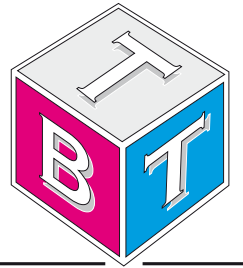


Traffa

Elektrozyylinder ETH

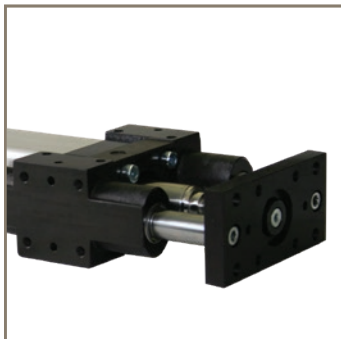
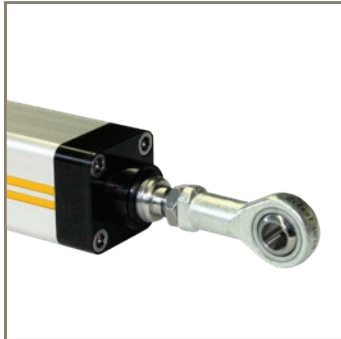
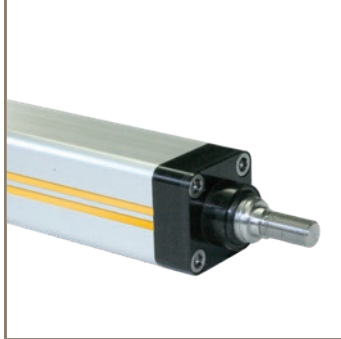


Technisches **B**üro Traffa



Innovative Antriebslösungen

Der optimale Antrieb individuell für Ihre Anforderung



ETH - Elektrozyylinder

Parker High Force Electro Thrust Cylinder



ENGINEERING YOUR SUCCESS.



ACHTUNG – VERANTWORTUNG DES ANWENDERS

VERSAGEN ODER UNSACHGEMÄÙE AUSWAHL ODER UNSACHGEMÄÙE VERWENDUNG DER HIERIN BESCHRIEBENEN PRODUKTE ODER ZUGEHÖRIGER TEILE KÖNNEN TOD, VERLETZUNGEN VON PERSONEN ODER SACHSCHÄDEN VERURSACHEN.

- Dieses Dokument und andere Informationen von der Parker-Hannifin Corporation, seinen Tochtergesellschaften und Vertragshändlern enthalten Produkt- oder Systemoptionen zur weiteren Untersuchung durch Anwender mit technischen Kenntnissen.
- Der Anwender ist durch eigene Untersuchung und Prüfung allein dafür verantwortlich, die endgültige Auswahl des Systems und der Komponenten zu treffen und sich zu vergewissern, dass alle Leistungs-, Dauerfestigkeits-, Wartungs-, Sicherheits- und Warnanforderungen der Anwendung erfüllt werden. Der Anwender muss alle Aspekte der Anwendung genau untersuchen, geltenden Industrienormen folgen und die Informationen in Bezug auf das Produkt im aktuellen Produktkatalog sowie alle anderen Unterlagen, die von Parker oder seinen Tochtergesellschaften oder Vertragshändlern bereitgestellt werden, zu beachten.
- Soweit Parker oder seine Tochtergesellschaften oder Vertragshändler Komponenten oder Systemoptionen basierend auf technischen Daten oder Spezifikationen liefern, die vom Anwender beigestellt wurden, ist der Anwender dafür verantwortlich festzustellen, dass diese technischen Daten und Spezifikationen für alle Anwendungen und vernünftigerweise vorhersehbaren Verwendungszwecke der Komponenten oder Systeme geeignet sind und ausreichen.

Übersicht	5
Technische Daten	8
Auslegungsschritte	10
Berechnen der axialen Kräfte	11
Auswahl des Zylinders	12
ETH - Elektrozylinder für ATEX Umgebung	12
Lebensdauer	13
Übertragbare Momente - Motor parallel	15
Zulässige axiale Druckkräfte	16
Zulässige Seitenkraft	18
Hub, Nutzhub und Sicherheitsweg	20
Nachschmierung	21
Abmessungen	22
Motoranbauoptionen¹⁾	23
Motor- und Getriebeauslegung	26
Montagearten	27
Standard	27
Schwenkzapfen	27
Schwenkflansch mit Achsbolzen	28
Frontplatte.....	30
Fußmontage	31
Montageplatten	32
Ausführung der Kolbenstange	33
Außengewinde.....	33
Innengewinde	33
Kugelkopf	34
Flexible Kupplung	34
Stangenführung	35
Zubehör	38
Kraftsensoren - Kugelkopf mit integriertem Kraftsensor	38
Initiatoren / Endlagenschalter	41
Auslegung von Antriebssträngen	43
Beispiel für die Auslegung mit vordefinierten Antriebssträngen	43
Vordefinierte Antriebsstränge ETH032	44
Vordefinierte Antriebsstränge ETH050	46
Vordefinierte Antriebsstränge ETH080	48
Vordefinierte Antriebsstränge ETH100, ETH125	50
Bestellschlüssel	52
ETH032 Bevorzugte Zylinder Bestellcode mit reduzierter Lieferzeit.	54
ETH050 Bevorzugte Zylinder Bestellcode mit reduzierter Lieferzeit.	55
ETH080 Bevorzugte Zylinder Bestellcode mit reduzierter Lieferzeit.	56

Parker Hannifin

Der Weltweit führende Hersteller für Antriebs- und Steuerungstechnik

Ein Weltklassemann auf einer lokalen Bühne

Globale Produktentwicklung

Parker hat mehr als 40 Jahre Erfahrung in der Entwicklung und Fertigung von Antrieben, Steuerungen, Motoren und Mechanik. Mit engagierten, global arbeitenden Produktentwicklungsteams nutzt Parker das Technologie Know-How und die Erfahrung der Entwicklerteams in Europa, Nordamerika und Asien.

Anwendungskompetenz vor Ort

Parker verfügt über lokale Entwicklungskapazitäten zur optimalen Anpassung unserer Produkte und Technologien an die Bedürfnisse der Kunden.

Fertigung nach Kundenbedarf

Um in den globalen Märkten auch zukünftig bestehen zu können, hat sich Parker verpflichtet, den steigenden Anforderungen stets gerecht zu werden. Optimierte Fertigungsmethoden und das Streben nach ständiger Verbesserung kennzeichnen die Fertigung von Parker. Wir messen uns daran, inwieweit wir den Erwartungen unserer Kunden in den Bereichen Qualität und Liefertreue entsprechen. Um diesen Erwartungen immer gerecht werden zu können, investieren wir kontinuierlich in unsere Fertigungsstandorte in Europa, Nordamerika und Asien.

Elektromechanische Fertigungsstandorte weltweit

Europa

Littlehampton, Großbritannien
Dijon, Frankreich
Offenburg, Deutschland
Filderstadt, Deutschland
Mailand, Italien

Asien

Wuxi, China
Jangan, Korea
Chennai, Indien

Nordamerika

Rohnert Park, Kalifornien
Irwin, Pennsylvania
Charlotte, North Carolina
New Ulm, Minnesota



Offenburg, Deutschland

Lokale Fertigung und Support in Europa

Ein Netzwerk engagierter Verkaufsteams und autorisierter Fachhändler bietet Beratung und garantiert lokalen technischen Support.

Die Kontaktdaten der Verkaufsbüros finden Sie auf der Rückseite dieses Dokuments oder Sie besuchen unsere Website: www.parker.com



Mailand, Italien



Littlehampton, Großbritannien



Filderstadt, Deutschland



Dijon, Frankreich

High Force Electro Thrust Cylinder - ETH

Übersicht

Beschreibung

Der Elektrozyylinder ETH schließt die Lücke zwischen pneumatischen und hydraulischen Antrieben und kann diese bei vielen Applikationen ersetzen, bei gleichzeitig erhöhter Produktionssicherheit. Berechnet man die Kosten der Medien Luft & Öl, dann erkennt man, dass eine Elektromechanik, wie der Elektrozyylinder ETH, in den meisten Fällen ökonomischer ist. Zusammen mit dem reichhaltigen Zubehör ergeben sich zahlreiche Möglichkeiten in den verschiedensten Bereichen.

Typische Anwendungsgebiete




- **Material-Handling und Zuführungssysteme**
 - in der Holz- und Kunststoffverarbeitenden Industrie
 - als Vertikalachse zum Beschicken von Werkzeugmaschinen
 - in der Textilindustrie zum Spannen / Greifen von textilen Geweben
 - in der Automobilindustrie zum Transportieren und Zuführen von Bauteilen
- Prüfstände und Laboranwendungen
- Ventil- und Klappenbetätigung
- Einpressen
- Verpackungsmaschinen
- Prozessautomation für die Nahrungsmittel- und Getränkeindustrie

Merkmale

- Konkurrenzlose Leistungsdichte - hohe Kräfte bei kleiner Baugröße
- Initiatoren / Initiatorleitungen im Profil versenkbar
- Durch Zubehörteile mit integrierten Kraftsensoren können Kräfte exakt dosiert und sogar geregelt werden
- Optimiert für sicheres Handling und einfaches Reinigen
- Hohe Lebensdauer
- Reduzierte Wartungskosten durch eine patentierte, integrierte Nachschmierbohrung im Zylinderflansch
- Einfache Austauschbarkeit da konform zur Pneumatik ISO-Flanschnorm (DIN ISO 15552:2005-12)
- Integrierte Verdrehsicherung
- Reduzierte Geräuschemission
- Alles aus einer Hand
Wir bieten den kompletten Antriebsstrang: Antriebsregler, Motoren und Getriebe passend zum Elektrozyylinder



Technische Daten - Übersicht

Typ	Elektrozyylinder - ETH
Baugrößen	ETH032 / ETH050 / ETH080 / ETH100 / ETH125
Spindelsteigung	5, 10, 16, 20 mm
Hub	bis zu 2000 mm
Zug/Druckkraft	bis zu 114 000 N
Geschwindigkeit	bis zu 1,3 m/s
Beschleunigung	bis zu 15 m/s ²
Äquivalente dynamische axiale Kraft bei 2500 km Lebensdauer	bis zu 49 600 N
Wirkungsgrad	bis zu 90 %
Wiederholgenauigkeit	bis zu ±0,03 mm
Schutzarten	IP54 IP54 mit VA-Schrauben IP65
Antrieb	Inline: Axialer Antrieb oder Paralleler Antrieb mit Hochleistungszahnriemen
Richtlinien	2011/65/EG: RoHS konform  RoHS 2014/34/EU Gerätegruppe II Kategorie 2, geeignet für Gasumgebungen der Zone 1 oder Zone 2
Klassifizierung	ETH032, 050:  II 2G Ex h IIC T4 Gb ETH080*:  II 2G Ex h IIB T4 Gb Konformitätsbescheinigungsnummer: EPS 13 ATEX 2 592 X (X: es gelten besondere Gebrauchsspezifikationen)

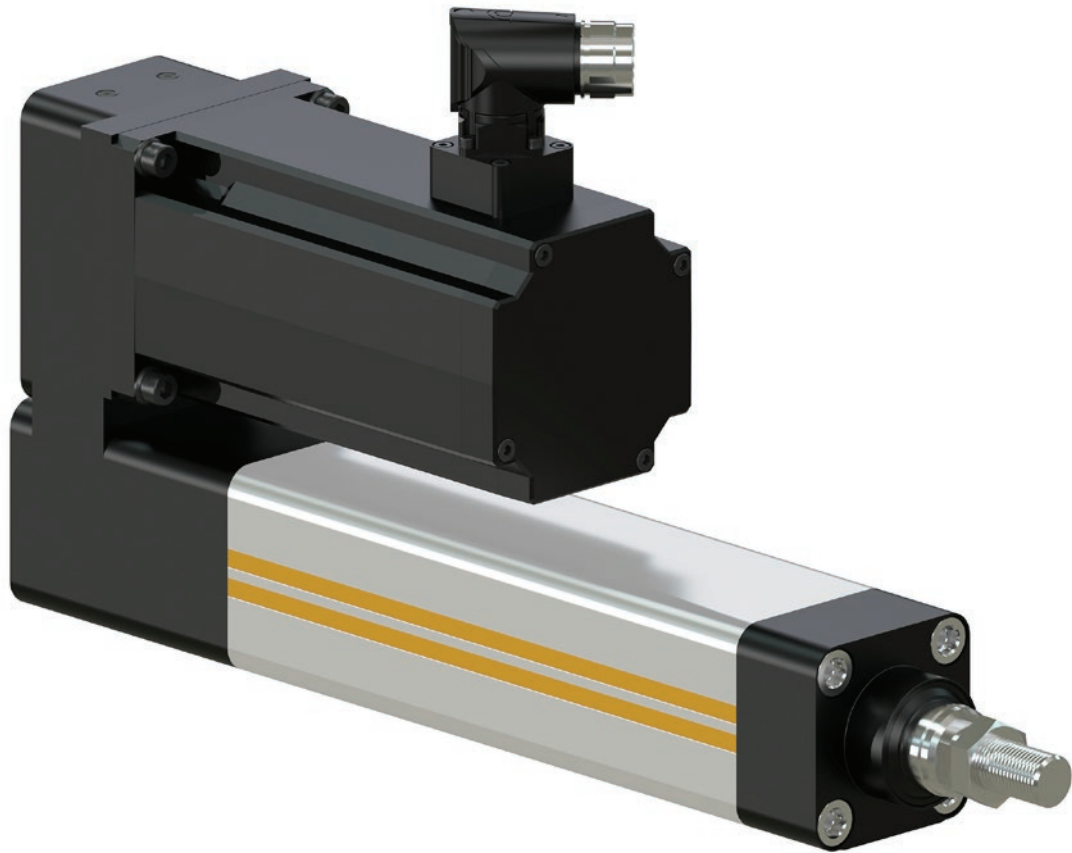
* ETH100,ETH125: nur auf Anfrage

Parker baut auch kundenspezifisch:

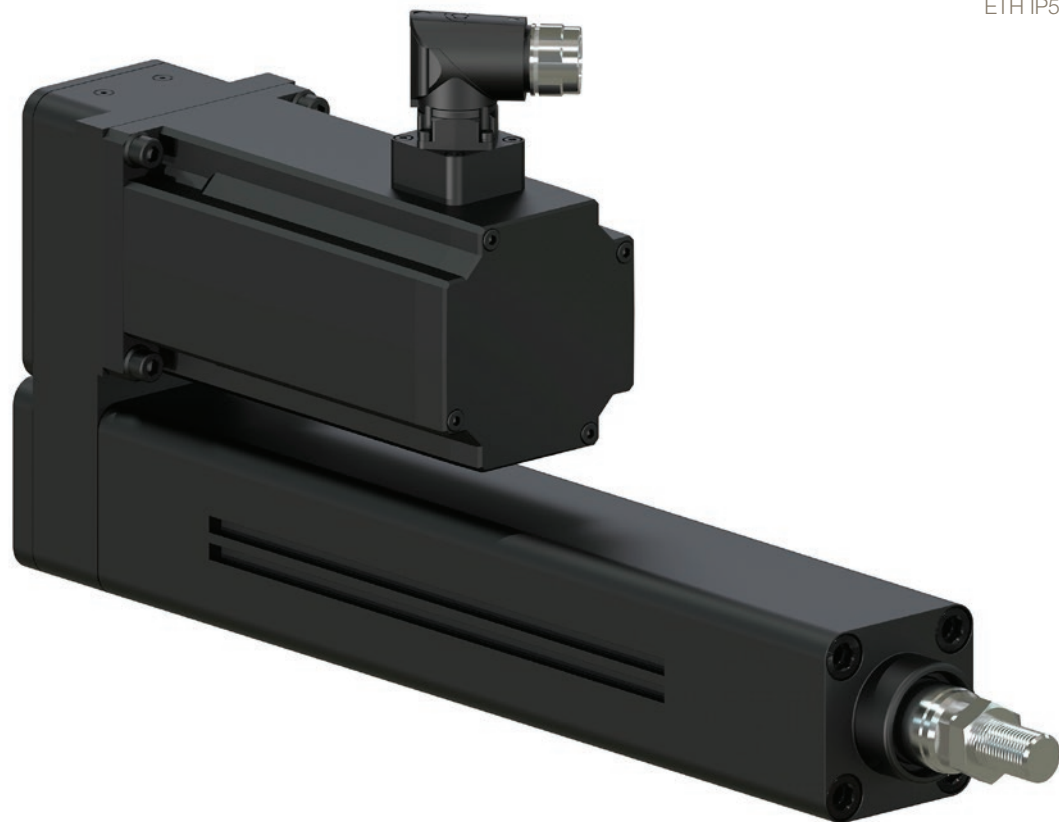
Benötigen Sie in Ihrer Applikation Sonderausführungen eines ETH-Zylinders, kontaktieren Sie uns, wir helfen Ihnen weiter.

