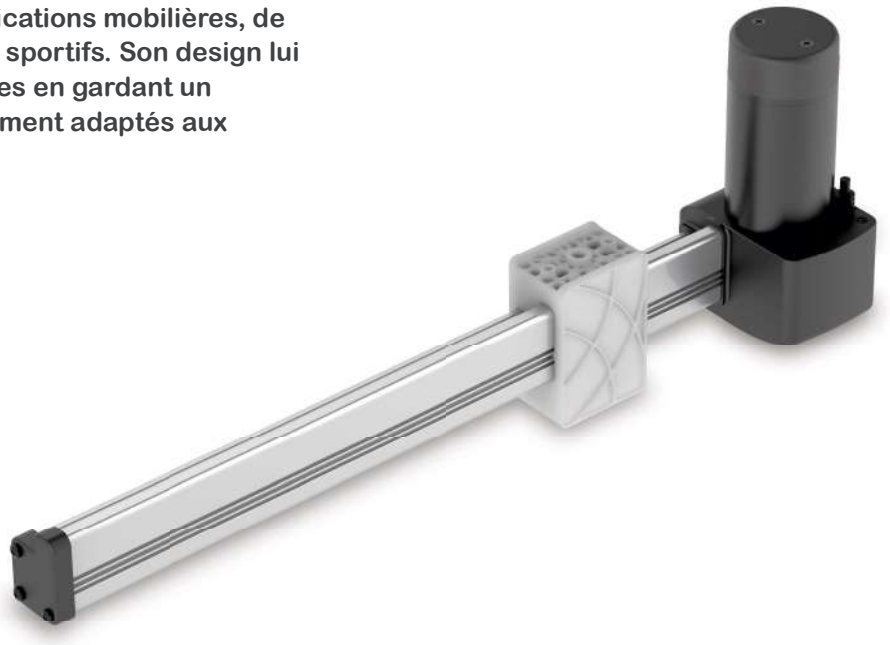
Vérin
V61

BD61 est un vérin silencieux et puissant, avec une force maximal de 6000 N, pour des applications mobilières, de soins à domicile et d'équipements sportifs. Son design lui permet d'avoir des grandes courses en gardant un encombrement limité, particulièrement adaptés aux fauteuils releveurs.



Spécifications et Options

Applications principales : Mobilier de confort ou de soins a domicile, équipements de sports
Sprécifications standards :

- Tension d'alimentation : 24V DC / 12V DC
- Force Maxi.: 6000N (Poussée / 4000N (Traction)
- Vitesse maxi. à vide : 33.3mm/sec (valeur standard)
- Vitesse sous charge maxi.: 2.9mm/sec (Valeur standard sous 6000N)
- Course : 100 ～ 1000mm
- Niveau de bruit : ≦53dB
- Fins de courses préréglées
- Facteur de marche : 10%, 2 min. de fonctionnement continu maxi. / 20 min.
- Température ambiante de fonctionnement : -20°C ~ +65°C
- Conforme à : Marquage CE, Directive CEM 2014/30/EU (pour Moteur 24V DC)

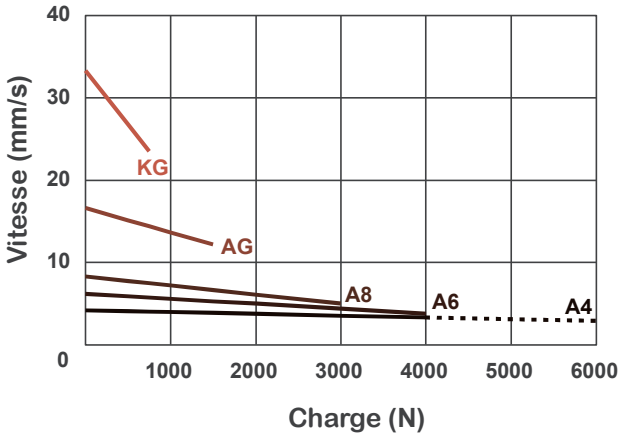
Options:

