

L12

L12-10-50-12-S

12 V DC, 10 mm, 22 N, wbudowane krancówki

- Napięcie zasilania: 6 lub 12 V DC
- Maksymalna siła: 80 N
- Maksymalna prędkość bez obciążenia: 25 mm/s
- Skok: 10, 30, 50 lub 100 mm
- Stopień ochrony: IP54



OPIS PRODUKTU

Actuonix Motion Devices to czołowy producent miniaturowych siłowników elektrycznych na świecie. Firma została założona w roku 2005 w Kanadzie. Od tego czasu dostarczyła innowacyjne technologicznie, a jednocześnie atrakcyjne cenowo siłowniki elektryczne do szeregu aplikacji m.in. medycznych, motoryzacyjnych oraz meblarskich.

Siłowniki firmy Actuonix serii L12 dostępne są w trzech głównych wersjach różniących się od siebie dostępną metodą sterowania:

- Wersja S – siłowniki oznaczone literą S posiadają wbudowane wyłączniki krańcowe. W momencie gdy siłownik znajdzie się w przedziale około 0.5 mm od któregoś z końca jazdy, nastąpi odcięcie napięcia zasilającego silnik. Możliwy jest wówczas ruch siłownika wyłącznie w kierunku przeciwnym. Zmiana kierunku jazdy możliwa jest poprzez odwrócenie polaryzacji napięcia zasilającego.
- Wersja P – siłowniki z wbudowanym potencjometrem zapewniającym sygnał sprzężenia zwrotnego. Modele oznaczone literą P idealnie sprawdzają się w aplikacjach, w których wymagana jest informacja o aktualnej pozycji wysuwu. Dostępny sygnał analogowy z potencjometru należy połączyć z zewnętrznym regulatorem pozycji. W ofercie firmy Actuonix znajduje się sterownik LAC, który odczytuje sygnał o aktualnym położeniu siłownika i porównuje go z zadanym sygnałem wejściowym. Sterownik LAC daje możliwość zadawania pozycji m.in. poprzez sygnał analogowy 0–3.3 VDC lub 4–20 mA, bądź też cyfrowy 0–5 VDC PWM.
- Wersja I – siłowniki z wbudowanym regulatorem pozycji. Wartość zadana pozycji może być ustawiana poprzez sygnał analogowy 0–5 VDC lub 4–20 mA, bądź też cyfrowy 0–5 VDC PWM. Modele oznaczone literą I umożliwiają wyeliminowanie w aplikacji zewnętrznego układu sterującego pracą siłownika elektrycznego.

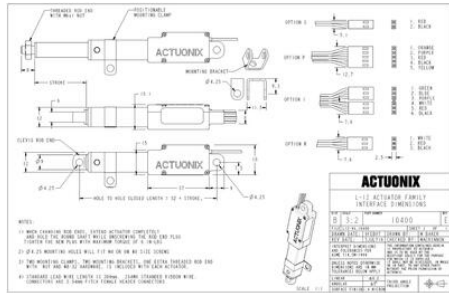
SPECYFIKACJA TECHNICZNA

| | |
|-----------------------------------|---------|
| Cykl pracy | 20 % |
| Maksymalna siła ciągnąca | 22 N |
| Maksymalna siła pchająca | 22 N |
| Masa | 28 g |
| Max. temperatura pracy | 50 °C |
| Min. temperatura pracy | -10 °C |
| Napięcie zasilania | 12 V DC |
| Poziom hałasu | 55 dB |
| Prędkość nominalna bez obciążenia | 25 mm/s |
| Przełożenie | 50:1 |
| Siła powrotna (statyczna) | 12 N |

| | |
|--------------------|-------|
| Skok | 10 mm |
| Stopień ochrony IP | IP54 |

L12-SS-GG-VV-C

| feature | Options |
|--|---|
| SS: Stroke Length | 10, 30, 50, 100 |
| GG: Gear reduction ratio (refer to load curves above) | 50, 100, 210 (lower ratios are faster but push less force, and vice versa) |
| VV: Voltage | 6, 12 (DC volts) |
| C: Controller | S Limit Switches P Potentiometer Feedback I Integrated Controller R RC Servo Integrated Controller |



L12-SS-GG-VV-C

| feature | Options |
|--|---|
| SS: Stroke Length | 10, 30, 50, 100 |
| GG: Gear reduction ratio (refer to load curves above) | 50, 100, 210 (lower ratios are faster but push less force, and vice versa) |
| VV: Voltage | 6, 12 (DC volts) |
| C: Controller | S Limit Switches P Potentiometer Feedback I Integrated Controller R RC Servo Integrated Controller |

