

Kompaktzylinder SR ET (Drosselklappenzylinder)

12 und 24 VDC, Verstellkraft bis 130 N



Standardmerkmale und Vorteile

- Für industrielle Anwendungen ausgelegt
- Robustes Aluminium Gehäuse
- Integrierte elektronische Optionen
- Kostengünstige „High-End“ Funktionalität
- Integrierte Montagebohrungen

Allgemeine Daten

Gewindetyp	Trapezgewinde
Verdrehsicherung	ja
Handbetätigung	nein
Haltebremse	nein, selbsthemmend
Überlastschutz	Rutschkupplung
Endschalter	optional
Anlog Ausgang	optional
CAN-Bus	optional
Motorschutz	optional
Motoranschluss	freie Kabelanschlüsse oder Stecker
Zertifikate	CE

Leistungsdaten

Maximale Last	dynamisch / statisch [N]
ETxx-084 (1)	45 / 90
ETxx-174	130 / 260
Geschwindigkeit	ohne / max. Last [mm/s]
ETxx-084 (1)	96 / 83
ETxx-174	48 / 37
Eingangsspannung	12, 24 VDC
Stromaufnahme (2)	
12 VDC	4 A
24 VDC	2 A
Hublänge	50,8 mm
Betriebstemperatur	
ETxx-xxx-x S	-40 bis +85 °C
ETxx-xxx-x E (ohne Motorschutz)	-40 bis +125°C
Einschaltdauer bei voller Last und 25°C	50 %
Längsspiel max.	1,5 mm
Einspannmoment	0 Nm
Leiterquerschnitt	1 mm ²
Kabellänge	165 mm
Schutzart	IP 69K, IP67
Betriebsdauer	500.000 Zyklen
Gewicht	1,11 kg
Linearität des anlog Stellungsrückmelders	± 1 %

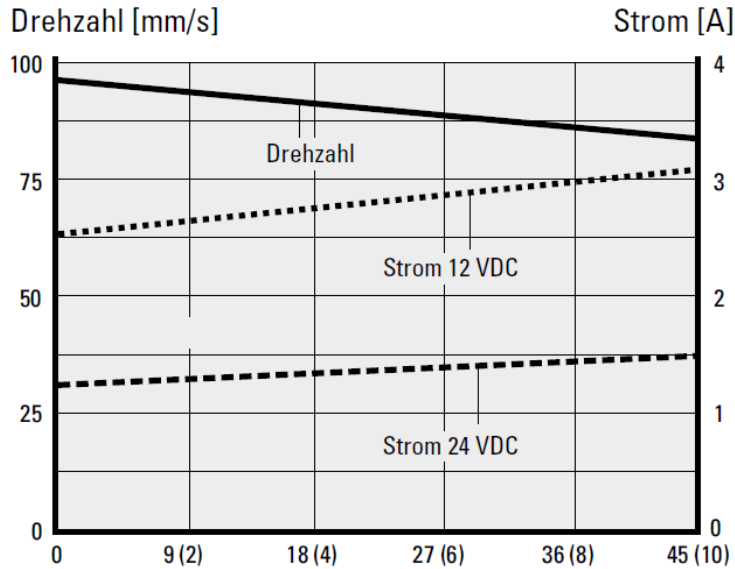
(1) ET••-084 (Hochgeschwindigkeitsversion) kann nur in Kombination mit Betriebstemperaturbereich E bestellt werden. (Kein Motorschutz!)

(2) Die Nenndaten für die max. Stromaufnahme umfassen nicht den Motoreinschaltstrom. Typische Einschaltstromwerte sind 12 A bei 12 VDC und 6 A bei 24 VDC.