- Kundenspezifische Montageoptionen und Kolbenstangenenden
- Anbau von bauseits beigestellten Motoren
- Vorbereitung des Zylinders für den Einsatz bei aggressiven Umgebungsbedingungen
- Verlängerte Kolbenstange
- Polierte Kolbenstange
- Hartverchromte Kolbenstange

Parker High Force Electro Thrust Cylinder



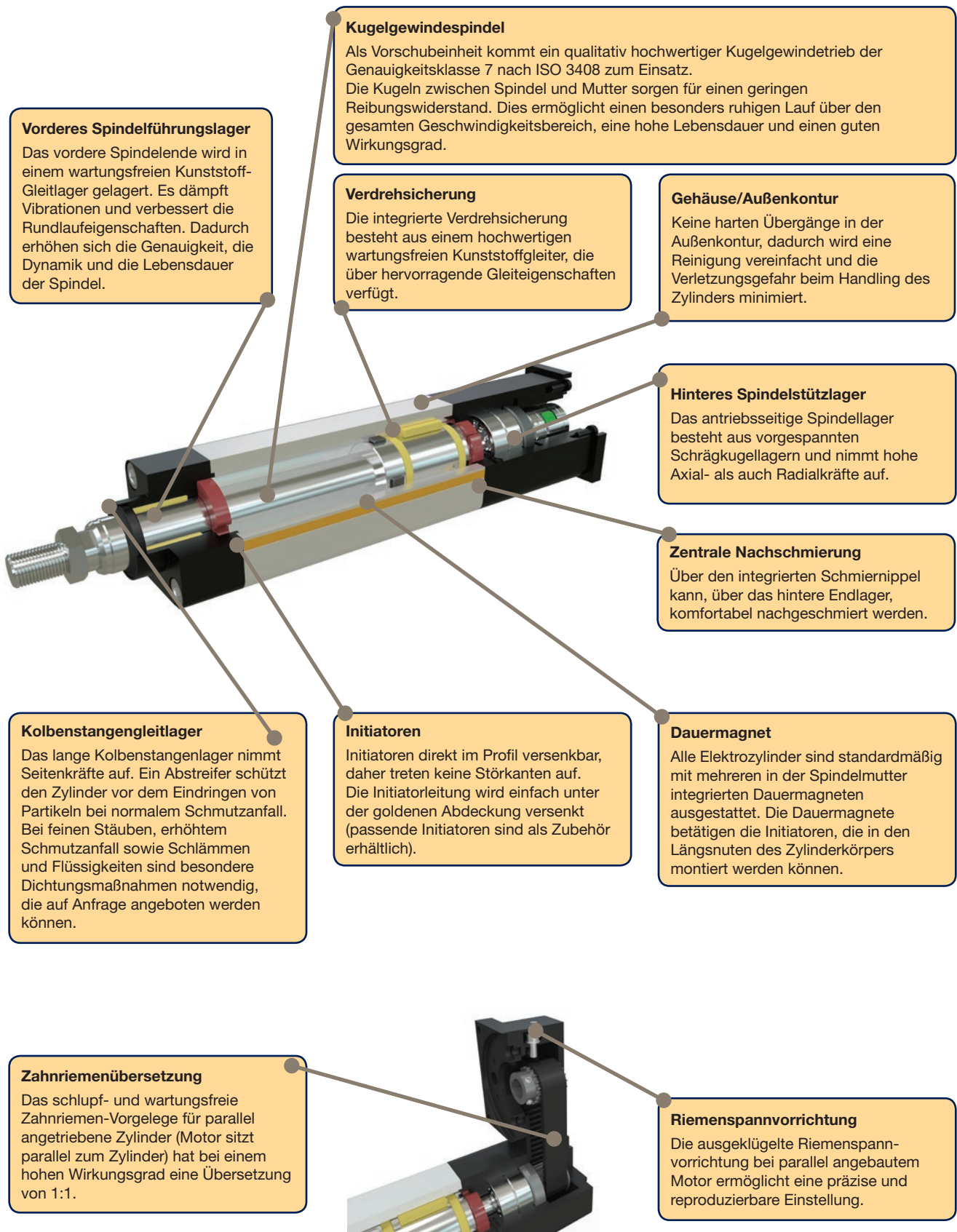
ETH IP54 (Standard)¹⁾



ETH IP65

¹⁾ ETH032/050/080 ATEX: Endkappen und Antriebsgehäuse sind nicht eloxiert

Produktaufbau



Vorderes Spindelführungslager
Das vordere Spindelende wird in einem wartungsfreien Kunststoff-Gleitlager gelagert. Es dämpft Vibrationen und verbessert die Rundlaufeigenschaften. Dadurch erhöhen sich die Genauigkeit, die Dynamik und die Lebensdauer der Spindel.

Kugelgewindespindel
Als Vorschubeinheit kommt ein qualitativ hochwertiger Kugelgewindetrieb der Genauigkeitsklasse 7 nach ISO 3408 zum Einsatz. Die Kugeln zwischen Spindel und Mutter sorgen für einen geringen Reibungswiderstand. Dies ermöglicht einen besonders ruhigen Lauf über den gesamten Geschwindigkeitsbereich, eine hohe Lebensdauer und einen guten Wirkungsgrad.

Verdrehsicherung
Die integrierte Verdrehsicherung besteht aus einem hochwertigen wartungsfreien Kunststoffgleiter, die über hervorragende Gleiteigenschaften verfügt.

Gehäuse/Außenkontur
Keine harten Übergänge in der Außenkontur, dadurch wird eine Reinigung vereinfacht und die Verletzungsgefahr beim Handling des Zylinders minimiert.

Hinteres Spindelstützlager
Das antriebsseitige Spindelstützlager besteht aus vorgespannten Schrägkugellagern und nimmt hohe Axial- als auch Radialkräfte auf.

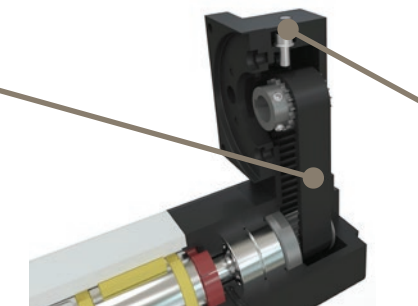
Zentrale Nachschmierung
Über den integrierten Schmiernippel kann, über das hintere Endlager, komfortabel nachgeschmiert werden.

Kolbenstangengleitlager
Das lange Kolbenstangengleitlager nimmt Seitenkräfte auf. Ein Abstreifer schützt den Zylinder vor dem Eindringen von Partikeln bei normalem Schmutzanfall. Bei feinen Stäuben, erhöhtem Schmutzanfall sowie Schlämmen und Flüssigkeiten sind besondere Dichtungsmaßnahmen notwendig, die auf Anfrage angeboten werden können.

Initiatoren
Initiatoren direkt im Profil versenkbar, daher treten keine Störkanten auf. Die Initiatorleitung wird einfach unter der goldenen Abdeckung versenkt (passende Initiatoren sind als Zubehör erhältlich).

Dauermagnet
Alle Elektrozyylinder sind standardmäßig mit mehreren in der Spindel Mutter integrierten Dauermagneten ausgestattet. Die Dauermagnete betätigen die Initiatoren, die in den Längsnuten des Zylinderkörpers montiert werden können.

Zahnriemenübersetzung
Das schlupf- und wartungsfreie Zahnriemen-Vorgelege für parallel angetriebene Zylinder (Motor sitzt parallel zum Zylinder) hat bei einem hohen Wirkungsgrad eine Übersetzung von 1:1.



Riemenspannvorrichtung
Die ausgeklügelte Riemenspannvorrichtung bei parallel angebaurem Motor ermöglicht eine präzise und reproduzierbare Einstellung.

Technische Daten

Zylinderbaugröße -typ	Einheit	ETH032			ETH050			ETH080	
		M05	M10	M16 ⁴⁾	M05	M10	M20 ⁴⁾	M05	M10
Spindelsteigung	[mm]	5	10	16	5	10	20	5	10
Spindeldurchmesser	[mm]	16			20			32	

Fahrwege, Geschwindigkeiten und Beschleunigung

Lieferbare Hübe ^{1) 2)}	[mm]	stufenlos von 50-1000 & Standard Hübe			stufenlos von 50-1200 & Standard Hübe			stufenlos von 100-1600 & Standard Hübe	
Max. zulässige Geschwindigkeit bei Hub =									
50-400 mm	[mm/s]	333	667	1067	333	667	1333	267	533
600 mm	[mm/s]	286	540	855	333	666	1318	267	533
800 mm	[mm/s]	196	373	592	238	462	917	267	533
1000 mm	[mm/s]	146	277	440	177	345	684	264	501
1200 mm	[mm/s]	-	-	-	139	270	536	207	394
1400 mm	[mm/s]	-	-	-	-	-	-	168	320
1600 mm	[mm/s]	-	-	-	-	-	-	140	267
Max. Beschleunigung	[m/s ²]	4	8	12	4	8	15	4	8

Kräfte

Max. axiale Zug-/Druckkraft Motor inline	[N]	3600	3700	2400	9300	7000	4400	17800	25100
Max. axiale Zug-/Druckkraft - Motor parallel ³⁾	[N]		3280	2050		4920	2460		11620
Äquivalente dynamische axiale Kraft bei 2500 km Lebensdauer	[N]	1130	1700	1610	2910	3250	2740	3140	7500

Maximal übertragbares Moment / Kraftkonstante

Maximal übertragbares Moment Motor inline	[Nm]	3,2	6,5	6,8	8,2	12,4	15,6	15,7	44,4
Maximal übertragbares Moment- Motor parallel ³⁾	[Nm]	3,5	6,4		9,1	9,3		17,5	22,8
Kraftkonstante Motor inline ⁵⁾	[N/Nm]	1131	565	353	1131	565	283	1131	565
Kraftkonstante Motor parallel ⁵⁾	[N/Nm]	1018	509	318	1018	509	254	1018	509

Masse⁶⁾

Masse Grundeinheit Nullhub (inkl. Kolbenstange)	[kg]	1,2	1,2	1,4	2,2	2,2	2,4	7,1	7,5
Zusatzmasse Inline-Einheit	[kg]	0,7			1,0			3,2	
Zusatzmasse Parallel- Einheit	[kg]	0,8			1,0			3,1	
Masse Zusatzlänge (inkl. Kolbenstange)	[kg/m]	4,5			8,2			18,2	
Masse Kolbenstange Nullhub	[kg]	0,06			0,15			0,59	
Masse Kolbenstange - Zusatzlänge	[kg/m]	0,99			1,85			4,93	

Massenträgheitsmomente

Motor parallel ohne Hub	[kgmm ²]	8,3	8,8	14,1	30,3	30,6	38,0	215,2	213,6
Motor inline ohne Hub	[kgmm ²]	7,1	7,6	12,9	25,3	25,7	33,1	166,2	164,5
Motor parallel/inline pro Meter	[kgmm ² /m]	41,3	37,6	41,5	97,7	92,4	106,4	527,7	470,0

Genauigkeit: Zweiseitige Wiederholpräzision (ISO230-2)

Motor inline	[mm]	±0,03
Motor parallel	[mm]	±0,05

Wirkungsgrad

Motor inline	der Wirkungsgrad beinhaltet alle Reibmomente	[%]	90
Motor parallel		[%]	81

Umgebungsbedingungen

Betriebstemperatur	[°C]	-10...+70
Umgebungstemperatur	[°C]	-10...+40
Lagerungstemperatur	[°C]	-20...+40
Luftfeuchtigkeit	[%]	0...95 (keine Betauung)
Aufstellhöhen-Bereich	[m]	max. 3000

¹⁾ "Bestellschlüssel" (Seite 52), ²⁾ Hubzwischenlängen können interpoliert werden.

³⁾ Gilt für Motordrehzahl < 100 min⁻¹: Übertragbares Drehmoment abhängig von der Motordrehzahl siehe Seite 15

⁴⁾ ATEX nur auf Anfrage, ⁵⁾ In den Kraftkonstanten sind die Wirkungsgrade enthalten.

⁶⁾ Gewicht ohne Kolbenstangenende und Montageoption

Zylinderbaugröße -typ	Einheit	ETH100 ⁴⁾		ETH125 ⁴⁾	
		M10	M20	M10	M20
Spindelsteigung	[mm]	10	20	10	20
Spindeldurchmesser	[mm]	50		63	

Fahrwege, Geschwindigkeiten und Beschleunigung

Lieferbare Hübe ¹⁾²⁾	[mm]	stufenlos von 200-2000 & Standard Hübe		stufenlos von 200-2000 & Standard Hübe	
Max. zulässige Geschwindigkeit bei Hub =					
100-400 mm	[mm/s]	400	800	417	833
500 mm	[mm/s]	400	747	417	807
600 mm	[mm/s]	333	622	395	684
800 mm	[mm/s]	241	457	290	514
1000 mm	[mm/s]	185	354	224	405
1200 mm	[mm/s]	148	284	180	329
1400 mm	[mm/s]	122	235	148	275
1600 mm	[mm/s]	102	198	125	234
2000 mm	[mm/s]	76	148	94	170
Max. Beschleunigung	[m/s ²]	8	10	8	10

Kräfte

Max. axiale Zug-/Druckkraft Motor inline	[N]	54 800	56 000	88 700	114 000
Max. axiale Zug-/Druckkraft - Motor parallel ³⁾	[N]		50 800	76 300	81 400
Äquivalente dynamische axiale Kraft bei 2500 km Lebensdauer	[N]	18 410	27 100	27 140	49 600

Maximal übertragbares Moment / Kraftkonstante

Maximal übertragbares Moment Motor inline	[Nm]	100	200	150	400
Maximal übertragbares Moment - Motor parallel ³⁾	[Nm]	108	200		320
Kraftkonstante Motor inline ⁵⁾	[N/Nm]	565	283	565	283
Kraftkonstante Motor parallel ⁵⁾	[N/Nm]	509	254	509	254

Masse⁶⁾

Masse Grundeinheit Nullhub (inkl. Kolbenstange)	[kg]	21	24	56	64
Zusatzmasse Inline-Einheit	[kg]	12		27	
Zusatzmasse Parallell- Einheit	[kg]	21		51	
Masse Zusatzlänge (inkl. Kolbenstange)	[kg/m]	38		62	
Masse Kolbenstange Nullhub	[kg]	1,2		2,9	
Masse Kolbenstange - Zusatzlänge	[kg/m]	7,7		14,4	

Massenträgheitsmomente

Motor parallel ohne Hub	[kgmm ²]	5860	6240	17 050	17 990
Motor inline ohne Hub	[kgmm ²]	2240	2620	12 960	13 400
Motor parallel/inline pro Meter	[kgmm ² /m]	4270	4710	10 070	10 490

Genauigkeit: Zweiseitige Wiederholpräzision (ISO230-2)

Motor inline	[mm]	±0,03			
Motor parallel	[mm]	±0,05			

Wirkungsgrad

Motor inline	der Wirkungsgrad beinhaltet alle Reibmomente	[%]	90		
Motor parallel		[%]	81		

Umgebungsbedingungen

Betriebstemperatur	[°C]	-10...+70			
Umgebungstemperatur	[°C]	-10...+40			
Lagerungstemperatur	[°C]	-20...+40			
Luftfeuchtigkeit	[%]	0...95 (keine Betauung)			
Aufstellhöhen-Bereich	[m]	max. 3000			

¹⁾ "Bestellschlüssel" (Seite 52), ²⁾ Hubzwischenlängen können interpoliert werden.

