

Code connecteur Avant	Course (S)			
	$\leq 200\text{mm}$	201~250mm	251~300mm	301~400mm
2	$A \geq S+110\text{mm} (\pm 3\text{mm})$	$A \geq S+120\text{mm} (\pm 3\text{mm})$	$A \geq S+130\text{mm} (\pm 3\text{mm})$	$A \geq S+140\text{mm} (\pm 3\text{mm})$
3, 6	$A \geq S+123\text{mm} (\pm 3\text{mm})$	$A \geq S+133\text{mm} (\pm 3\text{mm})$	$A \geq S+143\text{mm} (\pm 3\text{mm})$	$A \geq S+153\text{mm} (\pm 3\text{mm})$

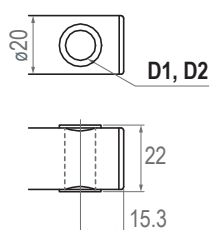
Courses (S) disponibles = 50 ~ 400mm

Entraxe ouvert (B) = S + A, Entraxe fermé (A)

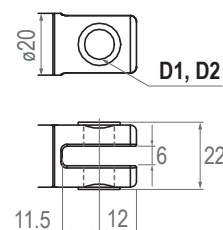
• Connecteur avant

2: Tube percé

(seulement pour modèles avec charge maxi. $\leq 2000\text{N}$)

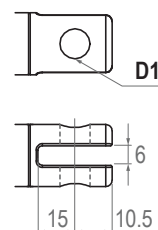


3: Chape métallique



6: Chape plastique

(seulement pour modèles avec charge maxi. $\leq 2000\text{N}$)



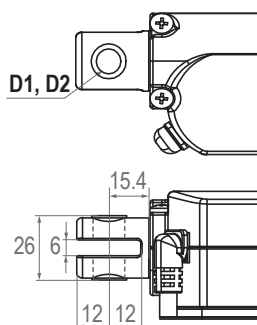
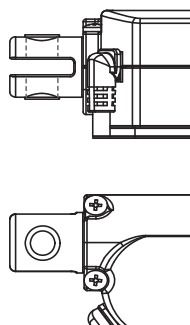
Code connecteur Avant	Diamètre perçage sans bague (D1)	Diamètre perçage avec bague (D2)
2	Ø8, Ø10	Ø8
3	Ø8, Ø10	Ø8
6	Ø8, Ø10	N/A

• Connecteur arrière

2: Chape métallique

0: 0° (standard)

9: 90°

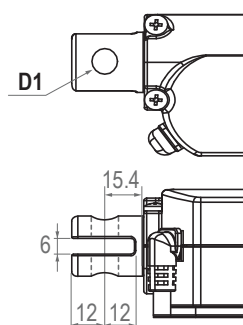
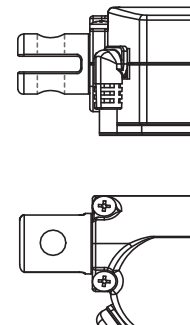


4: Chape plastique

(seulement pour modèles avec charge maxi. $\leq 2000\text{N}$)

0: 0° (standard)

9: 90°



Code connecteur arrière	Diamètre perçage sans bague (D1)	Diamètre perçage avec bague (D2)
2	Ø8, Ø10	Ø8
4	Ø8, Ø10	N/A

Compatibilité

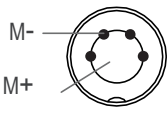
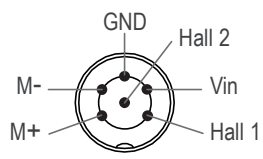
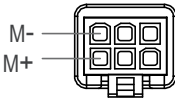
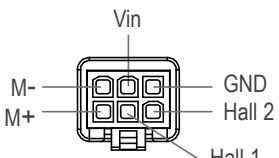
Produit	Modèle	Spécifications V40
Boitier de contrôle	BCT, BCS1, BCS2, BC3T, BC4M, BCT2	- Sans capteur de positionnement - Avec prise DIN 4 broches Type F
	BC11H, BC12H	- Sans capteur de positionnement - Avec prise minifit 6 broches Type L3
	TX2A	- Sans capteur de positionnement - Avec cable d'alimentation DL1
	BC3T-SY, BC4M-S, BC4M-B	- Avec retour de posiiton 2 capteurs effet Hall - Avec prise DIN 6 broches Type F
	BC11S, BC12S	- Avec retour de posiiton 2 capteurs effet Hall - Avec prise minifit 6 broches Type L3
Télécommande	Dépend du boitier de contrôle	- Alimenté par boitier de contrôle
	HB, TPSL, HS02, HZ02, HZ03, HZ04, HZ05, HZ06	-Avec cable d'alimentation DL1*
Accessoires	Transformateur : TES1, TES3, TES4, TES9	- Avec cable d'alimentation DL1