Leistungsdiagramm SR ET

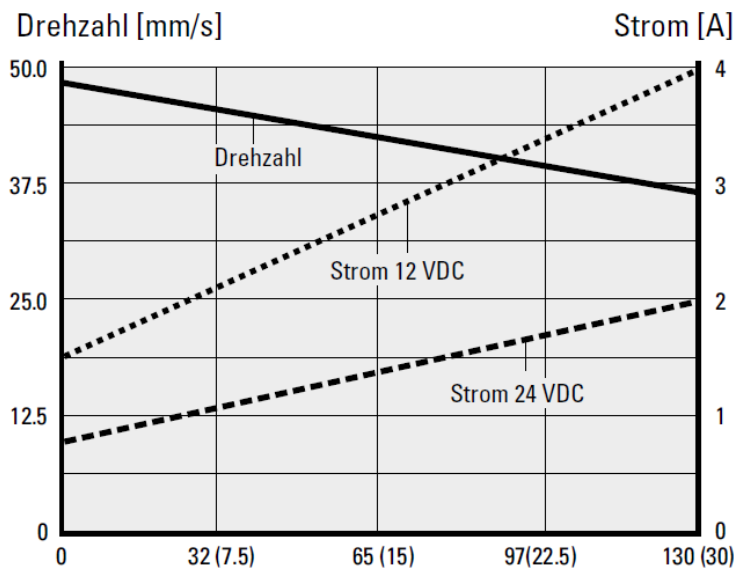
ET••-084



Dynamische Last [N (lbf)]

ET••-084 (Hochgeschwindigkeitsversion) kann nur in Kombination mit Betriebstemperaturbereich E bestellt werden. (Kein Motorschutz!)

ET••-174



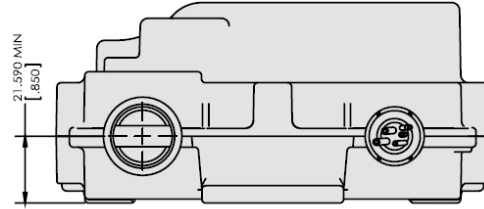
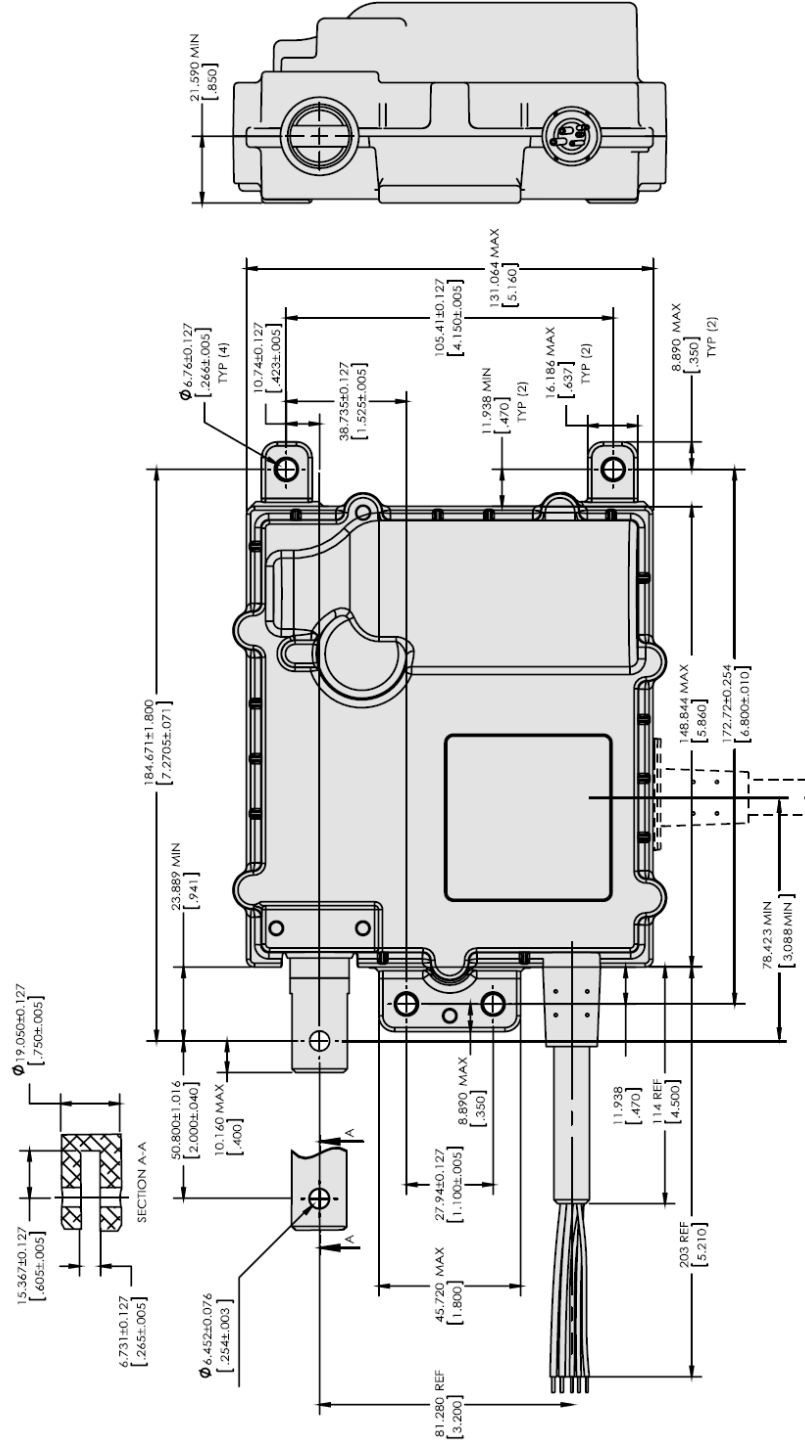
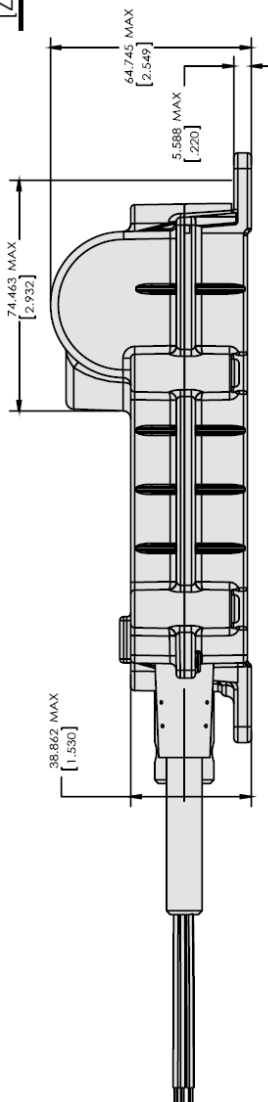
Dynamische Last [N (lbf)]