³⁾ Gilt für Motordrehzahl < 100 min⁻¹ : Übertragbares Drehmoment abhängig von der Motordrehzahl siehe Seite 15

⁴⁾ ATEX nur auf Anfrage, ⁵⁾ In den Kraftkonstanten sind die Wirkungsgrade enthalten. ⁶⁾ Gewicht ohne Kolbenstangenende und Montageoption

Technische Daten gelten unter Normbedingungen und nur für die jeweils einzeln vorliegende Betriebs- und Belastungsart. Bei zusammengesetzter Belastung muss nach den physikalischen Gesetzen und technischen Regeln geprüft werden, ob einzelne Daten möglicherweise zu reduzieren sind. Halten Sie im Zweifelsfalle bitte Rücksprache mit Parker.

Auslegungsschritte

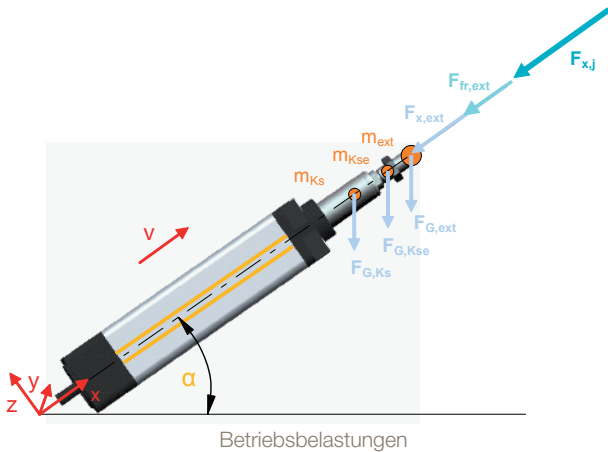
Mit den nachfolgenden Auslegungsschritten finden Sie den passenden Elektrozyylinder. Wählen Sie mit abgeschätzten Applikationsdaten einen Elektrozyylinder aus. Berechnen Sie mit nachfolgend beschriebenen Auslegungsschritten die tatsächlich benötigten Applikationsdaten.

Überschreiten die Anforderungen Ihrer Applikation einen Maximalwert, dann wählen Sie einen größeren Elektrozyylinder und prüfen Sie bitte die Maximalwerte erneut. Eventuell kann auch ein kleinerer Elektrozyylinder die Anforderungen erfüllen.

Schritt	Applikationsdaten	Auslegung	Mit Hilfe von ...
1	ATEX oder nicht-ATEX	Wenn ATEX, prüfen Sie ob der gewählte ETH Elektrozyylinder in Ihrer Applikation sämtliche ATEX-Anforderungen erfüllt.	"Elektrozyylinder für ATEX Umgebung" (Seite 12)
2	Genauigkeit, Umgebungsbedingungen	Prüfen Sie die Rahmenbedingungen für den Einsatz des ETH in Ihrer Applikation.	"" (Seite 15)
3	Platzbedarf	Prüfen Sie den in Ihrer Applikation verfügbaren Platz und wählen Sie die Motoranbauoption: inline oder parallel.	"Abmessungen" (Seite 15)
4	Axiale Kräfte	Berechnen der axialen Kräfte der einzelnen Segmente des Applikationszyklus.	"Berechnen der axialen Kräfte" (Seite 11)
5	Maximal benötigte Kraft	Ermitteln der maximal benötigten axialen Kraft (Zug- und Druckkraft).	Ermitteln der maximal benötigten axialen Kraft (Seite 12)
		Auswahl des Zylinders über die maximale axiale Zug-/Druckkraft (verwenden Sie Kennwerte der gewählten Motoranbauoption: inline oder parallel).	"" (Seite 15)
6	Maximale Geschwindigkeit	Auswahl der Spindelsteigung beim gewählten Zylinder.	"" (Seite 15)
7	Maximale Beschleunigung	Kontrolle ob die maximale Beschleunigung ausreicht.	"" (Seite 15)
8	Hub wählen	Auswahl des gewünschten Hubes: Benötigter Hub aus Nutzhub und Sicherheitswegen ermitteln aus Liste der Vorzugshübe den gewünschten Hub auswählen oder falls gewünschte Hublänge nicht vorhanden: Nutzhublänge in mm-Schritten festlegen. Achtung! Minimal und maximal möglicher Hub beachten	"Hub, Nutzhub und Sicherheitsweg" (Seite 20) "Bestellschlüssel" (Seite 52) "" (Seite 15)
9	Zulässige Druckkraft wegen Knickgefahr	Prüfen der maximalen Druckkraft, abhängig vom Hub und der Montageart. Evtl. lässt Ihre Applikation eine andere Montageart zu, wodurch die maximale Druckkraft realisiert werden kann.	"Zulässige axiale Druckkräfte" (Seite 16)
10	Lebensdauer	Ermitteln der Lebensdauer mit Hilfe einer äquivalenten axialen Kraft, der Einsatzumgebung (Betriebsbeiwert) und den Lebensdauer - Diagrammen.	"Lebensdauer" (Seite 13)
11	Zulässige Seitenkraft	Ermitteln Sie die Seitenkräfte Ihrer Applikation und prüfen Sie diese gegen die zulässigen Seitenkräfte (hubabhängig).	Seitenkraft (Seite 18) Diagramme (Seite 18)
12	Nachschmierzyklus	Prüfen Sie ob der geforderte Nachschmierzyklus in die betriebliche Umgebung passt.	"Nachschmierung" (Seite 21)
13	Motor / Getriebe	Berechnen des erforderlichen Drehmoments, um die benötigte Kraft am ETH zu erzeugen. Auswahl eines geeigneten Motors.	"Motor- und Getriebeauslegung" (Seite 26)
14	Motoranbauflansch	Auswahl des passenden Motoranbauflansches.	"Motoranbauoptionen" (Seite 23)
15	Montageart	Auswahl der Befestigungsart des Elektrozyinders.	"Montagearten" (Seite 27)
16	Kolbenstangen	Auswahl des Kolbenstangenendes zur Befestigung der Last.	"Ausführung der Kolbenstange" (Seite 33)

Berechnen der axialen Kräfte

Mit den Formeln (1 & 2) können die axialen Kräfte der einzelnen Segmente des Applikationszyklus ermittelt werden. Mit Hilfe der axialen Kräfte wird geprüft, ob der vorausgewählte Elektrozyylinder die geforderten Kräfte zur Verfügung stellen kann und die maximale Knickbelastung eingehalten wird. Die axialen Kräfte dienen auch als Grundlage zur Berechnung der Lebensdauer.



Formelzeichen (Formel 1-2)

$F_{x,a,j}$	= Axiale Kräfte beim Ausfahren in N
$F_{x,e,j}$	= Axiale Kräfte beim Einfahren in N
$F_{x,ext}$	= Externe axiale Kraft in N
$F_{G,ext}$	= Gewichtskraft durch eine zusätzliche Masse in N
$F_{G,Kse}$	= Gewichtskraft durch das Kolbenstangenende in N
$F_{G,Ks}$	= Gewichtskraft durch die Kolbenstange in N
m_{ext}	= Zusätzliche Masse in kg
m_{Kse}	= Masse des Kolbenstangenendes in kg (siehe "Ausführungen der Kolbenstange" Seite 33)
$m_{Ks,0}$	= Masse der Kolbenstange bei Nullhub in kg (siehe Tabelle "Technische Daten" Seite 15)
$m_{Ks,Hub}$	= Masse der Kolbenstange pro m Hub in kg (siehe Tabelle "Technische Daten" Seite 15)
Hub	= Gewählter Hub in m
$a_{K,j}$	= Beschleunigung an der Kolbenstange in m/s^2
α	= Ausrichtungswinkel in $^\circ$
$F_{x,max}$	= Maximal zulässige Axialkraft in N
$F_{fr,ext}$	= Externe Reibungskraft in N

Index "j" für die einzelnen Segmente des Applikationszyklus

Berechnen der axialen Kräfte

Ermitteln Sie für jedes Segment des Applikationszyklus die auftretenden axialen Kräfte.

Bei ausfahrender Kolbenstange:

$$F_{x,a,j} = F_{x,ext} + F_{fr,ext} + (m_{ext} + m_{Kse} + m_{Ks,0} + m_{Ks,Hub} \cdot \text{Hub}) \cdot (a_{K,j} + \sin\alpha \cdot 9,81 \frac{m}{s^2})$$

Formel 1

Bei einfahrender Kolbenstange:

$$F_{x,e,j} = F_{x,ext} - F_{fr,ext} + (m_{ext} + m_{Kse} + m_{Ks,0} + m_{Ks,Hub} \cdot \text{Hub}) \cdot (-a_{K,j} + \sin\alpha \cdot 9,81 \frac{m}{s^2})$$

Formel 2

Berechnungsbeispiel:

Vertikale Anordnung

- ETH050
- Hub = 500 mm = 0,5 m
- Steigung = 5 mm
- Kolbenstangenende: Außengewinde
- Trapezförmiger Geschwindigkeitsverlauf
- Beschleunigung $a_K = 4 \text{ m/s}^2$
- $m_{ext} = 150 \text{ kg}$
- $F_{x,ext} = 1000 \text{ N}$
- $m_{Kse} = 0,15 \text{ kg}$
- $m_{Ks,0} = 0,15 \text{ kg}$
- $m_{Ks,Hub} = 1,85 \text{ kg/m}$
- Ausrichtungswinkel $\alpha = -90^\circ$
- Externe Reibungskraft = 30 N



Ausfahrende Kolbenstange: Masse wird nach unten bewegt

Belastungszustand: Beschleunigung

$$F_{x,a,1} = 1000 \text{ N} + 30 \text{ N} + \left(150 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 1,85 \frac{\text{kg}}{\text{m}} \cdot 0,5 \text{ m}\right) \cdot \left(4 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}\right) = 151 \text{ N}$$

Belastungszustand: Konstante Geschwindigkeit

$$F_{x,a,2} = 1000 \text{ N} + 30 \text{ N} + \left(150 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 1,85 \frac{\text{kg}}{\text{m}} \cdot 0,5 \text{ m}\right) \cdot \left(0 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}\right) = -454 \text{ N}$$

Belastungszustand: Verzögerung

$$F_{x,a,3} = 1000 \text{ N} + 30 \text{ N} + \left(150 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 1,85 \frac{\text{kg}}{\text{m}} \cdot 0,5 \text{ m}\right) \cdot \left(-4 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}\right) = -1058 \text{ N}$$

Einfahrende Kolbenstange: Masse wird nach oben bewegt

Belastungszustand: Beschleunigung

$$F_{x,e,4} = 1000 \text{ N} - 30 \text{ N} + \left(150 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 1,85 \frac{\text{kg}}{\text{m}} \cdot 0,5 \text{ m}\right) \cdot \left(-4 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}\right) = -1118 \text{ N}$$

Belastungszustand: Konstante Geschwindigkeit

$$F_{x,e,5} = 1000 \text{ N} - 30 \text{ N} + \left(150 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 1,85 \frac{\text{kg}}{\text{m}} \cdot 0,5 \text{ m}\right) \cdot \left(0 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}\right) = -514 \text{ N}$$

Belastungszustand: Verzögerung

$$F_{x,e,6} = 1000 \text{ N} - 30 \text{ N} + \left(150 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 0,15 \text{ kg} + 1,85 \frac{\text{kg}}{\text{m}} \cdot 0,5 \text{ m}\right) \cdot \left(4 \frac{\text{m}}{\text{s}^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{\text{m}}{\text{s}^2}\right) = 91 \text{ N}$$

Auswahl des Zylinders

Benötigte maximale axiale Kraft

Ermitteln Sie die maximal auftretende axiale Kraft (Seite 11), die der Elektrozyylinder zur Verfügung stellen muss.

Vorauswahl des Elektrozyylinder

Mit der maximal auftretenden axialen Kraft treffen Sie mit Hilfe der "Technischen Daten" (Seite 15) eine Vorauswahl der möglichen Elektrozyylinder.

Beachten Sie dabei, ob Sie aufgrund des Platzbedarfs, den Elektrozyylinder mit parallelem Antrieb oder mit dem Antrieb inline einsetzen können; evtl. gelten unterschiedliche maximale axiale Zug- und Druckkräfte.

Benötigte maximale Geschwindigkeit

Die maximale Geschwindigkeit des Elektrozyinders ist hubabhängig.

Wählen Sie aus der getroffenen Vorauswahl (Auswahl aufgrund der maximal benötigten axialen Kraft) und dem abgeschätzten Fahrweg den passenden Elektrozyylinder mit Hilfe der "Technischen Daten" (Seite 15) aus.

Die Geschwindigkeit muss nach Festlegen des genauen Hubs erneut überprüft werden.

Benötigte maximale Beschleunigung

Die maximale Beschleunigung ist abhängig von der Spindelsteigung und eine weitere Auswahlgröße für den passenden Elektrozyylinder und ist in den "Technischen Daten" (Seite 15) angegeben.

ETH - Elektrozyylinder für ATEX Umgebung

Parker Hannifin hat die erfolgreiche ETH High Force Electro Thrust Cylinder Reihe für den Gebrauch in explosiven Atmosphären (ATEX Umgebungen) erweitert. Der neue ETH ATEX bietet alle Vorteile der beliebten ETH Elektrozyylinderreihe und bietet nun auch in explosiven Atmosphären präzises Bewegen, Positionieren, Einstellen und Betätigen.

Die neue ETH ATEX Palette besitzt die ATEX Zertifizierung für Gerätegruppe II Kategorie 2 in explosionsgefährdeten Gasatmosphären. Zusammen mit den (ebenfalls ATEX-zertifizierten)

Servomotoren der Baureihe EX, bietet Parker Hannifin nun ein komplettes Antriebspaket für solche Anwendungen.



Zielmarkt / Applikationen

Eine ATEX-Umgebung enthält ein Gemisch aus Luft und brennbaren Substanzen wie Gase, Dämpfe oder Flüssigkeiten, unter atmosphärischen Bedingungen, die potentiell explosiv sind. ATEX-zertifizierte Geräte sind essentiell für den Gebrauch unter diesen Bedingungen.

