Vérin
V56

Le V56 est un vérin puissant et compact offrant jusqu'à 5000N de poussée maximale, adapté à une large gamme d'applications incluant le médical, le soin à domicile, l'ameublement et l'industrie. L'orientation du moteur peut être choisie tous les 30 degrés sur un tour complet, ce qui en fait une solution idéale pour les applications où l'espace d'installation est limité.

Spécifications & options

Application principale : Mobilier, Soin à domicile, Médical , Industrie

Spécifications standards :

- Tension alimentation : 24V DC
- Force maximum : 5000N (Poussée) / 3500N (Traction)
- Vitesse à vide : 40mm/sec (Valeur standard)
- Vitesse à pleine charge : 4mm/sec (Valeur standard, charge @5000N)
- Course : 50 ~ 400mm
- Orientation du moteur : 360° par pas de 30°
- Niveau de bruit : ≤ 65dB
- Indice de protection : IP21
- Interrupteurs de fin de course préréglés de type Came
- Facteur de marche : 10%, max. 2 min. de fonctionnement maxi. /20 min
- Température ambiante de fonctionnement : -25°C ~ +65°C
- Conforme au marquage CE + Certifications : EN 60601-1-2, IEC 60601-1

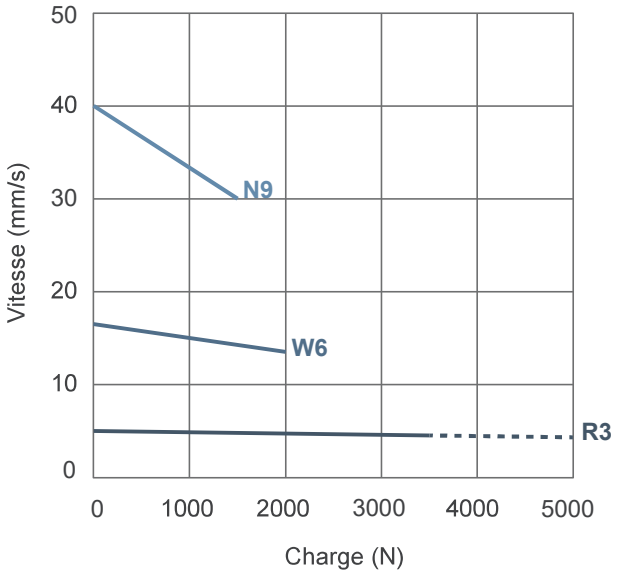
Options :

- Retour du signal de positionnement avec 2 capteurs Effet Hall
- Capteurs de positionnement avec Potentiomètre (POT)
- Retour de positionnement par capteur Reed
- Boîtier étanche IPX6

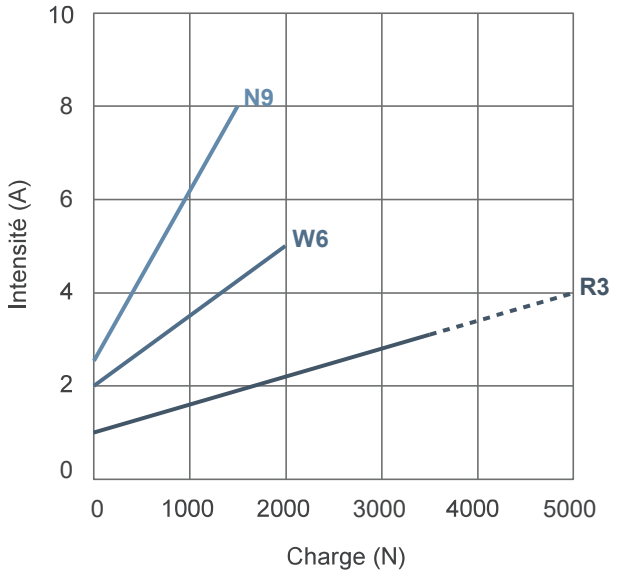
Performances

Modèle	Force max. en poussée (N)	Traction Max. (N)	* Vitesse standard (mm/s)		* Intensité standard (A)	
			à vide	à pleine charge	à vide	à pleine charge
V56-X-24**R3**-XXX.XXX-XXXX0XX	5000	3500	5.0	4.0	1.0	4.0
V56-X-24**W6**-XXX.XXX-XXXX0XX	2000	2000	16.5	13.5	2.0	5.0
V56-X-24**N9**-XXX.XXX-XXXX0XX	1500	1500	40.0	30.0	2.8	8.0