- Retour du signal de positionnement avec 1 x capteur Effet Hall
- Retour du signal de positionnement avec 2 x capteurs Effet Hall
- Frein mécanique
- Patte de montage

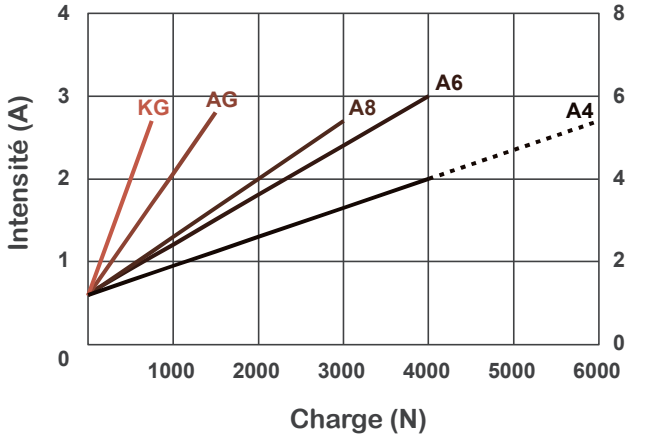
Performances

Modèles	Poussée Maxi. (N)	Traction Maxi. (N)	Capacité d'auto-freinage (N) *	Vitesse Standard(mm/s)**		Consommation standard(A)**			
				A vide	Pleine charge	A vide		Pleine charge	
						12V	24V	12V	24V
BD61-XX-A4	6000	4000	5000	4.2	2.9	0.8	0.6	5.4	2.7
BD61-XX-A6	4000	4000	2500	6.2	3.8	0.4	0.6	6.0	3.0
BD61-XX-A8	3000	3000	2000	8.3	5.0	0.6	0.6	5.4	2.7
BD61-XX-AG	1500	1500	700	16.6	12.2	0.4	0.6	5.6	2.8
BD61-XX-KG	750	750	0	33.3	23.5	0.4	0.6	5.2	2.7
BD61-XX-F4	5000	4000	5000	5.5	4.4	0.8	0.6	5.6	2.8
BD61-XX-F8	3000	3000	2000	11.0	8.2	1.0	0.6	5.8	2.9

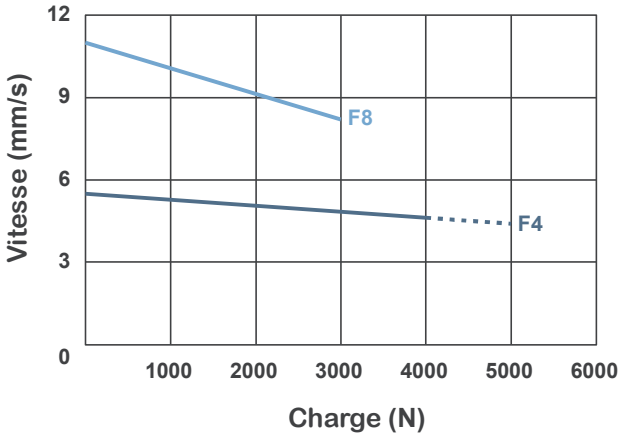
Vitesse / Charge



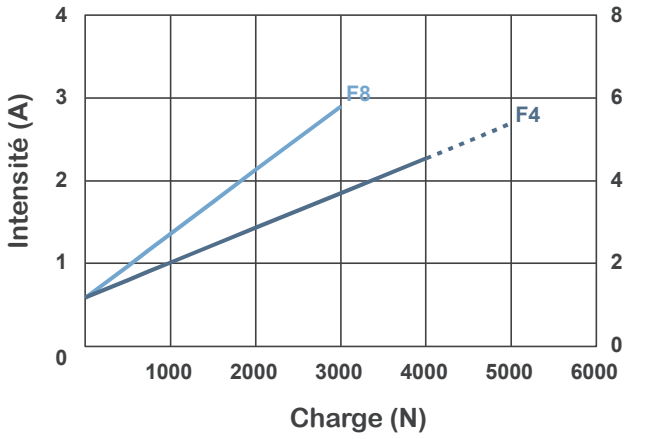
24V DC Intensité / Charge 12V DC



Vitesse / Charge



24V DC Intensité / Charge 12V DC



Force poussée / Traction —— Force poussée - - -

Remarques :