Typische Anwendungen:

- Öl & Gasindustrie
- Chemie- und Pharmazeutische Industrie
- Lebensmittelindustrie (Brennereien)
- Druck- & Kunststoffindustrie
- Energie (Erzeugung von Biogas, Gasturbinen)
- Automobilindustrie (Lackierung)
- Müllaufbereitungsanlagen

Vorgehen beim Projektieren eines ATEX Zylinders

- Projektieren Sie einen ETH Elektrozyylinder mit Hilfe des vorliegenden Katalogs
- Prüfen Sie anhand des Dokuments "ETH ATEX Rahmenbedingungen für den Einsatz" [190-550006] (Bestellcode Position 9: "A" und Position 12: "000") ob der gewählte ETH Elektrozyylinder in Ihrer Applikation sämtliche ATEX-Anforderungen erfüllt.
- Falls die Bedingungen nicht erfüllt werden, wählen Sie einen größeren Elektrozyylinder aus oder prüfen Sie ob die Applikationsdaten verändert werden können (z.B. veränderte Zykluszeiten).
- Möglich ist auch die applikationsspezifische Freigabe durch Messung der Eigenerwärmung mit Ihren Applikationsdaten bei uns im Haus; bitte kontaktieren Sie uns (siehe "ETH ATEX Rahmenbedingungen für den Einsatz" [190-550006]).

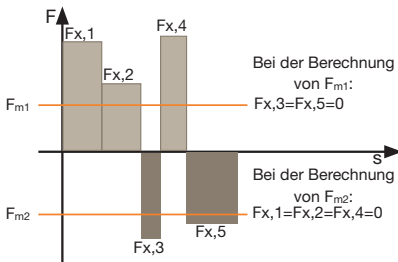
Lebensdauer

Nominelle Lebensdauer^{1,2}

Mit den auftretenden Belastungen kann die nominelle Lebensdauer des Elektrozyinders anhand der Diagramme Seite 14 bestimmt werden.

Hierfür werden zunächst die für jedes Segment des Applikationszyklus berechneten Kräfte zu einer äquivalenten axialen Kraft F_m zusammenzufasst "Berechnen der axialen Kräfte" (Seite 11). Treten axiale Kräfte mit unterschiedlichem Vorzeichen auf, so sind zwei äquivalente axiale Kräfte zu berechnen:

- F_{m1} für alle positiven Kräfte. Die negativen Kräfte werden dabei zu Null.
- F_{m2} für alle negativen Kräfte. Die positiven Kräfte werden dabei zu Null.



Berechnung

$$F_{m1,2} = \sqrt[3]{\frac{1}{s_{ges}} (F_{x,1}^3 \cdot s_1 + F_{x,2}^3 \cdot s_2 + F_{x,3}^3 \cdot s_3 + \dots)}$$

Formel 3

Mit den äquivalenten axialen Kräften wird die nominelle Lebensdauer L in km aus den Diagrammen auf Seite 14 bestimmt.

Bei **beidseitiger** Belastung beträgt die nominelle Lebensdauer:

$$L = (L_1^{-1,11} + L_2^{-1,11})^{-0,9}$$

Formel 3.1

Tatsächliche Lebensdauer

Die tatsächliche Lebensdauer lässt sich aufgrund verschiedenartiger Einflüsse nur näherungsweise bestimmen. Die Berechnung der nominellen Lebensdauer L berücksichtigt u.a. keine Mangelschmierung, Stöße, Vibrationen oder grenzwertige Seitenkräfte. Diese Einflüsse können jedoch mittels Betriebsbeiwert f_w näherungsweise erfasst werden.

Die tatsächliche Lebensdauer berechnet sich dann wie folgt:

$$L_{fw} = \frac{L}{f_w^3}$$

Formel 4

Betriebsbeiwert f_w

Bewegungszyklus	Stöße/Vibrationen			
	keine	leicht	mittel	stark
Größer 2,5 Spindelumdrehungen	1,0	1,2	1,4	1,7
1,0 bis 2,5 Spindelumdrehungen ³⁾ (Kurzhubanwendungen)	1,8	2,1	2,5	3,0

³⁾ Es muss nach maximal 10000 Bewegungszyklen eine Schmierfahrt (siehe Tabelle Schmierfahrtdlängen für Kurzhubanwendungen) durchgeführt werden.

Randbedingungen für den Betriebsbeiwert f_w :

- Extern geführte Elektrozyylinder
- Beschleunigungen $< 10 \text{ m/s}^2$

Falls ein Betriebsbeiwert von größer 1,5 ermittelt wird, kontaktieren sie bitte Parker. Für detaillierte Berechnungen oder bei Abweichungen der Randbedingungen ist auch Parker zu kontaktieren.

Schmierfahrtdlängen für Kurzhubanwendungen

Schmierfahrtdlängen [mm]	ETH032			ETH050			ETH080		ETH100		ETH125	
	M05	M10	M16	M05	M10	M20	M05	M10	M10	M20	M10	M20
	>45	>54	>58	>40	>46	>58	>47	>65	>102	>140	>122	>210

Verwendete Abkürzungen (Formel 3-4)

- F_m = Äquivalente axiale Kraft in N
- $F_{x,j}$ = Resultierende axiale Kraft in N siehe Formel 1 & Formel 2, Seite 11
- s_j = Weg unter bestimmter Kraft $F_{x,a,j}$ in mm
- s_{total} = Gesamtverfahrweg in mm
- L = Nominelle Lebensdauer in km siehe Diagramme "Lebensdauer" Seite 14
- L_{fw} = Lebensdauer mit Berücksichtigung des Betriebsbeiwerts in km
- f_w = Betriebsbeiwert siehe Tabelle "Betriebsbeiwert" Seite 13

Index "j" für die einzelnen Segmente des Applikationszyklus

Wenn Sie die Lebensdauer als Anzahl der möglichen Zyklen benötigen, dividieren Sie einfach die Lebensdauer in Kilometer durch zweimal den gefahrenen Hub. D.h. Stillstandszeiten gehen bei der Ermittlung der äquivalenten axialen Kraft (F_m) nicht ein, da $s_j=0$. Achtung, betrachten Sie immer Hin- und Rückhub.

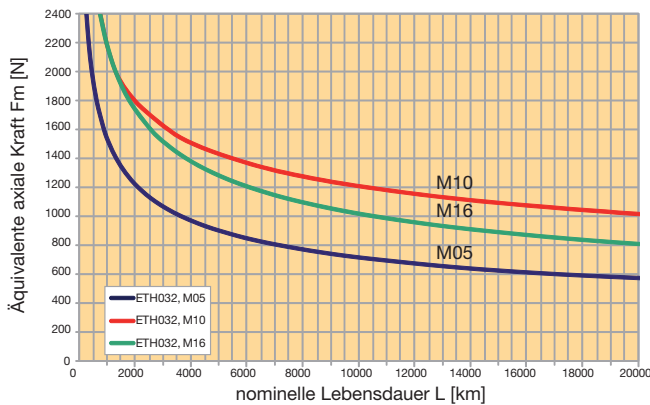
¹Die nominelle Lebensdauer gibt an, welche Lebensdauer von 90 % einer genügend großen Anzahl gleicher Elektrozyinder erreicht wird, bevor die ersten Anzeichen von Werkstoffermüdungen auftreten.

²Für ATEX Zylinder ist die Lebensdauer reduziert. Beachten Sie die Broschüre "Bestimmungsgemäße Verwendung" (190-550004).

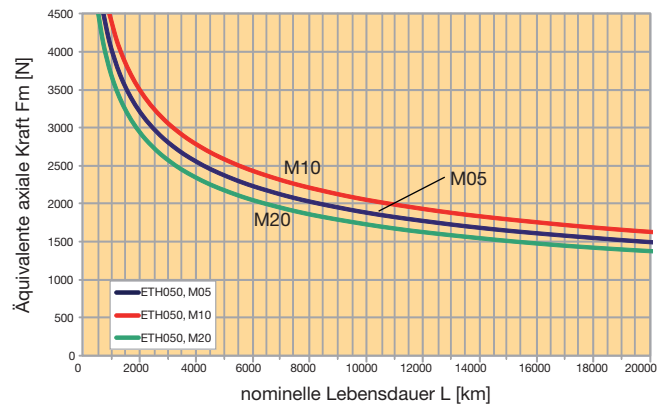
Diagramme ²

Die angegebenen Werte gelten bei Einhaltung der vorgeschriebenen Nachschmierintervalle (siehe Nachschmierung). Die Diagramme sind in Anlehnung an DIN ISO 3408-5 angegeben.

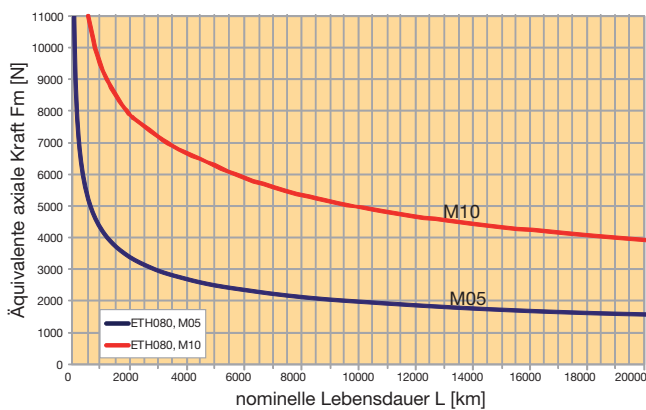
ETH032



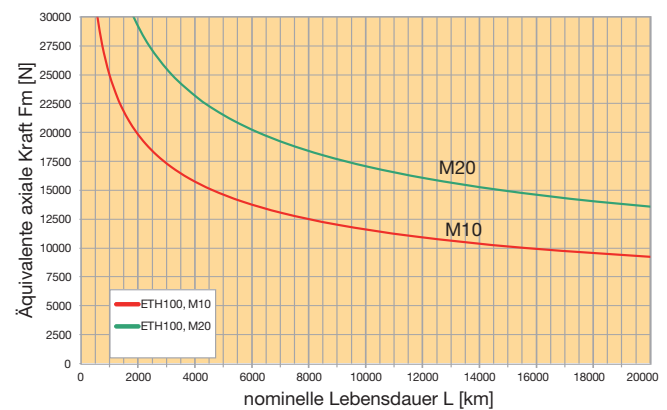
ETH050



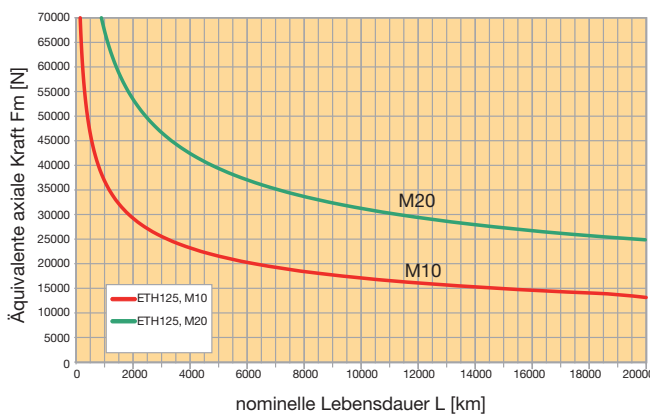
ETH080



ETH100



ETH125



Voraussetzungen für nominelle Lebensdauer

- Lager- bzw. Spindeltemperatur zwischen 20 °C und 40 °C.
- Keine Beeinträchtigung der Schmierung z.B. durch Fremdpartikel.
- Nachschmierung gemäß Vorschrift.
- Werte für Vorschubkraft, Geschwindigkeit und Beschleunigung müssen ohne Ausnahme eingehalten werden.
- Kein Anfahren der mechanischen Anschläge (externe oder interne), keine sonstigen schlagartigen Belastungen, da die angegebene Maximalkraft des Zylinders niemals überschritten werden darf.
- Keine externen Seitenkräfte
- Betriebsbeiwert $f_w = 1$. Zur Bestimmung der tatsächlichen Lebensdauer und des zugehörigen Betriebsbeiwertes siehe Kapitel "Lebensdauer" siehe Seite 13
- Keine gleichzeitige hohe Ausnutzung mehrerer Leistungsdaten (z.B. maximale Geschwindigkeit oder Vorschubkraft).
- Kein Regelschwingen im Stillstand.

²Für ATEX Zylinder ist die Lebensdauer reduziert. Beachten Sie die Broschüre "Bestimmungsgemäße Verwendung" (190-550004).

Übertragbare Momente - Motor parallel

Das übertragbare Moment bei Motoranbau parallel wird begrenzt durch die Zahnriemenübersetzung im Zylinder abhängig von der Motordrehzahl¹⁾ oder durch die gewählte Spindelsteigung.

Umrechnung

Die Umrechnung übertragbares Momentes auf resultierende, axiale Zug-/Druckkraft, sowie Drehzahl auf axiale Geschwindigkeit können Sie mit den Formeln 9 und 10 durchführen.

$$F_{x,j} = M_{\text{motor}} \cdot \text{Kraftkonstante}$$

Formel 9

$$v_{\text{ETH}} = \frac{n_{\text{motor}}}{60} \cdot P_{\text{ETH}}$$

Formel 10

Verwendete Abkürzungen (Formel 9-10)

$F_{x,j}$ = Axiale Zug-/Druckkraft in N

P_{ETH} = Spindelsteigung in mm

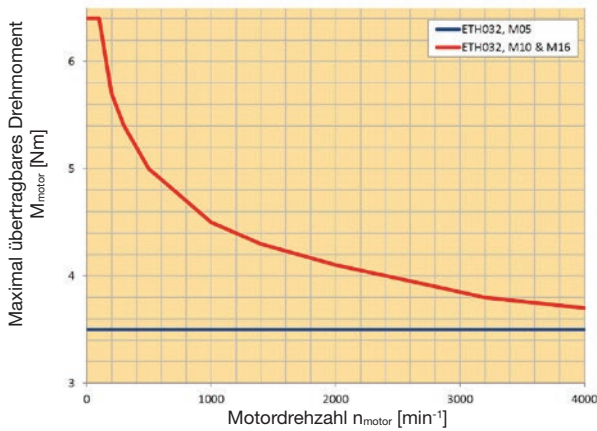
v_{ETH} = Vorschubgeschwindigkeit in mm

M_{motor} = Motordrehmoment in Nm

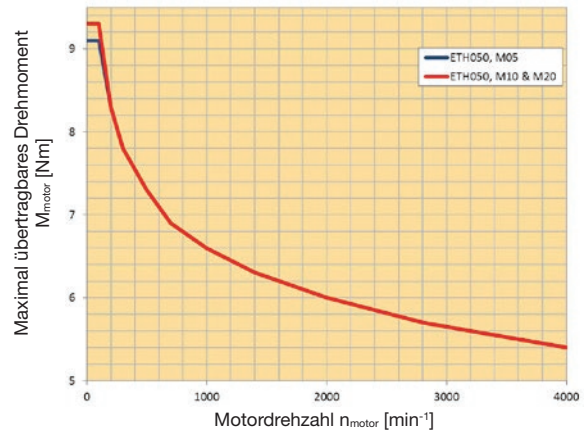
n_{motor} = Motordrehzahl in min^{-1}

Kraftkonstante: Kraftkonstante, Motorbau parallel N/Nm (Technische Daten, Seite 8)

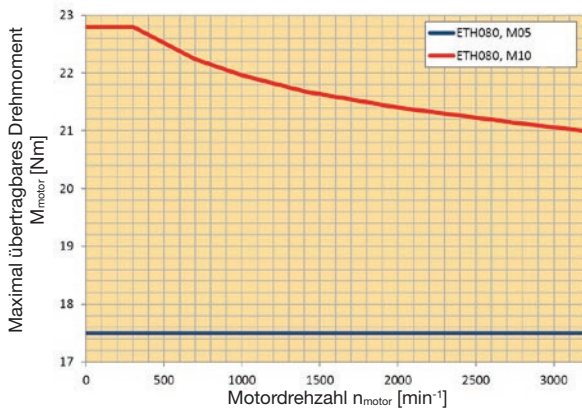
ETH032



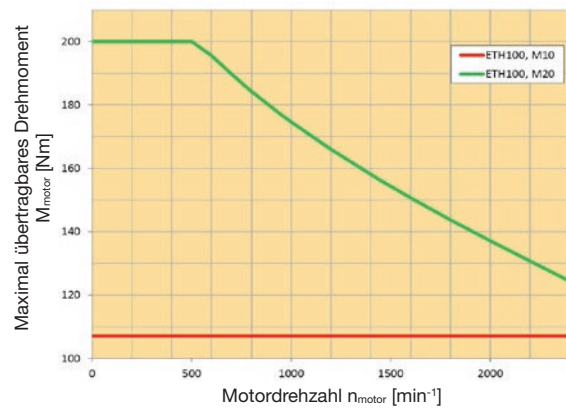
ETH050



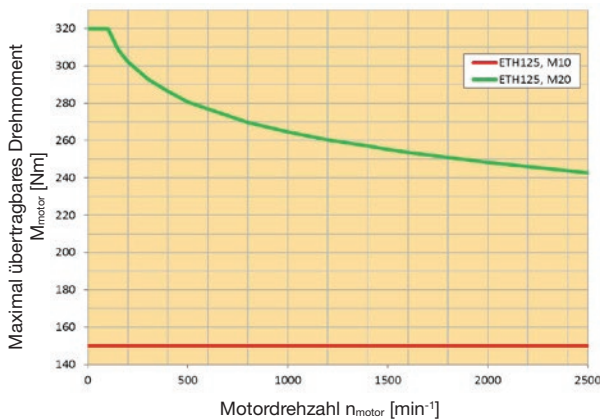
ETH080



ETH100



ETH125



¹⁾ Beachten Sie die maximal zulässige, hubabhängige Geschwindigkeit des gewählten Zylinders (Seite 8, 9).