Vitesse vs. Charge



Intensité vs. Charge 24V DC



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

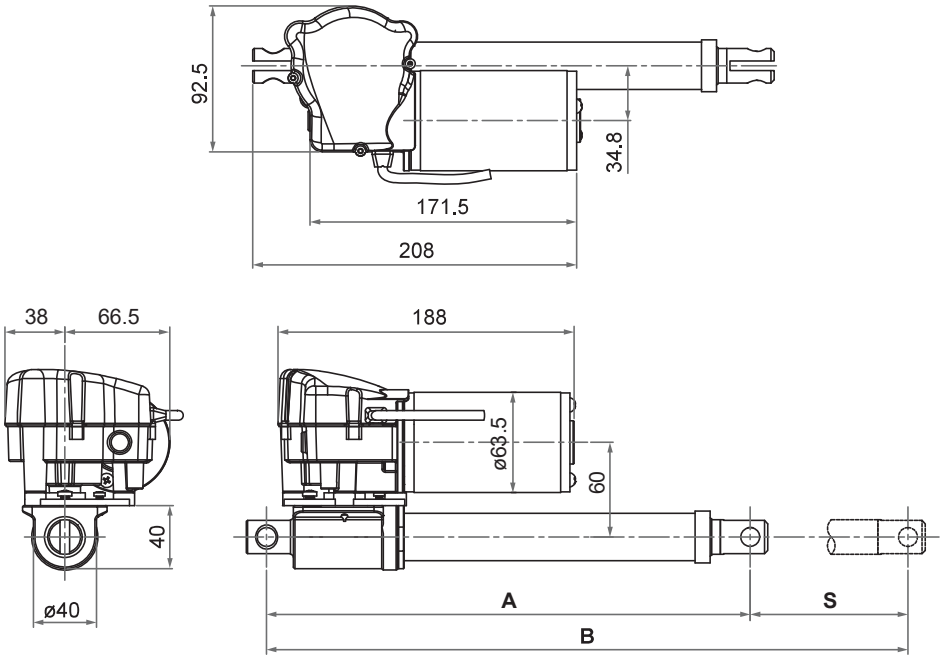
Remarques:

* La vitesse standard ou le courant standard signifie la valeur moyenne, sans limites supérieures ni inférieures, mesurée à une température ambiante de 20~25°C et avec une alimentation stable. Les courbes de performance sont établies à partir de ces valeurs standards.