* La capacité d'auto freinage est réalisée par un court circuit des bornes du moteur lorsque le vérin n'est plus actionné. Tous les boitiers Umec compatibles sont conçus pour ce fonctionnement.
Un frein mécanique dans le sens de la poussée est disponible sur demande pour augmenter la capacité d'auto freinage à la charge maxi. du vérin.

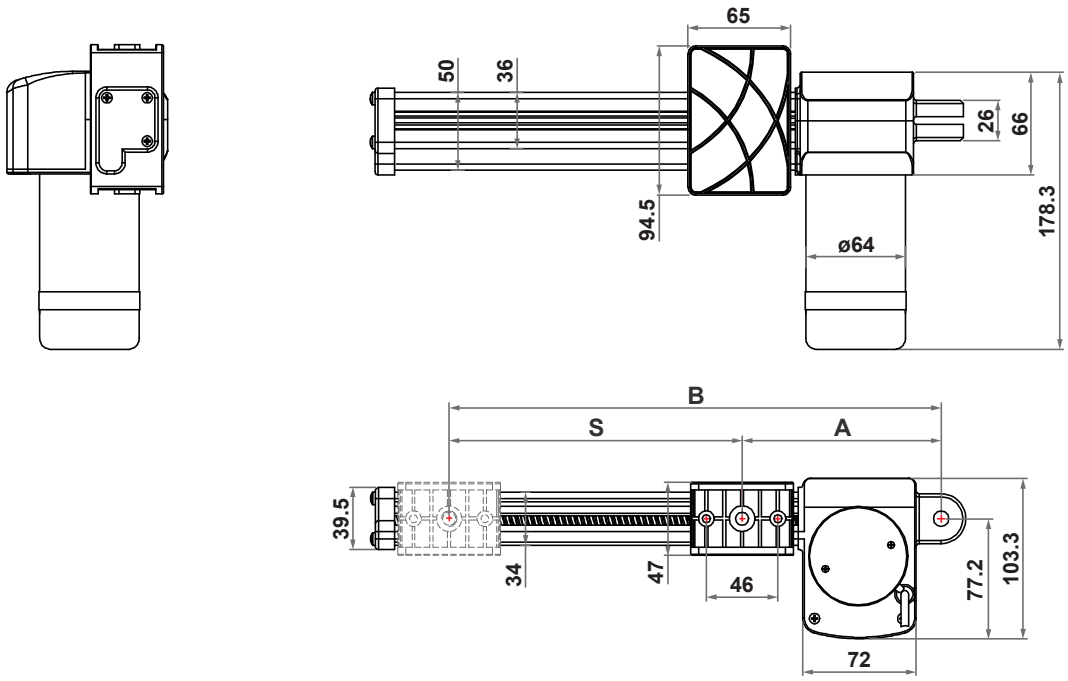
** La vitesse standard ou consommation standard signifie que la valeur est une valeur moyenne mesurée à température ambiante sous une alimentation stable. Les courbes de performances sont construites avec ces valeurs standards.