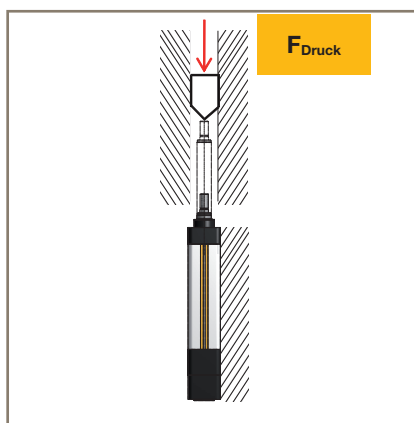
Zulässige axiale Druckkräfte

Begrenzt durch Knickgefahr, abhängig vom Hub und der Montageart; Zugkräfte stellen keine Knickgefahr dar. Prüfen Sie ob die maximale axiale Kraft (Seite 11) bei der geplanten Montageart und für den gewünschten Hub möglich ist

Diagramme

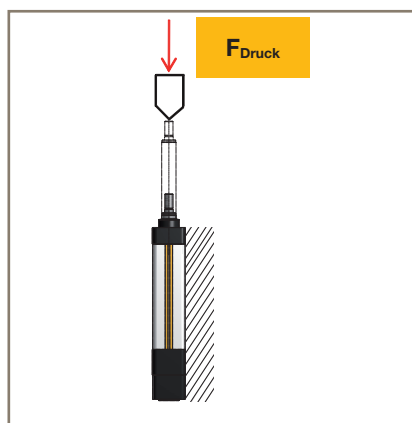
Fall 1

Zylinder fest montiert mittels Anbauflansche, Fußmontage oder Montageplatten. Befestigung immer auch vorne am Zylinder. Kolbenstange axial geführt.



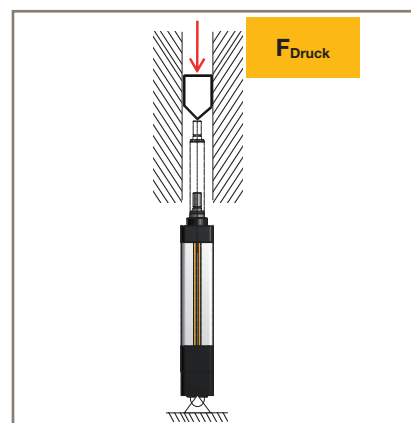
Fall 2

Zylinder fest montiert mittels Anbauflansche, Fußmontage oder Montageplatten. Befestigung immer auch vorne am Zylinder. Kolbenstange nicht axial geführt. Externe Kraft axial zur Zylinderachse.

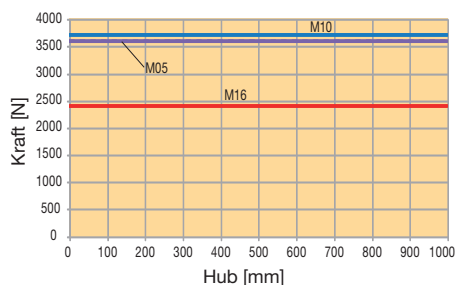


Fall 3

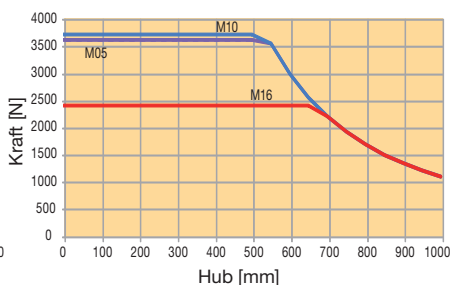
Zylinder montiert mittels Schwenkzapfen, Schwenkflansch oder jeder anderen hinteren Befestigung (z.B. hintere Montageplatte). Kolbenstange axial geführt.



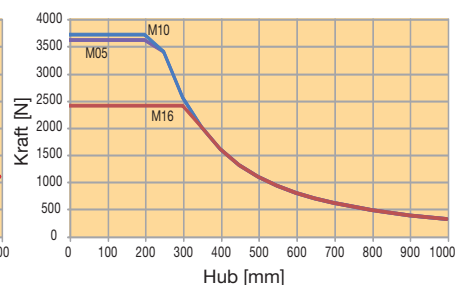
ETH032 - Fall 1



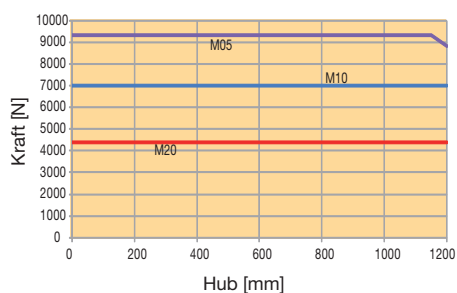
ETH032 - Fall 2



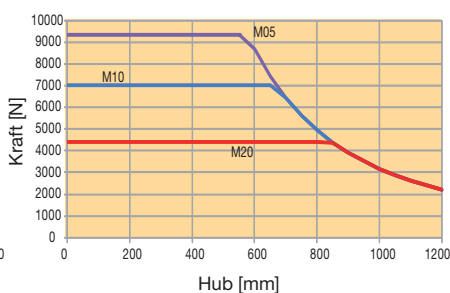
ETH032 - Fall 3



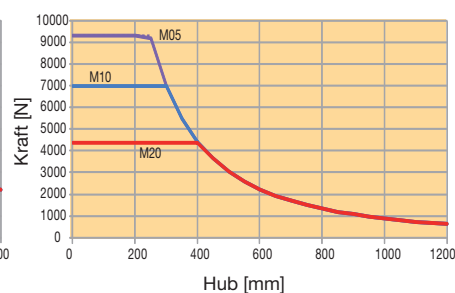
ETH050 - Fall 1



ETH050 - Fall 2

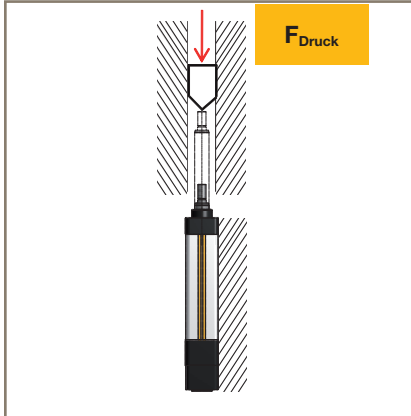


ETH050 - Fall 3



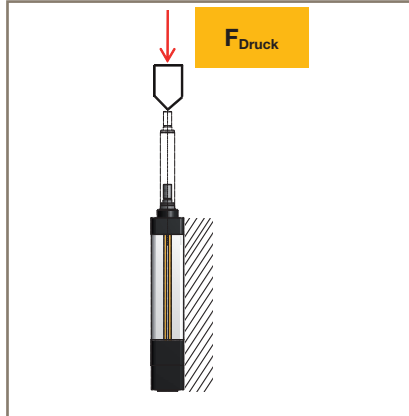
Fall 1

Zylinder fest montiert mittels Anbauflansche, Fußmontage oder Montageplatten. Befestigung immer auch vorne am Zylinder. Kolbenstange axial geführt.



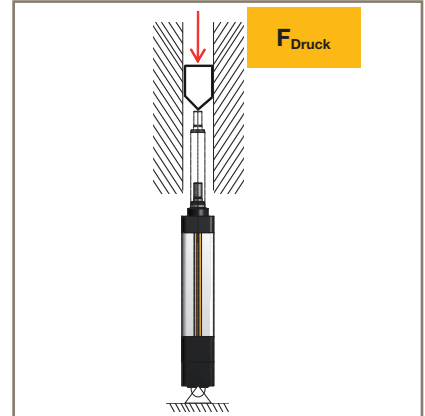
Fall 2

Zylinder fest montiert mittels Anbauflansche, Fußmontage oder Montageplatten. Befestigung immer auch vorne am Zylinder. Kolbenstange nicht axial geführt. Externe Kraft axial zur Zylinderachse.

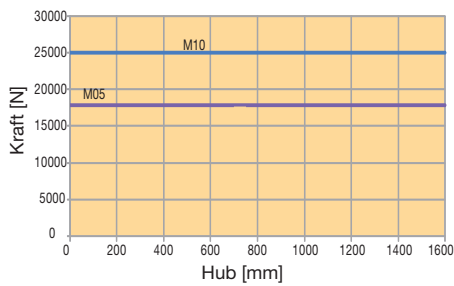


Fall 3

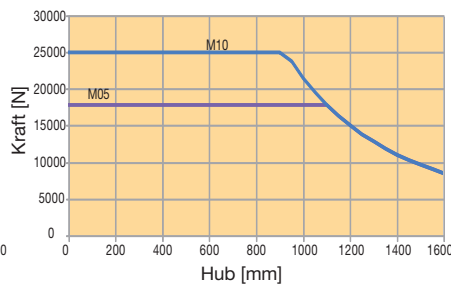
Zylinder montiert mittels Schwenkzapfen, Schwenkflansch oder jeder anderen hinteren Befestigung (z.B. hintere Montageplatte). Kolbenstange axial geführt.



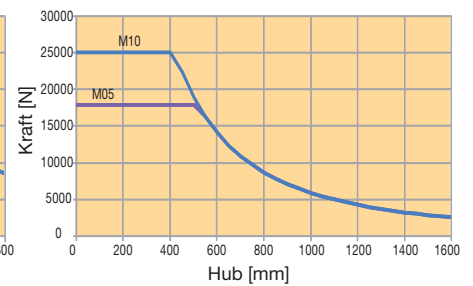
ETH080 - Fall 1



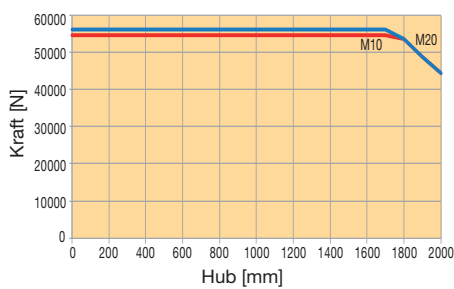
ETH080 - Fall 2



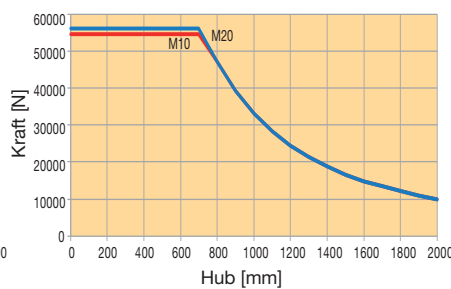
ETH080 - Fall 3



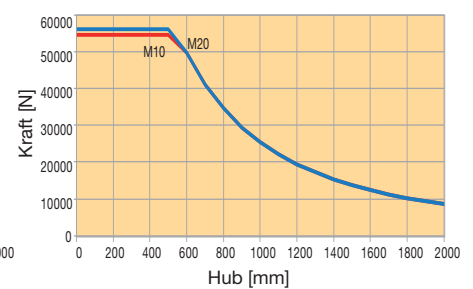
ETH100 - Fall 1



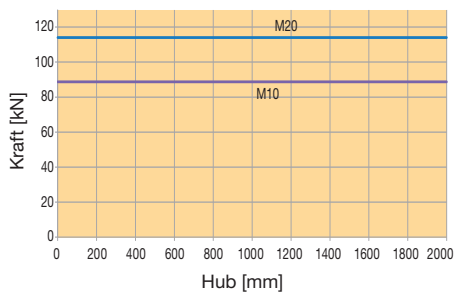
ETH100 - Fall 2



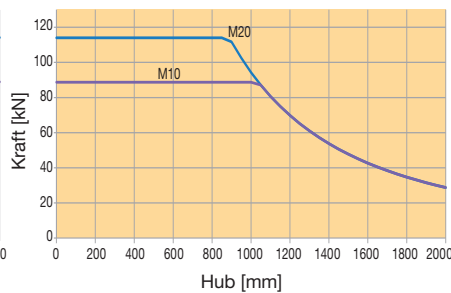
ETH100 - Fall 3



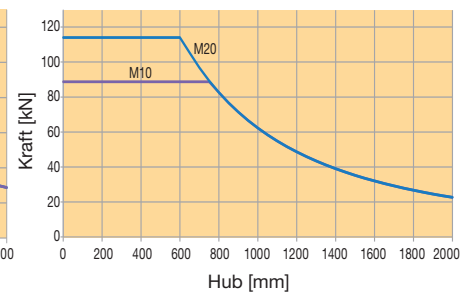
ETH125 - Fall 1



ETH125 - Fall 2



ETH125 - Fall 3



Zulässige Seitenkraft ¹⁾

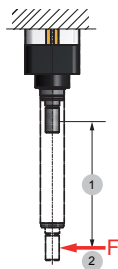
Der Elektrozyylinder verfügt über eine großzügig dimensionierte Kolbenstangen- und Spindelmutterlagerung in Form von hochwertigen Kunststoffführungselementen zur Aufnahme der Seitenkraft.

Beachten Sie, dass Elektrozyylinder mit größerem Hub bei gleicher ausgefahrener Länge, eine höhere Seitenkraft

zulassen. Deshalb kann zur Erhöhung der zulässigen Seitenkraft die Wahl eines größeren Hubs, als für die Applikation erforderlich, sinnvoll sein.

Werden die zulässigen Seitenkräfte überschritten oder tritt gleichzeitig die maximale axiale Kraft auf, dann muss die optionale Stangenführung (Option R) verwendet werden.