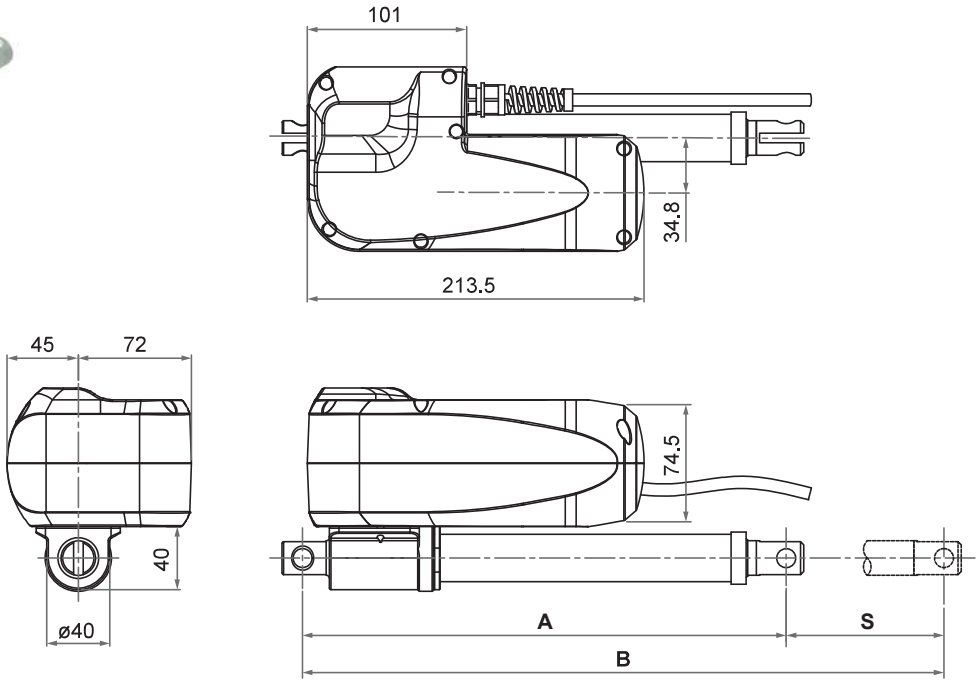
Dimensions

- **Courses disponibles (S) :** 50 ~ 400mm
- **Entraxe fermé (A) ≥ S + 156mm (± 5mm)**
- **Entraxe ouvert (B) :** entraxe fermé (A) + Course (S)
- **Boîtiers des différentes options :**

- Standard



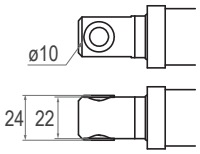
- Avec Boîtier étanche IPX6



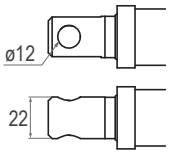
Unité : mm

● **Chape AVANT**

1 : Chape pleine Alu avec bague

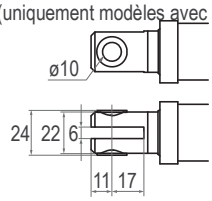


2 : Chape pleine Alu sans bague



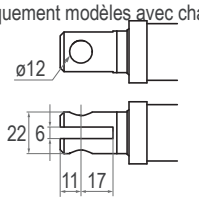
3 : Chape fendue Métal avec bague

(uniquement modèles avec charge ≦2000N)



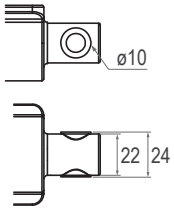
4 : Chape fendue Métal sans bague

(uniquement modèles avec charge ≦2000N)

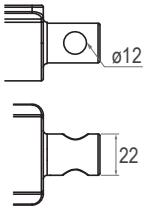


● **Chape ARRIÈRE**

1 : Chape pleine Alu avec bague

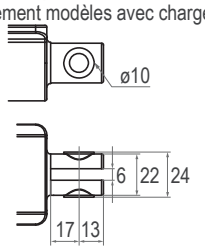


2 : Chape pleine Alu sans bague



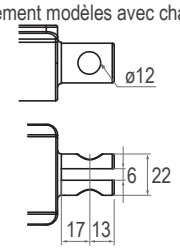
3 : Chape fendue Métal avec bague

((uniquement modèles avec charge ≦2000N)

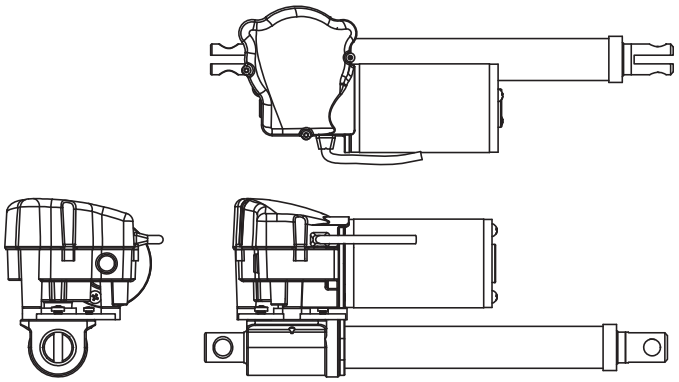


4 : Chape fendue Métal sans bague

(uniquement modèles avec charge ≦2000N)