Remarque:

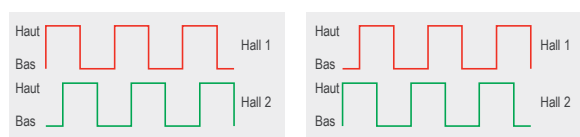
* Le vérin est connecté à la télécommande via le cable DL1, il n'y a pas besoin de boitier de contrôle

Prises

A. Connexion avec boîtier de contrôle

	Sans retour de positionnement	Retour de positionnement avec 2 capteurs Effet Hall
 Prise DIN male Type F	 4p2c	 6p6c
 Prise minifit Type L3	 6p2c	 6p6c

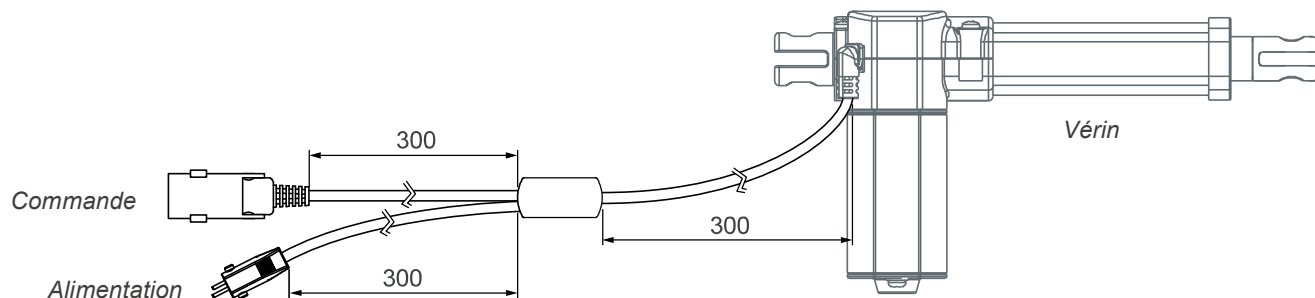
*Note: Séquencage des PIN

	Definition	Descriptions														
Alimentation	M+	Connecter M+ à "Vdc +" & M- à "Vdc -" de l'alimentation pour étendre le vérin														
	M-	Inverser la polarité pour le rétracter.														
Signal	Vin	Plage de tension : 5 ~ 20V														
	Sortie Hall 1	Haut = Tension d'entrée - 1.2V (±0.6V) Bas= Masse Signal de sortie des capteurs 1: <div></div> Extention vérin Rétraction vérin														
	Sortie Hall 2	Résolution capteur Effet Hall <table><tr><th>Modèle.</th><th>Resolution (pics/mm)</th></tr><tr><td>V40-XXDF4-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>7.00</td></tr><tr><td>V40-XXDF8-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>3.50</td></tr><tr><td>V40-XXEF4-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>7.00</td></tr><tr><td>V40-XXEF6-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>4.66</td></tr><tr><td>V40-XXEF8-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>3.50</td></tr><tr><td>V40-XXEH8-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>1.75</td></tr></table>	Modèle.	Resolution (pics/mm)	V40-XXDF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00	V40-XXDF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50	V40-XXEF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00	V40-XXEF6-XXX.XXX-XXXHXXX	4.66	V40-XXEF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50	V40-XXEH8-XXX.XXX-XXXHXXX	1.75
	Modèle.	Resolution (pics/mm)														
	V40-XXDF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00														
V40-XXDF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50															
V40-XXEF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00															
V40-XXEF6-XXX.XXX-XXXHXXX	4.66															
V40-XXEF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50															
V40-XXEH8-XXX.XXX-XXXHXXX	1.75															
Masse																

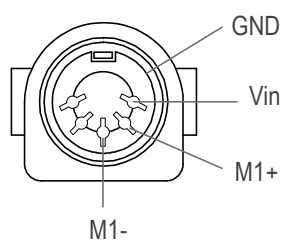
B. Connexion SANS boîtier de contrôle

1. Solution par câble

- Avec câble d'alimentation DL1

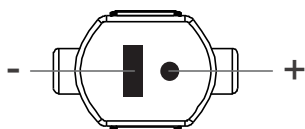


2. Connexion télécommande: connecteur DIN 5- pin femelle Type U



***Note:** Connecer M1+ à "Vdc +" & M1- à "Vdc -" de l'alimentation pour étendre le vérin.
inverser la polarité pour le rétracter.