Zulässige Seitenkräfte bei vertikalem Einbau

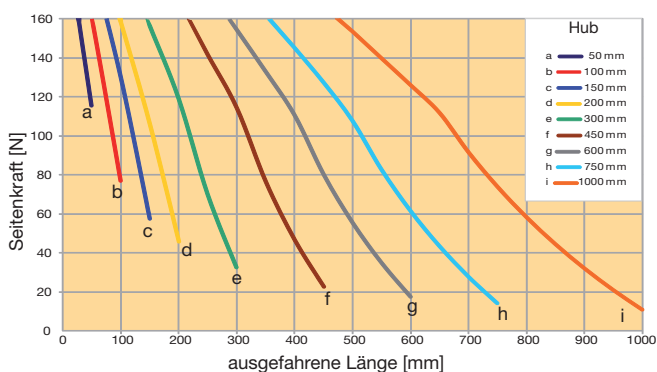


Zulässige Seitenkräfte bei horizontalem Einbau

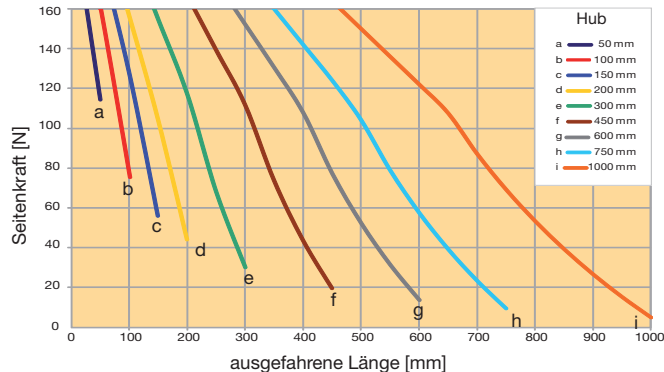


1: ausgefahrene Länge
2: Krafteinleitung - mittig Kolbenstangengewinde

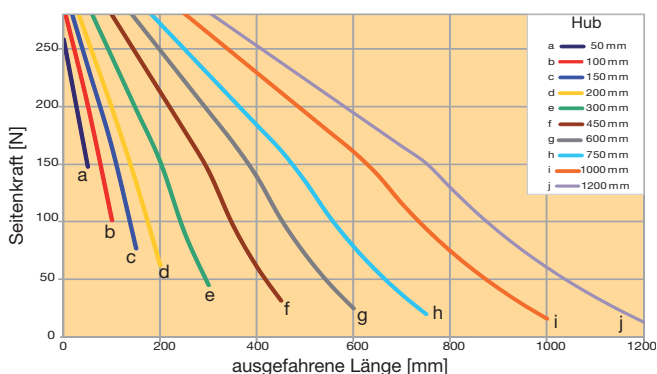
ETH032



ETH032



ETH050



ETH050

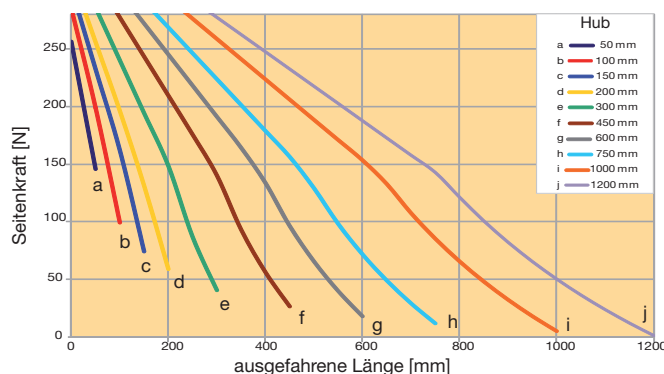
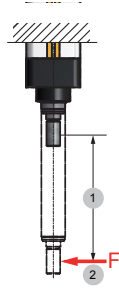


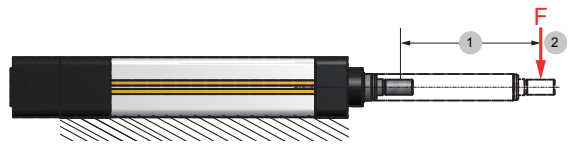
Diagramme gelten bei Umgebungstemperatur 20 °C, für alle Gehäuseorientierungen und für eine mittlere Verfahrgeschwindigkeit von 0,5 m/s (ETH032, ETH050, ETH080) bzw. 0,25 m/s (ETH100, ETH125).

¹⁾ Bei ATEX Zylindern sind keine Seitenkräfte zulässig!

Zulässige Seitenkräfte bei vertikalem Einbau

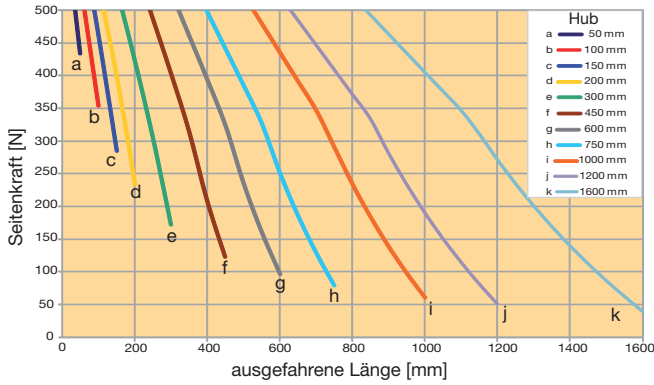


Zulässige Seitenkräfte bei horizontalem Einbau

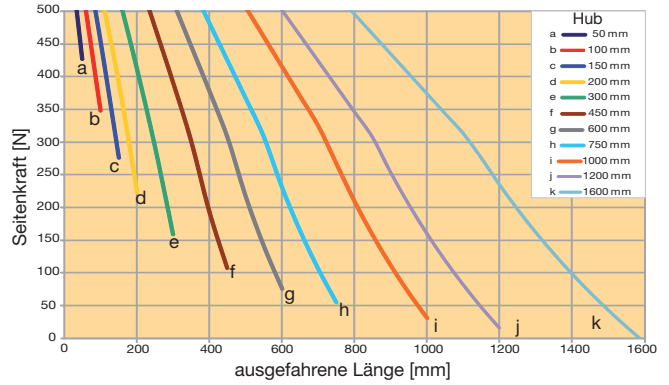


1: ausgefahrene Länge
2: Krafteinleitung - mittig Kolbenstangengewinde

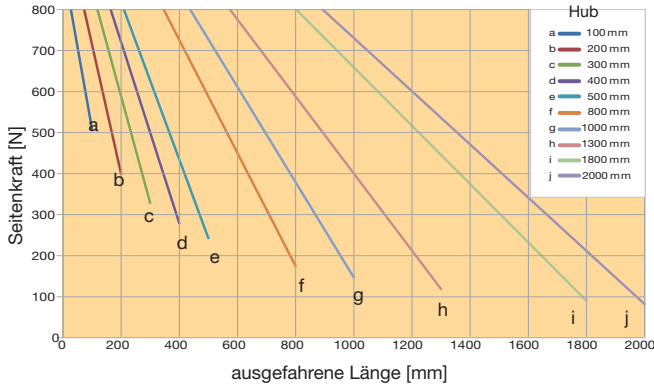
ETH080



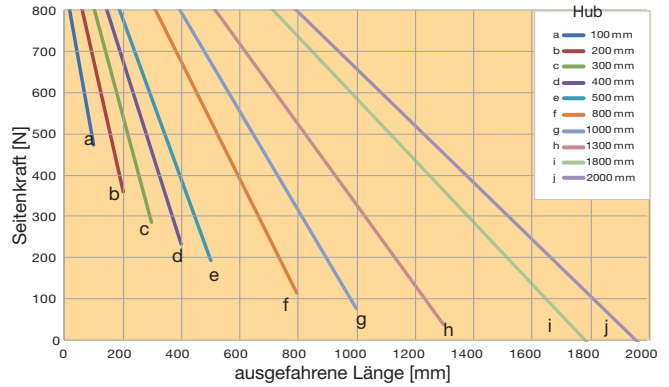
ETH080



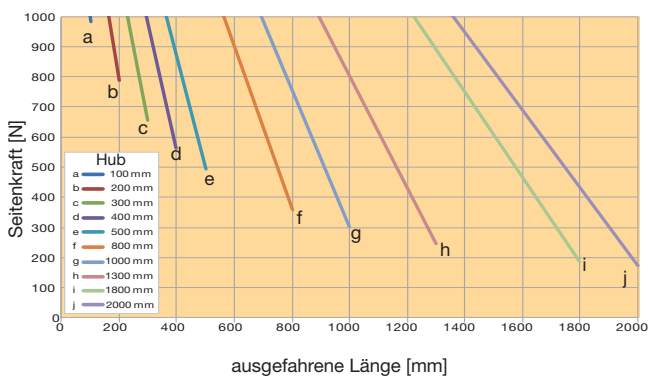
ETH100



ETH100



ETH125



ETH125

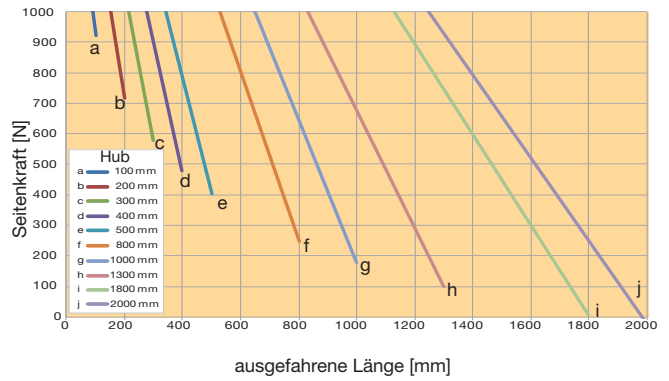


Diagramme gelten bei Umgebungstemperatur 20 °C, für alle Gehäuseorientierungen und für eine mittlere Verfahrgeschwindigkeit von 0,5 m/s (ETH032, ETH050, ETH080) bzw. 0,25 m/s (ETH100, ETH125).

1) Bei ATEX Zylindern sind keine Seitenkräfte zulässig!

Hub, Nutzhub und Sicherheitsweg

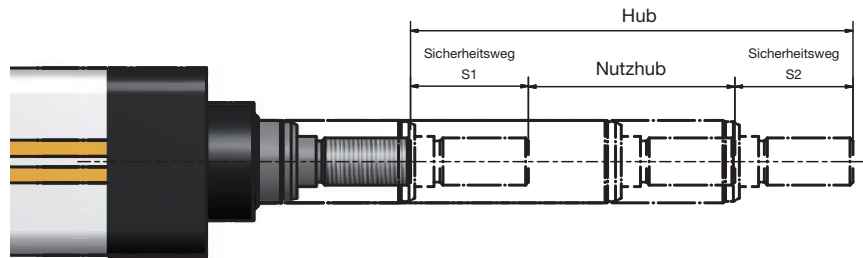
Berechnung

Hub:

Bei dem im Bestellschlüssel anzugebenden Hub handelt es sich um den mechanisch maximal möglichen Hub zwischen den internen Endanschlägen.

Nutzhub:

Der Nutzhub ist der Hub, der für Ihre Applikation erforderlich ist. Er ist stets kürzer als der Hub.



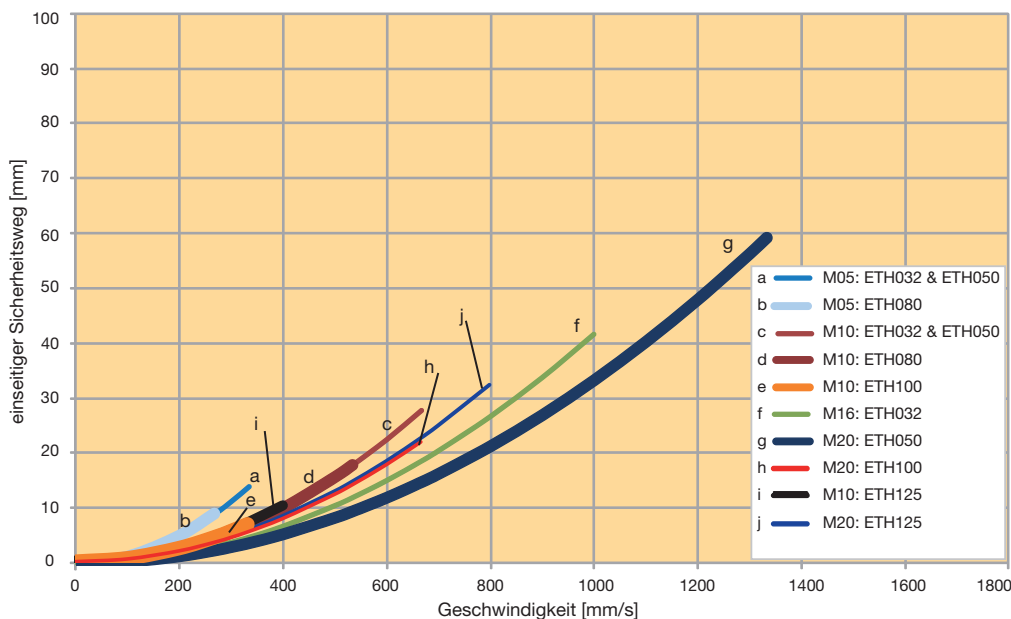
Sicherheitsweg (S1 & S2):

Sicherheitswege werden benötigt, um den Zylinder nach dem Überfahren eines Endgrenzinitiators abzubremsen, Not-Stop, um zu verhindern, dass die internen mechanischen Endanschläge angefahren werden.

Je nach Spindelsteigung und maximaler Geschwindigkeit wird im folgenden Diagramm ein Mindest-Sicherheitsweg empfohlen, welcher erfahrungsgemäß für die meisten Applikationen ausreicht. Bei anspruchsvollen Anwendungen,

mit große Massen bei hoher Dynamik, müssen die Sicherheitswege berechnet und entsprechend vergrößert werden (Berechnung auf Anfrage).

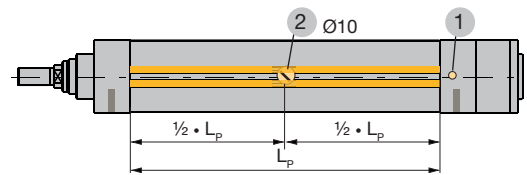
Diagramm



Info: Der aus dem Diagramm ermittelte Sicherheitsweg gilt für eine Seite. D.h. der Diagrammwert muss mit Faktor 2 multipliziert werden um den gesamten Sicherheitsweg zu erhalten. Das Diagramm basiert auf der maximalen Spindel - Beschleunigung / -Verzögerung

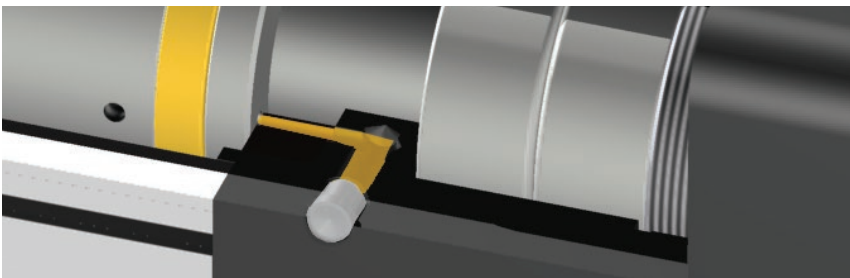
Nachschmierung

Alle Baugrößen besitzen eine zentrale Nachschmierbohrung, die es erlaubt die Spindelmuttern nachzuschmieren (Kennzeichnung "1" siehe Bestellcode Seite 52).