Dimensions

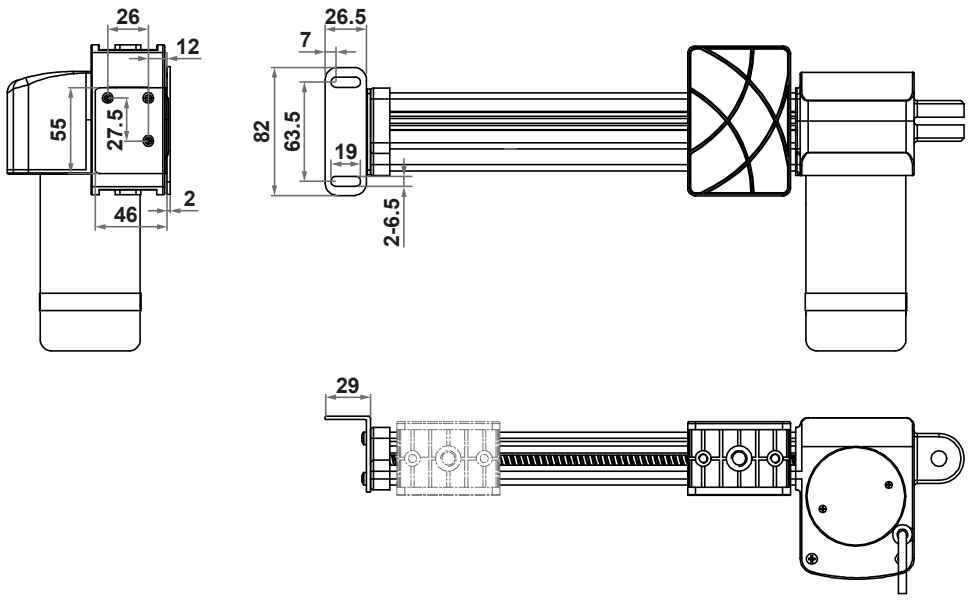
Entraxe fermé (A) = 127mm Mini. (±3mm)
Courses disponibles (S) = 100 ～ 1000mm
Entraxe ouvert (B) = Entraxe fermé (A) + Course (S)

Plan

● Standard

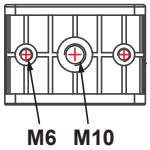


● Avec patte de fixation (Option)



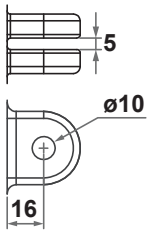
● Chape avant

1: Chariot plastique



● Chape moteur

1: Plastique



Unité: mm

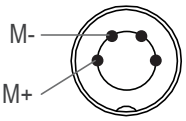
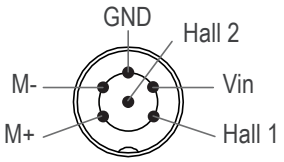
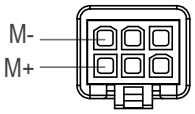
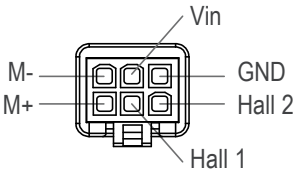
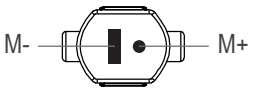
Compatibilité

Produits	Modèles	Spécification V61
Boitier de contrôle	BCT, BCS1, BCS2, BC3T, BC4M, BCT2	• Sans capteur de position • Avec cable DIN 4-Pin Type F
	BC11H, BC12H	• Sans capteur de position • Avec cable minfit 6-pin type L3
	BC3T-SY, BC4M-S, BC4M-B	• Avec capteur de position • Avec cable DIN 6-Pin Type F
	BC11S, BC12S	• Avec capteur de position • Avec cable minfit 6-pin type L3
Commande	HS15	• Avec prise type S DIN 41529 male(1)
	HB, TPSL, HS02, HZ02, HZ03, HZ04, HZ05, HZ06	• Avec cable DL1 (2)
Accessoire	Alimentation: TES1, TES3, TES4, TES2	• Avec cable DL1

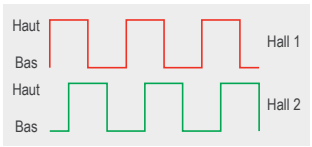
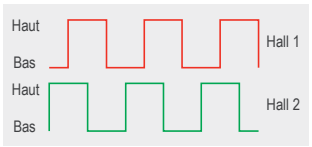
Remarque:
(1) La prise type S DIN 41529 est connectée directement à la commande HS15, sans boitier de contrôle.
(2) Le vérin est connecté à la télécommande via le cable DL1, sans boitier de contrôle.