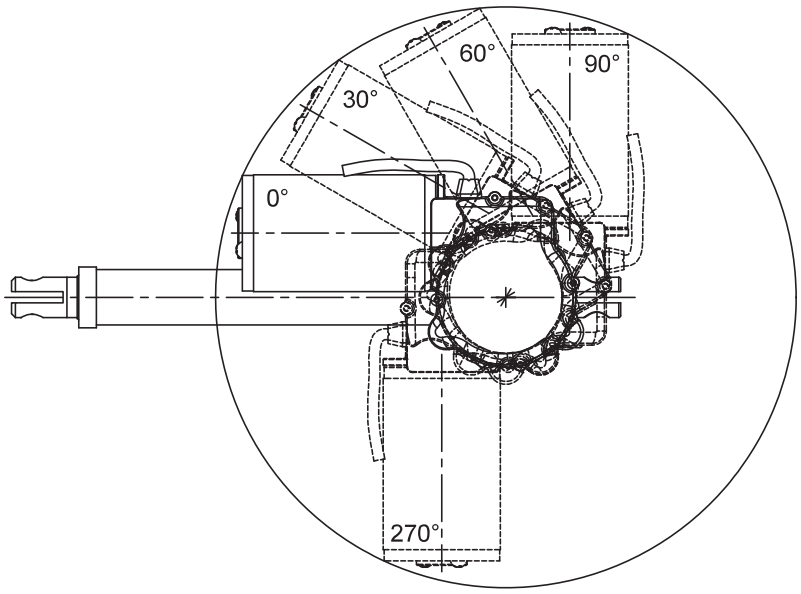


● **Orientation de la chape ARRIÈRE**



Remarques: Présenté avec une chape de type fendue à titre d'exemple

● **Orientation moteur (360° par pas de 30°)**



Remarques : ce plan présente la définition de l'orientation avec un exemple de type standard

Compatibilité

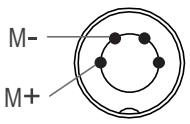
Produit	Modèle	Conditions d'application	Spécifications V56
Boitier de contrôle	BC6C	Intensité Max. ≦5A current par canaux	• Sans capteurs de positionnement • Avec prise DIN Type H
	BC4P-HP	M1 : Intensité Max. ≦9A	• Sans capteurs de positionnement • Avec prise Jack Type J2
	BC4P-SY (Synchronisation)	Intensité Max. ≦ 4.5A 2 canaux	• Avec 2x capteurs effet Hall • Avec prise DIN Type H

Remarques : Si la limite de courant du boîtier de contrôle sélectionné est inférieure au courant standard du modèle de vérin à pleine charge, le vérin ne pourra pas fonctionner à sa pleine performance

Prises

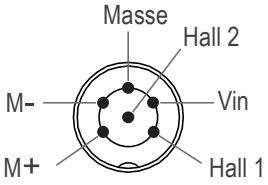
Avec prise DIN Type H

● Sans capteurs de positionnement



Prise DIN 4 broches

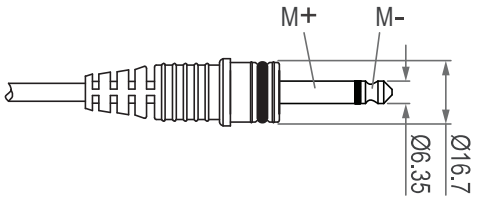
● Avec 2x capteurs effet Hall



Prise DIN 6 broches

Type H

Avec prise Jack Type J2



Type J2

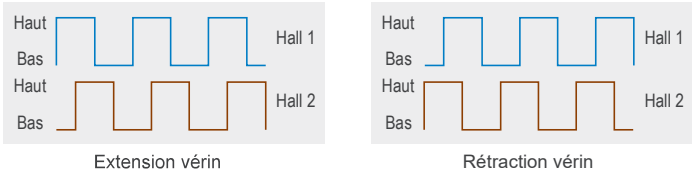
Remarques : Connecter M+ à "Vdc +" et M- à "Vdc -" pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétracter

Câble avec fils dénudés

- **Standard, sans capteurs 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 retour du signal de positionnement avec 2 capteurs Effet Hall**

	Couleur Fils	Définitions	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		
Fils Signal	Orange	Vin	Plage de tension d’entrée : 5 ~ 20V
	Bleu	Sortie Hall 1	Haut = Tension d’entrée - 1.2V (± 0.6V) Bas = Masse Signal capteurs effet Hall:  Résolution du capteur effet Hall:
	Marron	Sortie Hall 2	
	Blanc	Masse	

Modèle	Résolution (Pics / mm)
V56-X-24**R3**-XXX.XXX-XXX**H**0XX	9.83
V56-X-24**W6**-XXX.XXX-XXX**H**0XX	4.92
V56-X-24**N9**-XXX.XXX-XXX**H**0XX	2.07

- **Avec capteurs Reed**

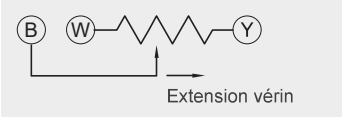
	Couleur Fils	Définitions	Descriptions
Câble Alimentation	Rouge	Alimentation DC	Connecter le fil rouge à “Vdc +” et le fil noir à “Vdc -“ pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétracter.
	Noir		
Fils Signal	Blanc	COM	
	Jaune	NC	Résolution Capteur Reed :