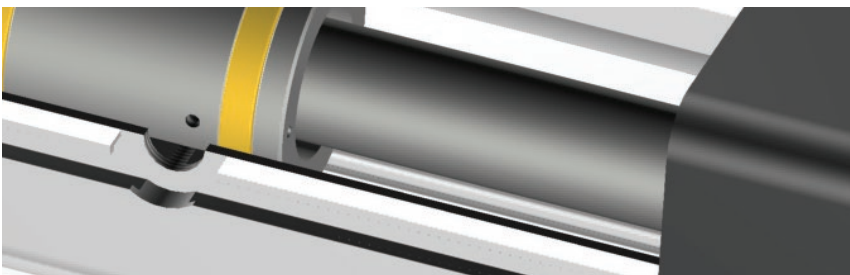
- 1: Zentrale Nachschmierung (Standard)
- 2: Optionale Nachschmierung (auf allen 4 Seiten möglich).
- L_p: Länge Profil

Option 1: Zentrale Nachschmierung (Standard)



Nach geregelterm Anfahren an den hinteren Anschlag (eingefahrener Zustand) kann über einen Schmiernippel komfortabel nachgeschmiert werden. Die Orientierung der zentralen Nachschmierung ist immer auf 3 Uhr vorgesehen.

Option 2...5: Nachschmierung mittig durch eine Profilöffnung



Bei Aktuatoren mit sehr kurzen Hübten kann die Nachschmierposition mittig im Profil unter Umständen nicht erreicht werden. In diesem Fall befindet sich die Nachschmierposition mittig im Hubbereich. Details s. Handbuch 190_550002 (parker.com/eme/eth)

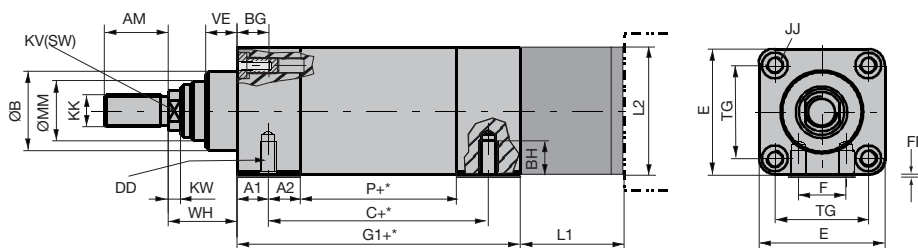
Falls es die Applikation nicht erlaubt in die hintere Endlage zu fahren, bzw. die zentrale Nachschmieröffnung nicht zugänglich ist, besteht die Möglichkeit über die Profilöffnung nachzuschmieren. Der freie Zugang zu dieser Bohrung - auch nach dem Einbau des Zylinders in ein System - kann über die Wahl der entsprechenden Gehäuseorientierung (siehe Bestellcode Seite 52) sichergestellt werden. Die Bohrung ist genau in der Mitte des Aluminium-Profiles.

Art-Nr. zur Bestellung des geeigneten Spitzmundstück-Düsenaufsatzes (Typ D1a4 DIN3405): 180-006043 (Anschlussgewinde 1/8")

Abmessungen

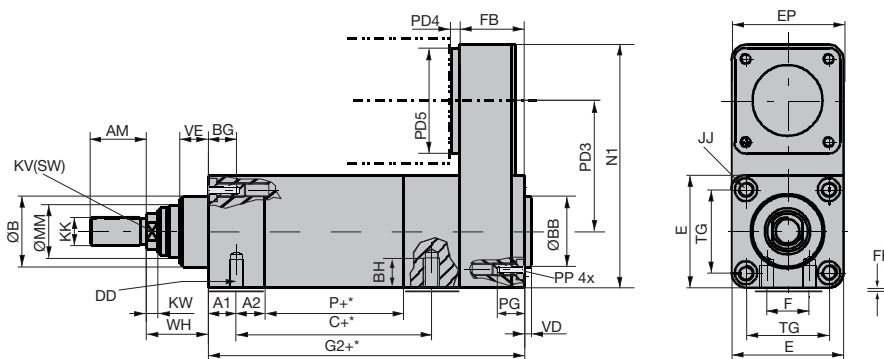
Elektrozyylinder

vorbereitet für Motoranbau inline



Elektrozyylinder

vorbereitet für Motoranbau parallel



+* = Maßangabe + Länge gewünschter Hub

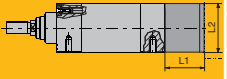
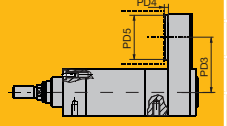
Abmessungen Standard & ATEX (IP-Version)


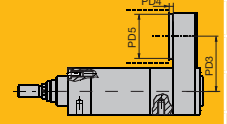
Zylinderbaugröße	Einheit	ETH032			ETH050			ETH080		ETH100		ETH125	
Spindelsteigung		M05	M10	M16	M05	M10	M20	M05	M10	M10	M20	M10	M20
C	[mm]	93,6 (93,6)	102,6 (102,6)	106,6 (106,6)	99,5 (100,5)	105,5 (106,5)	117,5 (118,5)	141,5 (142,5)	159,5 (160,5)	- 2)		- 2)	
G1	[mm]	133 (180,5)	142 (189,5)	146 (193,5)	154 (198,5)	160 (204,5)	172 (216,5)	197 (259,5)	215 (277,5)	323 (349,5)	361 (387,5)	461 (487,5)	549 (575,5)
G2	[mm]	180,5 (228,5)	189,5 (237,5)	193,5 (241,5)	194 (239)	200 (245)	212 (257)	257 (320)	275 (338)	451 (478,0)	489 (516,0)	624 (651,0)	712 (739,0)
P	[mm]	66	75	79	67	73	85	89	107	162	200	192	280
A1	[mm]	14 (60)			15,5 (58,5)			21 (82)		- 2)		- 2)	
A2	[mm]	17			18,5			32		- 2)		- 2)	
AM	[mm]	22			32			40		70		96	
BG (=BN+BS)	[mm]	16			25			26		32		44	
BN Nutzbare Gewindelänge	[mm]	11			20			20		22		33	
BS Tiefe der Schlüsselweite (ohne Gewinde)	[mm]	5			5			6		10		11	
BH	[mm]	9			12,7			18,5		- 2)		- 2)	
DD Montagegewinde 1)	[mm]	M6x1,0			M8x1,25			M12x1,75		- 2)		- 2)	
E	[mm]	46,5			63,5			95		120		150	
EP	[mm]	46,5			63,5			95		175		220	
F	[mm]	16			24			30		- 2)		- 2)	
FF	[mm]	0,5			0,5			1,0		0		0	
JJ	[mm]	M6x1,0			M8x1,25			M10x1,5		M16x2		M20x2,5	
PP	[mm]	M6x1,0			M8x1,25			M10x1,5		M16x2		M20x2,5	
PG (Gewindetiefe am PA Gehäuse)	[mm]	BG (=BN+BS)			BG (=BN+BS)			BG (=BN+BS)		26		35	
KK	[mm]	M10x1,25			M16x1,5			M20x1,5		M42x2		M48x2	
KV	[mm]	10			17			22		46		55	
ØMM h9	[mm]	22			28			45		70		85	
TG	[mm]	32,5			46,5			72		89		105	
KW	[mm]	5			6,5			10		10		10	
N1	[mm]	126			160			233,5		347		450	
FB	[mm]	47,5 (48)			40 (40,5)			60 (60,5)		128 (128,5)		163 (163,5)	
VD	[mm]	4			4			4		4		5	
ØBB	[mm]	30 d11			40 d11			45 d11		90 d9		110 d8	
VE	[mm]	12			16			20		20		20	
WH	[mm]	26			37			46		51		53	
ØB	[mm]	30 d11			40 d11			60 d11		90 d8		110 d8	

1) Gewinde "DD" ist nur bei Montageart "F" vorhanden.

2) ETH100, ETH125 haben keine Montagegewinde an der Zylinderunterseite.

Motoranbauoptionen¹⁾

		Motorabmessungen					Motoranbauoptionen				
	inline	Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	L1	L2		
ETH032		K1B	SMH60-B5/11	60	75	11	23	60,0	70,0		
		K1B	NX3, EX3	60	75	11	23				
		K1C	SMH82-B8/14	80	100	14	30				
		P1A	--	50	70	16	40				
		P1G	PE3	40	52	14	35				
		Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	PD3	PD4		PD5
		K1B	SMH60-B5/11	60	75	11	23	67,5	9,0		70,0
		K1B	NX3	60	75	11	23		9,0		70,0
		K1B	EX3	60	75	11	23		72,5		70,0
		K1C	SMH82-B8/14	80	100	14	30		14,0		82,0
P1A	--	50	70	16	40	22,0	63,5				
P1G	PE3	40	52	14	35	16,0	63,5				

		Motorabmessungen					Motoranbauoptionen				
	inline	Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	L1	L2		
ETH050		K1B	SMH60-B5/11	60	75	11	23	59	70		
		K1B	NX3	60	75	11	23	59	70		
		K1C	SMH82-B8/14	80	100	14	30	63	82		
		K1E	SMH82-B5/19	95	115	19	40	84	100		
		K1E	SMH100-B5/19	95	115	19	40	84	100		
		K1E	MH105-B5/19	95	115	19	40	84	105		
		K1D	MH105-B9/19	80	100	19	40	84	105		
		K1D	SMH82-B8/19	80	100	19	40	84	82		
		K1D	NX4, EX4	80	100	19	40	84	82		
		P1A	--	50	70	16	40	74	63,5		
		P1G	PE3	40	52	14	35	69	63,5		
			Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	PD3		PD4
	K1B		SMH60-B5/11	60	75	11	23	87,5	9		70
	K1B		NX3	60	75	11	23		9		70
	K1C		SMH82-B8/14	80	100	14	30		13		82
	K1D		EX4	80	100	19	40		92		92
	K1F		SMH100-B5/14 ²⁾	95	115	14	30		13		100
	P1A		--	50	70	16	40		24		63,5
	P1G	PE3	40	52	14	35	16		63,5		

¹⁾ Zur Verwendung mit ETH-ATEX dürfen nur ATEX zertifizierte Motoren/Getriebe eingesetzt werden (z.B. Motoren der EX Serie)

²⁾ Bestellcode SMH100-B5/14: " SMH100...ET..." (der Motorwellendurchmesser wird durch die Bezeichnung "ET" ersetzt)
(nicht im Motorenkatalog) nur mit Feedback: Resolver, A7

ETH032/ETH050/ETH080: Motoren stets mit Paßfedernut an der Abtriebswelle.

Weitere Motoranbauoptionen auf Anfrage.

Wenn Sie einen Flansch für einen Fremdmotor benötigen kontaktieren Parker Applikationsteam EM-motion@parker.com.

Details im Internet: Motoren

www.parker.com/eme/smh, www.parker.com/eme/mh
www.parker.com/eme/nx, www.parker.com/eme/ex

Getriebe

www.parker.com/eme/gear

		Code	Motor / Getriebe	Motorabmessungen				Motoranbauoptionen		
				Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	L1	L2	
ETH080	inline	K1E	SMH82-B5/19	95	115	19	40	94,5	100	
		K1E	SMH100-B5/19	95	115	19	40	94,5	100	
		K1E	MH105-B5/19	95	115	19	40	94,5	100	
		K1D	MH105-B9/19	80	100	19	40	94,5	96	
		K1D	SMH82-B8/19	80	100	19	40	94,5	96	
		K1D	NX4	80	100	19	40	94,5	96	
		K1K	MH145-B5/24	130	165	24	50	104,5	145	
		K1K	SMH142-B5/24	130	165	24	50	104,5	145	
		K1J	MH105-B6/24	110	130	24	50	104,5	116	
		K1J	SMH115-B7/24	110	130	24	50	104,5	116	
		K1J	NX6, EX6	110	130	24	50	104,5	116	
		P1B	--	80	100	22	52	106,5	95	
		P1H	PE4	80	100	20	40	94,5	95	
		parallel	Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	PD3	
	ETH080	K1E	SMH82-B5/19	95	115	19	40	130	15	100
		K1E	SMH100-B5/19	95	115	19	40		15	100
		K1E	MH105-B5/19	95	115	19	40		15	100
		K1D	MH105-B9/19	80	100	19	40		15	96
		K1D	SMH82-B8/19	80	100	19	40		15	96
		K1D	NX4	80	100	19	40		15	96
		K1K	MH145-B5/24	130	165	24	50		15	145
K1K		SMH142-B5/24	130	165	24	50	15		145	
K1J		MH105-B6/24	110	130	24	50	15		116	
K1J		SMH115-B7/24	110	130	24	50	15		116	
K1J		NX6	110	130	24	50	15		116	
K1J		EX6	110	130	24	50	121.5		120	
P1B		--	80	100	22	52	30		95	
P1H		PE4	80	100	20	40	12		95	

ETH032/ETH050/ETH080: Motoren stets mit Paßfedernut an der Abtriebswelle.

Weitere Motoranbauoptionen auf Anfrage.

Wenn Sie einen Flansch für einen Fremdmotor benötigen kontaktieren Parker Applikationsteam EM-motion@parker.com.

Details im Internet: Motoren

www.parker.com/eme/smh, www.parker.com/eme/mh
www.parker.com/eme/nx, www.parker.com/eme/ex

Getriebe

www.parker.com/eme/gear

			Motorabmessungen				Motoranbauoptionen			
			Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	L1	L2		
ETH100	inline	Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	L1	L2	
		K1J	SMH115-B7/24, NX6, EX6	110	130	24	50	155	140	
		K1K	SMH142-B5/24	130	165	24	50	155	145	
		K1K	MH145-B5/24	130	165	24	50	155	145	
		K1L	MH205-B5/38	180	215	38	80	185	205	
		K1L	SMH170-B5/38	180	215	38	80	185	205	
		P1C	--	110	130	32	68	175	140	
		P1D	--	130	165	40	102	207	142	
	P1J	PE5	110	130	25	55	160	140		
	parallel	Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	PD3	PD4	PD5
		K1J	SMH115-B7/24, NX6, EX6	110	130	24	50		23	155
		K1K	SMH142-B5/24	130	165	24	50		22	155
		K1K	MH145-B5/24	130	165	24	50		22	155
		K1L	MH205-B5/38	180	215	38	80		27	205
		K1L	SMH170-B5/38	180	215	38	80		27	205
P1C		--	110	130	32	68		38	155	
P1D		--	130	165	40	102		45	155	
P1J	PE5	110	130	25	55		23	155		

			Motorabmessungen				Motoranbauoptionen			
			Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	L1	L2		
ETH125	inline	Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	L1	L2	
		K1L	SMH170	180	215	38	80	209,5	205	
		K1L	MH205	180	215	38	80	209,5	205	
		K1M	MH265	250	300	48	110	239,5	264	
		P1C	--	110	130	32	68	197,5	170	
		P1D	--	130	165	40	102	231,5	170	
		P1K	PE7	120	140	40	97	226,5	205	
	parallel	Code	Motor / Getriebe	Passrand	Lochkreis	∅ Welle	Wellenlänge	PD3	PD4	PD5
		K1L	SMH170	180	215	38	80		25	205
		K1L	MH205	180	215	38	80		25	205
		K1M	MH265	250	300	48	110	224	45	264
		P1C	--	110	130	32	68		32	185
		P1D	--	130	165	40	102		45	185
P1K	PE7	120	140	40	97		42	205		

ETH100/ETH125: Motoren stets ohne Paßfedernut an der Abtriebswelle.

Weitere Motoranbauoptionen auf Anfrage.

Wenn Sie einen Flansch für einen Fremdmotor benötigen kontaktieren Parker Applikationsteam EM-motion@parker.com.