Maßblatt SR ET

Elisabethenstraße 2
 D-35315 Homberg / Ohm
 Telefon: 06633-9600-0
 Telefax: 06633-9600-93
 E-Mail: vertrieb@sr-gmbh.de
www.sr-gmbh.de

Abmessungen	Darstellung
METRISCH [ZOLL]	





Anschlussplan SR ET

Kabel- und Steckerbelegung

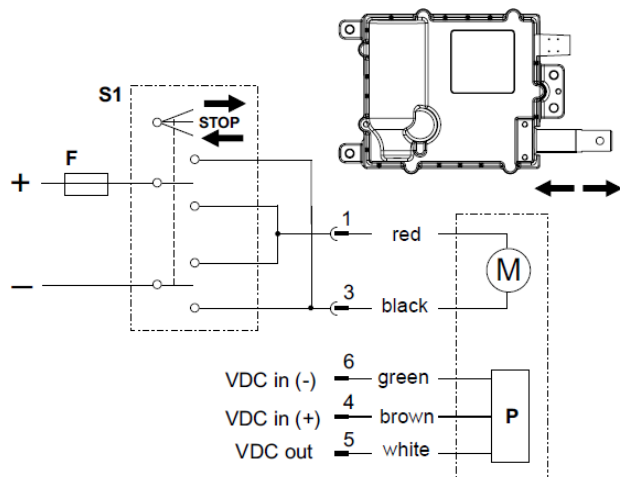
Optionsbezeichnung und Bestellschlüssel	Leiterfarbe oder Nummer des Deutsch-DTM04-6P-Steckerstifts *				
	Rot (1)	Schwarz (3)	Braun(4)	Weiß (5)	Grün (6)
Analoger Stellungsrückmelder (NP)	Motor	Motor	VDC Eingang (+)	VDC Ausgang	VDC Eingang (-)
Endlagenschalter (FN)	Motor	Motor	-	-	-
Analoger Stellungsrückmelder und Endlagenschalter (FP)	Motor	Motor	VDC Eingang (+)	VDC Ausgang	VDC Eingang (-)
CAN-Bus SAE J1939 (CN)	Netz (+)	Netz (-)	CAN Hoch	CAN Schirm**	CAN Niedrig