3. Connecteur d'alimentation : prise Type S DIN 41529 2 - pin male



Type U



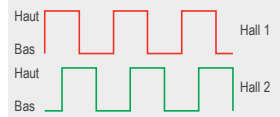
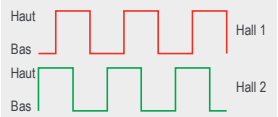
Type S

Cable avec fils dénudés

• Sans capteur de position

	Couleur fil	Definition	Descriptions
Cable alimentation	Blanc	Alimentation DC	Connecter le fil blanc à "Vdc +" & le fil noir à "Vdc -" du moteur pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétracter.
	Noir		

• Avec 2x capteurs Effet Hall

	Couleur fil	Definition	Descriptions														
Cable alimentation	Bleu	Alimentation DC	Connecter le fil bleu à "Vdc +" & le fi marron à "Vdc -" du moteur pour étendre le vérin. Inverser les polarités pour le rétracter														
	Marron																
Fil signal	Jaune	Vin	Plage de tension d'entrée : 5 ~ 20V														
	Rouge	Sortie capteur 1	Haut= Tension d'entrée - 1.2V (±0.6V) Bas = Masse Signal capteur Effet Hall : <div><div><p>Extension vérin</p></div><div><p>Rétraction vérin</p></div></div> Résolution capteur effet Hall : <table><tr><th>Modèle</th><th>Résolution (pics/mm)</th></tr><tr><td>V40-XXDF4-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>7.00</td></tr><tr><td>V40-XXDF8-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>3.50</td></tr><tr><td>V40-XXEF4-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>7.00</td></tr><tr><td>V40-XXEF6-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>4.66</td></tr><tr><td>V40-XXEF8-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>3.50</td></tr><tr><td>V40-XXEH8-XXX.XXX-XXXHXXX</td><td>1.75</td></tr></table>	Modèle	Résolution (pics/mm)	V40-XXDF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00	V40-XXDF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50	V40-XXEF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00	V40-XXEF6-XXX.XXX-XXXHXXX	4.66	V40-XXEF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50	V40-XXEH8-XXX.XXX-XXXHXXX	1.75
	Modèle	Résolution (pics/mm)															
	V40-XXDF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00															
	V40-XXDF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50															
V40-XXEF4-XXX.XXX-XXXHXXX	7.00																
V40-XXEF6-XXX.XXX-XXXHXXX	4.66																
V40-XXEF8-XXX.XXX-XXXHXXX	3.50																
V40-XXEH8-XXX.XXX-XXXHXXX	1.75																
Vert	Sortie capteur 2																
Noir	Masse																

Nomenclature

		V40 - 24	E	F8	190	240	3	2	0	H	1	R	A
Moteur	D: Moteur standard E: Moteur rapide												
Type moteur et vis	F4: 3500rpm / pas 4mm F6: 3500rpm / pas 6mm F8: 3500rpm / pas 8mm H8: 3500rpm / pas 8mm												
Entraxe fermé	XXX (cf page 4)												
Entraxe ouvert	XXX (cf page 4)												
Connecteur AVANT	2: Tube percé (seulement pour modèles avec charge maxi. $\leq 2000N$) 3: Chape métallique 6: Chape plastique (seulement pour modèles avec charge maxi. $\leq 2000N$)												
Connecteur ARRIERE	2: Chape métallique 4: Chape plastique (seulement pour modèles avec charges maxi. $\leq 2000N$)												
Orientation chape moteur	0: 0° (standard) 9: 90°												
Capteur de position	Vide: pas de capteur H: 2x capteurs Effet Hall												
Option	Vide: Sans option 1: Poussée seule tube extension 2: Thermistance pour protection thermique 3: Poussée seule + Thermistance pour protection thermique												
Position moteur	R: Moteur positionné côté droit (standard) L: Moteur positionné côté gauche												
Longueur cable	0: 300mm droit 1: 1000mm droit 2: 450mm avec spirale 300mm A: Avec cable DL1 sans boîtier de contrôle (cf page 7)												

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