Modèle	Résolution (Pics/mm)
V56-X-24**R3**-XXX.XXX-XXX**R**0XX	2.67
V56-X-24**W6**-XXX.XXX-XXX**R**0XX	1.33
V56-X-24**N9**-XXX.XXX-XXX**R**0XX	0.89

Puissance d'entrée nominale : 10VA max.
Tension d’entrée max. : 100V DC (0.1A) et Intensité max. : 1A (10V DC)

● **Avec Potentiomètre (POT)**

<table>
<tr><th></th><th>Couleur Fils</th><th>Définitions</th><th>Descriptions</th></tr>
<tr><td rowspan="2">Câble Alimentation</td><td>Rouge
Noir</td><td>Alimentation DC</td><td>Connecter le fil rouge à “Vdc +” et le fil noir à “Vdc -“ pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétracter.</td></tr>
<tr><td rowspan="3">Fils Signal</td><td>Jaune</td><td>Vin</td><td>Tension alimentation 70V max.</td></tr>
<tr><td>Bleu</td><td>Sortie POT</td><td>1. Spécifications Potentiomètre
- 10K ohm, 10 tours
- Tolérance ± 5%

2. Tension de sortie : la tension (résistance) entre les fils Bleu et Blanc augmente de manière linéaire à partir de 0 environ lorsque le vérin se déploie, et diminue lorsqu'il se rétracte.
 

3. Le tableau suivant indique la répartition de la résistance pour une course de 400 mm. La valeur de résistance maximale à pleine course sera proportionnelle à la spécification de la course si le modèle est inférieur à 400 mm, c'est-à-dire que l'incrément de résistance par unité de longueur de course reste inchangé.
<table><tr><th>Type Moteur et Vis</th><th>Résistance</th></tr><tr><td>R3</td><td>0.30 ~ 7.50 KΩ</td></tr><tr><td>W6, N9</td><td>0.30 ~ 7.35 KΩ</td></tr></table>Tolérance : ± 0.10 KΩ</td></tr>
<tr><td>Blanc</td><td>Masse</td><td></td></tr>
</table>

Nomenclature

V56 - S - 24 R3 - 206 . 256 - 1 1 0 H 0 0 1

Boitier étanche	**0** : Aucun (IP21) **S** : Étanche (IPX6)
Tension alimentation	**24**: 24V DC
Type Moteur et Vis	**R3** : 2800rpm, pas de 3mm * **W6** : 5500rpm, pas de 6mm **N9** : 5500rpm, pas de 9mm
Entraxe fermé (Cf. Page 3)	**XXX**
Entraxe ouvert (Cf. Page 3)	**XXX**
Chape AVANT (Cf. Page 4)	**1 :** Chape pleine Alu avec bague ø10mm **2 :** Chape pleine Alu sans bague, ø12mm **3 :** Chape fendue Métal avec bague, ø10mm (uniquement modèles avec charge ≤ 2000N) **4:** Chape fendue Métal sans bague, ø12mm (uniquement modèles avec charge ≤ 2000N)
Chape ARRIÈRE (Cf. Page 4)	**1 :** Chape pleine Alu avec bague ø10mm **2 :** Chape pleine Alu sans bague, ø12mm **3 :** Chape fendue Métal avec bague, ø10mm (uniquement modèles avec charge ≤ 2000N) **4:** Chape fendue Métal sans bague, ø12mm (uniquement modèles avec charge **≤** 2000N)
Orientation de la chape ARRIÈRE (Cf. Page 4)	**0** : 0° **9 :** 90°
Capteurs de positionnement	**0** : Aucun **H** : Avec 2x capteurs effet Hall (boitier étanche IPX6 obligatoire) **P** : Potentiomètre **R** : Capteur Reed
Réservé	**0**
Orientation du moteur (Cf. Page 4)	**0** : 0° **3** : 30° **6** : 60° **9** : 90° **R** : 270°
Longueur câble	**1 : 750mm droit** **2 : 1500mm droit**

*** Remarques:** les chapes AVANT et ARRIÈRE de l'option moteur R3 doivent forcément être des chapes pleines.

UMEC™ A MOTECK COMPANY

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