Prises

A. Connection avec boitier de contrôle

	Sans capteur de position	Avec 2x capteurs Effet Hall
Prise DIN male type F	 4p2c	 6p6c
Prise minfit male type L3	 6p2c	 6p6c
Prise DIN 41529 male type S	 2p2c	N/A

Note: Séquencage des broches

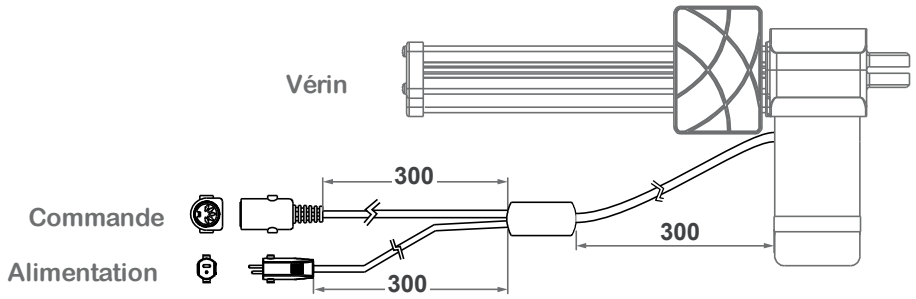
	Definition	Description
Alimentation	M+	Connecter M+ à “Vdc +” & M- à “Vdc -“ du moteur pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétreindre.
	M-	
Signal	Vin	Plage de tension d’entrée: 5 ~ 20V
	Hall 1 sortie	Haut = tension d’entrée - 1.2V (±0.6V) Bas = Masse Signal capteur Effet Hall 1:  Extension vérin  Retraction vérin Résolution des capteurs Effet Hall:
	Hall 2 Sortie	
	Masse	

Modèle.	Resolution (pic/mm)
BD61-XX-A4-XXX.XXX-CXX-HSX	10.0
BD61-XX-F4-XXX.XXX-CXX-HSX	10.0
BD61-XX-A4-XXX.XXX-CXX-HSX	6.67
BD61-XX-A8-XXX.XXX-CXX-HSX	5.0
BD61-XX-F8-XXX.XXX-CXX-HSX	5.0
BD61-XX-AG-XXX.XXX-CXX-HSX	2.5
BD61-XX-KG-XXX.XXX-CXX-HSX	1.25

B. Connection sans boitier de contrôle

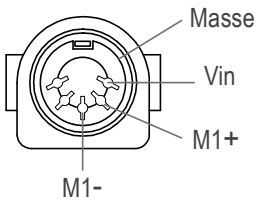
1. Solution par cable

- **Cable DL1**



2. Connection télecommande : connecteur DIN 5-pin femelle type U

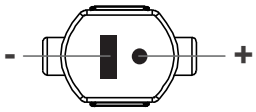
- **1 vérin**



Note: Connecter M1+ à "Vdc +" & M1- à "Vdc -" du moteur pour étendre le vérin M1. Inverser la polarité pour le rétracter.

Type U

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



Type S

Cable avec fils dénudés

● Sans capteur de position.

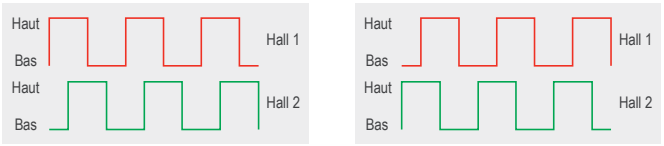
	Couleur fil	Définition	Description
Cable alimentation	Blanc Noir	Alimentation DC	Connecter fil blanc à “Vdc +” & fil noir à “Vdc -“ du moteur pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétreindre.