* Ein Deutsch-Gegensteckersatz können Sie unter Artikel Nr. 9100-448-021 bestellen.

Hinweis: Steckerstift 2 wird nicht verwendet, enthält jedoch einen Verschlussstopfen.

** Anschluss nicht erforderlich.

Anschlussplan Ausführung mit Analogem Stellungsrückmelder (NP)



Motoranschluss:

Zum Ausfahren des Kompaktzylinders den roten (1) Leiter an den positiven Pol und den schwarzen (3) Leiter an den negativen Pol anschließen. Zum Einfahren des Kompaktzylinders die Polarität ändern.

Der Kompaktzylinder muss vor Erreichen der mechanischen Endlagen abgeschaltet werden!

Stellungsrückmeldung:

Den braunen (4) Leiter an den positiven Pol und den grünen (6) Leiter an den negativen Pol anschließen. Beim Ausfahren steigt die Spannung zwischen grünen (6) und weißen (5) Leiter.

Eingangsspannung : max. 32 VDC

Ausgangsspannung vollständig eingefahren: < 5% VDC Eingang

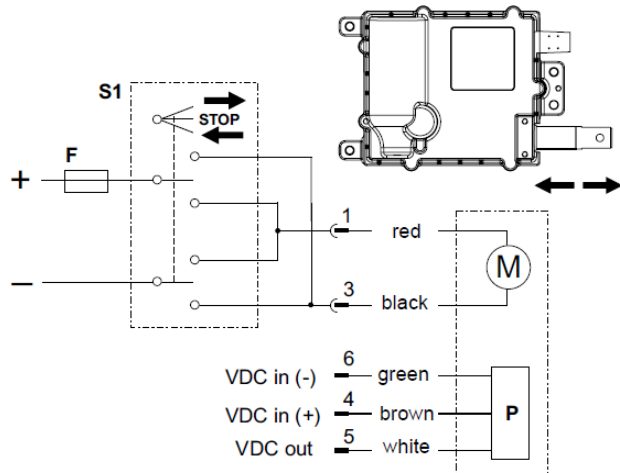
Ausgangsspannung vollständig ausgefahren: >75% VDC Eingang

Max. Ausgangsstrom: 1 mA

Linearität: ± 1 %



Anschlussplan Ausführung mit Endlagenschalter (FN) und Ausführung mit Endlagenschalter und analogem Stellungsrückmelder (FP)



Motoranschluss:

Zum Ausfahren des Kompaktzylinders den roten (1) Leiter an den positiven Pol und den schwarzen (3) Leiter an den negativen Pol anschließen. Zum Einfahren des Kompaktzylinders die Polarität ändern.

Der Kompaktzylinder wird bei Erreichen der Endlagen durch die Endlagenschalter automatisch abgeschaltet!

Stellungsrückmeldung:

Den braunen (4) Leiter an den positiven Pol und den grünen (6) Leiter an den negativen Pol anschließen. Beim Ausfahren steigt die Spannung zwischen grünen (6) und weißen (5) Leiter.

Eingangsspannung : max. 32 VDC

Ausgangsspannung vollständig eingefahren: < 5% VDC Eingang

Ausgangsspannung vollständig ausgefahren: >75% VDC Eingang

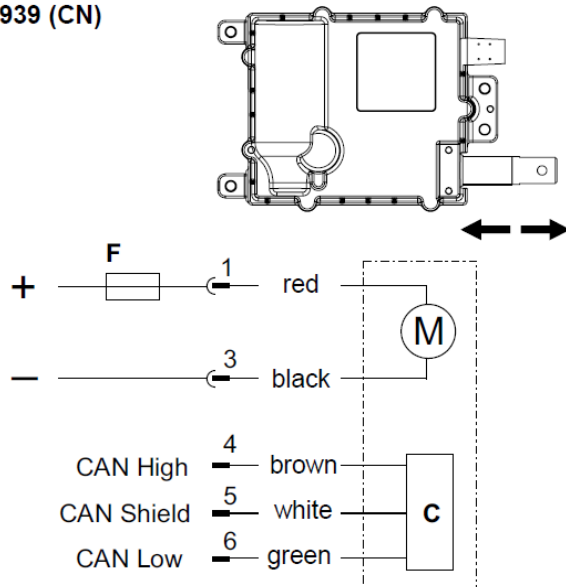
Max. Ausgangsstrom: 1 mA

Linearität: $\pm 1 \%$



Anschlussplan Ausführung mit CAN-Bus (CN)

1939 (CN)



Motoranschluss:

Den roten (1) Leiter an den positiven Pol und den schwarzen (3) Leiter an den negativen Pol anschließen. Ein Tauschen der Polarität zur Drehrichtungsumkehr ist nicht nötig. Der Kompaktzylinder wird über den CAN-Bus gesteuert. Bei Erreichen der mechanischen Endlagen schaltet der Kompaktzylinder automatisch ab.

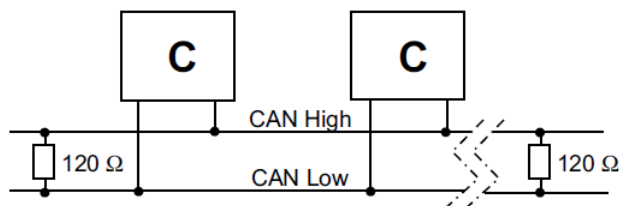
CAN-Bus:

CANBUS SAE J1939 Installationsdaten.

Nach ISO-11898 Standard-CAN 2.0B, Protokoll SAE J1939.

Der Schirm kann optional angeschlossen werden, ist aber für den Betrieb nicht erforderlich.

Ordnungsgemäße Abschlusswiderstände (120 Ohm) müssen im Kabelbaum eingesetzt werden.





Bestellschlüssel SR ET

Bestellschlüssel

Position	1	2	3	4	5	6	7
Beispiel	ET12-	174-	S	S	NP	1	S

1. Versorgungsspannung:

ET12 = 12 VDC

ET24 = 24 VDC

2. Kraft und Geschwindigkeit

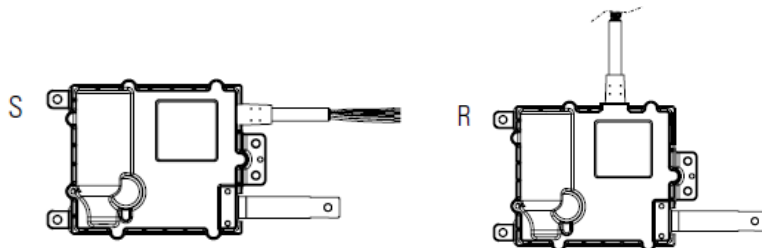
084- = 45 N, 83 mm/s (nur mit Temperaturbereich „E“, kein Motorschutz!)

174- = 130 N, 37 mm/s

3. Ausrichtung Kabelausgang

S = Parallel zum Kolbenrohr

R = 90° zum Kolbenrohr



4. Temperaturbereich

S = Standard: -40°C bis +85°C

E = Hohe Temperatur: -40°C bis +125°C (Nur bei Ausführung „084-“, kein Motorschutz!)

5. Steuerungsoptionen

NP = Analoge Stellungsrückmeldung

FN = Endlagenschalter

FP = Analoge Stellungsrückmeldung und Endlagenschalter

CN = CAN-Bus SAE J1939

6. Anschlussmöglichkeit

1 = Freies Kabel

2 = Deutsch-DTM04-6P Stecker

7. Ausrichtung des Gabelkopf

S = Standard

M = 90° gedrehter Gabelkopf