● Avec 1x Capteur Effet Hall

	Couleur fil	Définition	Description
Cable alimentation	Bleu Marron	Alimentation DC	Connecter fil bleu à “Vdc +” & fil marron à “Vdc -“ du moteur pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétracter.
Fils signal	Jaune	Vin	Plage de tension d’entrée : 5 ~ 20V
	Rouge	Sortie Hall	Haut = Tension d’entrée - 1.2V (±0.6V) Bas = Masse Signal capteur : Résolution du capteur Effet Hall
	Noir	Masse	

Modèle	Résolution (pic/mm)
BD61-XX-A4-XXX.XXX-CXX-HS1	10.0
BD61-XX-F4-XXX.XXX-CXX-HS1	10.0
BD61-XX-A4-XXX.XXX-CXX-HS1	6.67
BD61-XX-A8-XXX.XXX-CXX-HS1	5.0
BD61-XX-F8-XXX.XXX-CXX-HS1	5.0
BD61-XX-AG-XXX.XXX-CXX-HS1	2.5
BD61-XX-KG-XXX.XXX-CXX-HS1	1.25

● Avec 2x Capteur Effet Hall

<table>
<tr><th></th><th>Couleur fil</th><th>Définition</th><th>Description</th></tr>
<tr><td rowspan="2">cable alimentation</td><td>Bleu</td><td rowspan="2">Alimentation DC</td><td rowspan="2">Connecter fil bleu à “Vdc +” & fil marron à “Vdc -“ du moteur pour étendre le vérin. Inverser la polarité pour le rétreindre.</td></tr>
<tr><td>Marron</td></tr>
<tr><td rowspan="4">Fils Signal</td><td>Jaune</td><td>Vin</td><td>Plage de tension d’entrée : 5 ~ 20V</td></tr>
<tr><td>Rouge</td><td>Sortie Hall 1</td><td rowspan="2">Haut = tension d’entrée - 1.2V (±0.6V)
Bas = Masse
Signal capteur Effet Hall 1:


Extension vérin — Retraction vérin
Résolution des capteurs Effet Hall:
<table>
<tr><th>Modèle.</th><th>Resolution (pic/mm)</th></tr>
<tr><td>BD61-XX-A4-XXX.XXX-CXX-HSX</td><td>10.0</td></tr>
<tr><td>BD61-XX-F4-XXX.XXX-CXX-HSX</td><td>10.0</td></tr>
<tr><td>BD61-XX-A4-XXX.XXX-CXX-HSX</td><td>6.67</td></tr>
<tr><td>BD61-XX-A8-XXX.XXX-CXX-HSX</td><td>5.0</td></tr>
<tr><td>BD61-XX-F8-XXX.XXX-CXX-HSX</td><td>5.0</td></tr>
<tr><td>BD61-XX-AG-XXX.XXX-CXX-HSX</td><td>2.5</td></tr>
<tr><td>BD61-XX-KG-XXX.XXX-CXX-HSX</td><td>1.25</td></tr>
</table></td></tr>
<tr><td>Vert</td><td>Sortie Hall 2</td></tr>
<tr><td>Noir</td><td>Masse</td><td></td></tr>
</table>

Code nomenclature

V61- 24 - AG - 135 . 1135 -C 1 1 - HS2 - BK - 1

Tension d'alimentation	**12: 12V DC** **24: 24V DC**
Moteur et type de vis	**A4: 2500rpm / Pas 4mm** **A6: 2500rpm / Pas 6mm** **A8: 2500rpm / Pas 8mm** **AG: 2500rpm / Pas 16mm** **KG: 2500rpm / Pas 16mm** **F4: 3300rpm / Pas 4mm** **F8: 3300rpm / Pas 8mm**
Entraxe fermé	**XXX**
Entraxe ouvert	**XXX**
Chape avant	**1: Bloc chariot plastique**
Chape arrière	**1: Plastique**
Capteur de position	**Blanc: Pas de capteur** **HS1: Capteur Effet Hall x 1** **HS2: capteur Effet Hall x 2**
Option (plusieurs choix possible)	**Blanc : Pas d'option** **BK : Frein mécanique** **L : Patte de fixation**
Cable	**0: 300mm droit** **1: 1000mm droit** **2: 450mm avec spirale de 300mm** **A: Cable DL1**

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