Details im Internet: Motoren

- www.parker.com/eme/smh
- www.parker.com/eme/mh
- www.parker.com/eme/nx
- www.parker.com/eme/ex

Getriebe

- www.parker.com/eme/gear

Motor- und Getriebeauslegung

Berechnung der Antriebsmomente

Die von dem Motor aufzubringenden Drehmomente ergeben sich aus dem Beschleunigungs-, dem Last- und dem Reibungsmoment. Die Berechnung der Antriebsmomente muss für alle Segmente des Applikationszyklus (dargestellt durch den Index "j") durchgeführt werden

Berechnung des **Beschleunigungsmoment** aufgrund der rotatorischen Trägheitsmomente:

$$M_{B,j} = \left((J_{i/p,0} + J_{i/p,Hub} \cdot Hub) \cdot \frac{1}{\eta_{ETH}} \cdot \frac{1}{i_G^2 \cdot \eta_G} + J_G + J_M \right) \cdot 10^{-3} \cdot \frac{6,28 \cdot a_{K,j}}{P_h}$$

nur bei Getriebe

Formel 5

Die Beschleunigungskräfte aufgrund der translatorisch bewegten Massen werden bereits bei der Berechnung der axialen Kräfte auf (Seite 11) berücksichtigt.

Die **Lastmomente** resultieren aus den auftretenden Axialkräften:

$$M_{L,j} = \frac{F_{x,a/e,j}}{\text{Kraftkonstante}} \cdot \frac{1}{i_G \cdot \eta_G}$$

nur bei Getriebe

Formel 6

Der Motor muss somit folgende Antriebsmomente aufbringen:

$$M_{M,j} = M_{B,j} + M_{L,j}$$

Formel 7

Aus den für alle Segmente des Applikationszyklus ermittelten Antriebsmomenten (Formel 7) kann das **Effektivmoment** berechnet werden:

$$M_{eff} = \sqrt{\frac{1}{t_{total}} \cdot (M_{M1}^2 \cdot t_1 + M_{M2}^2 \cdot t_2 + \dots)}$$

Formel 8

Motorauslegung

- Das Nennmoment des Motors muss größer als das berechnete Effektivmoment (Formel 8) sein.
 - Das Spitzenmoment des Motors muss größer sein als das maximal auftretende Antriebsmoment (Formel 7) sein.
- Mithilfe der Tabelle "Motoranbauoptionen" wird geprüft, ob der jeweilige Motor an den entsprechenden Elektrozyylinder mechanisch angebaut werden kann.

Verwendete Abkürzungen (Formel 5-8)

- $M_{B,j}$ = Variables Beschleunigungsmoment in Nm
- $J_{i/p,0}$ = Red. rot. Massenträgheitsmoment bei Nullhub für Motoranbau inline/parallel in kgmm² siehe "Technische Daten" Seite 15
- $J_{i/p, Hub}$ = Red. rot. Massenträgheitsmoment pro mm Hub für Motoranbau inline/parallel in kgmm² siehe "Technische Daten" Seite 15
- Hub** = Gewählter Hub in mm
- η_{ETH} = Wirkungsgrad des Elektrozyinders 0,9 (Motor inline) 0,81 (Motor parallel)
- i_G = Getriebeübersetzung
- η_G = Wirkungsgrad des Getriebes (siehe Angaben des Getriebeherstellers)
- J_M = Massenträgheitsmoment des Motors in kgmm² (siehe Angaben des Motorenherstellers)
- J_G = Massenträgheitsmoment des Getriebes in kgmm² (siehe Angaben des Getriebeherstellers)
- $a_{K,j}$ = Beschleunigung an der Kolbenstange in m/s²
- P_h = Steigung der Spindel in mm
- $M_{L,j}$ = Lastmoment in Nm
- $F_{x,a/e,j}$ = Belastungen in x-Richtung in N siehe Seite 11
- $M_{M,j}$ = Antriebsmoment in Nm
- M_{eff} = Effektivwert - Motor in Nm
- t_{total} = Gesamtzykluszeit in s
- t_j = Zeitanteil im Zyklus in s

Kraftkonstante: "" siehe Seite 15.

Index "j" für die einzelnen Segmente des Applikationszyklus

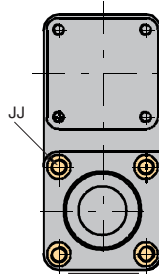
Montagearten

Bitte beachten Sie die Hinweise im ETH-Handbuch (19x-550002) bzgl. der zulässigen Schrauben und Anzugsdrehmomente.

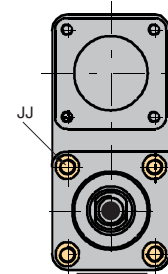
Standard



ETH032-ETH125

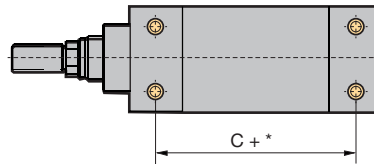


Beispielskizze bei Motoranbau parallel



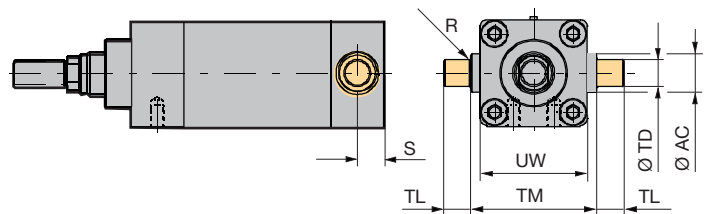
Montage über Gewinde am Zylinder stirnseitig bzw. endseitig bei Parallelantrieb (ETH032-ETH125).
("Abmessungen" siehe Seite 15)

ETH032-ETH080



Montage über 4 zylindereigene Montagegewinde an der Unterseite. (ETH032-ETH080).
("Abmessungen" siehe Seite 15)

Schwenkzapfen



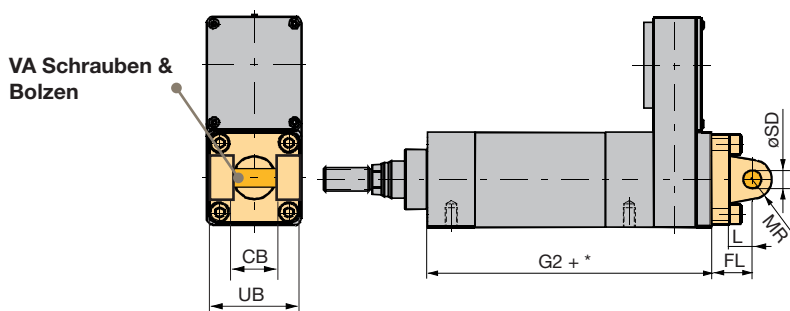
	UW	ØTD (h8)	R	TL	TM	ØAC	S
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
ETH032	46,5	12	1	12	50	18	25,5
ETH050	63,5	16	1	16	75	25	39
ETH080	95,3	25	2	25	110	35	34,5
ETH100	120	40	4	40	140	70	57
ETH125	150	50	10	52	160	90	100

+* = Maßangabe + Länge gewünschter Hub ("Abmessungen" siehe Seite 15).
Hinweis: Die Nachschmieroption "1" (zentrale Nachmiermöglichkeit) befindet sich bei der Montageart mit Option "D" Schwenkzapfen immer auf 6 Uhr!

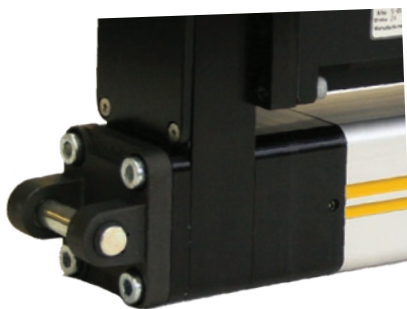
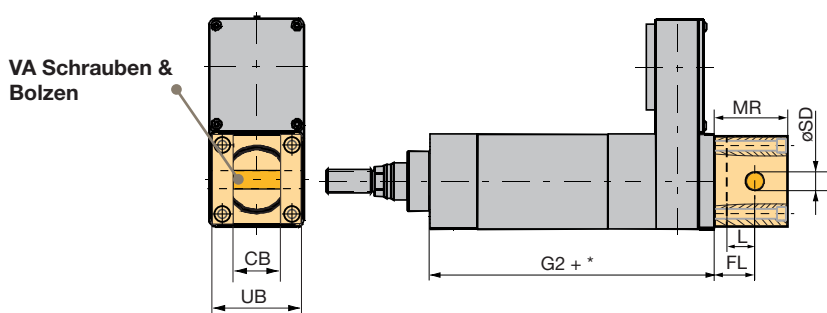
Schwenkflansch mit Achsbolzen



ETH032-ETH080



ETH100 & ETH125



	Art-Nr.	UB	CB	ØSD	MR	L	FL ±0,2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
ETH032	0112.031	46,5	26	10 h9	9,5	13	22
ETH050	0122.031	63,5	32	12 h9	12,5	16	27
ETH080	0132.031	95	50	16 h9	17,5	22	36
ETH100	0142.031	120	60,5	30 f7	100	40	65
ETH125	0152.031	150	70,5	50 f7	145	55	90

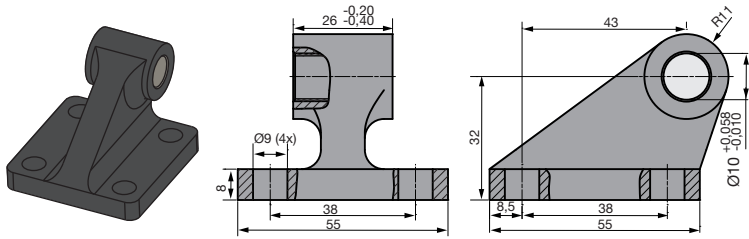
+* = Maßangabe + Länge gewünschter Hub ("Abmessungen" siehe Seite 15).
Im Bestellschlüssel des Zylinders gelistet, die angegebene Art-Nr. nur für Ersatzteilbestellung notwendig. Die Ersatzteil - Lieferung erfolgt inklusive der Schrauben zur Befestigung am Zylinder.

Lagerblock

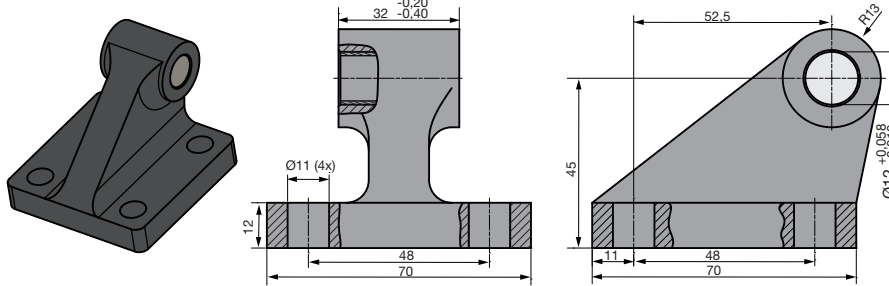
Gegenstück zum Schwenkflansch mit Achsbolzen. Bitte bei Bedarf getrennt über Art-Nr. bestellen

Abmessungen [mm]

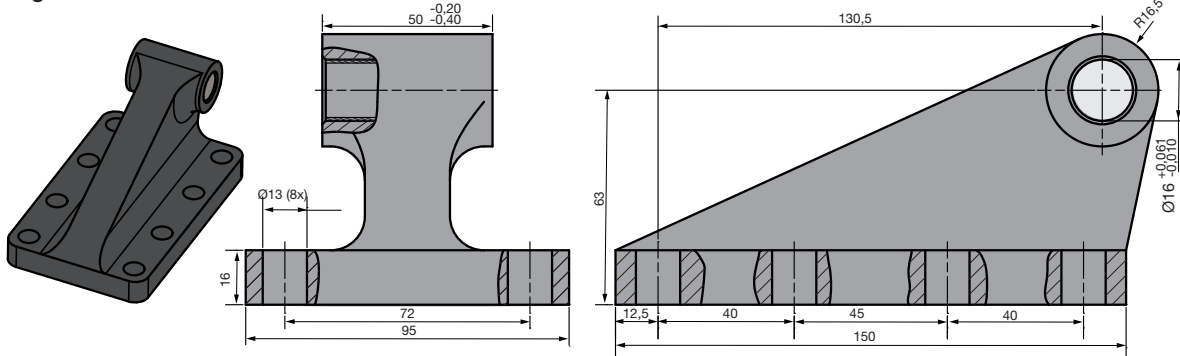
Lagerblock für ETH032 Art-Nr. 0112.039



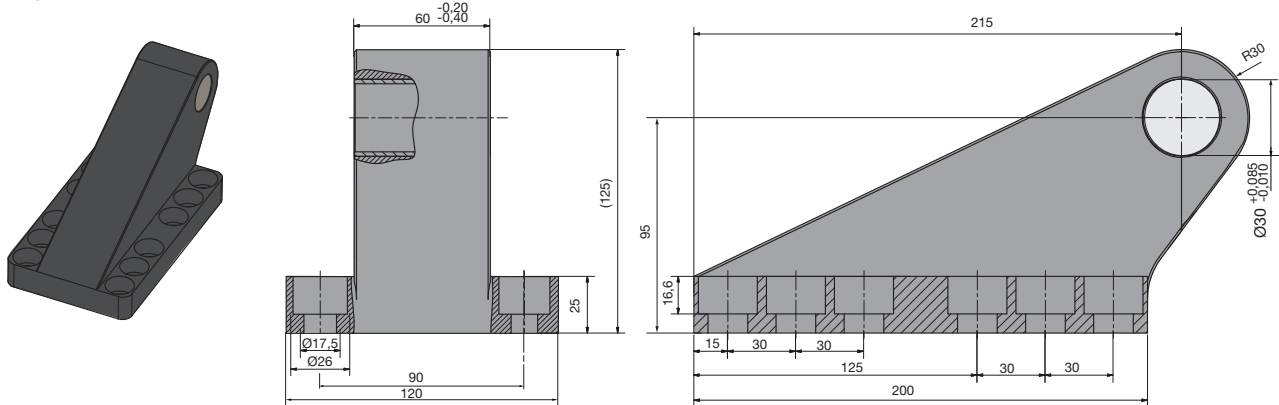
Lagerblock für ETH050 Art-Nr. 0122.039



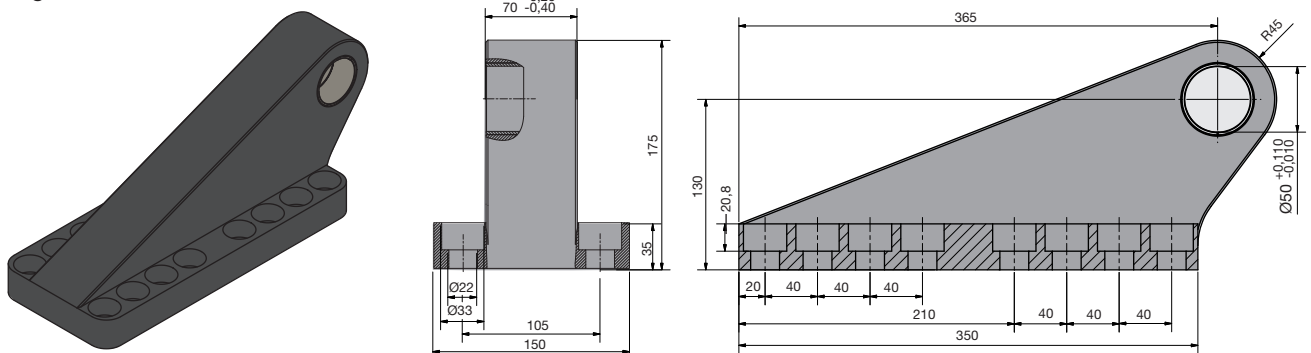
Lagerblock für ETH080 Art-Nr. 0132.039



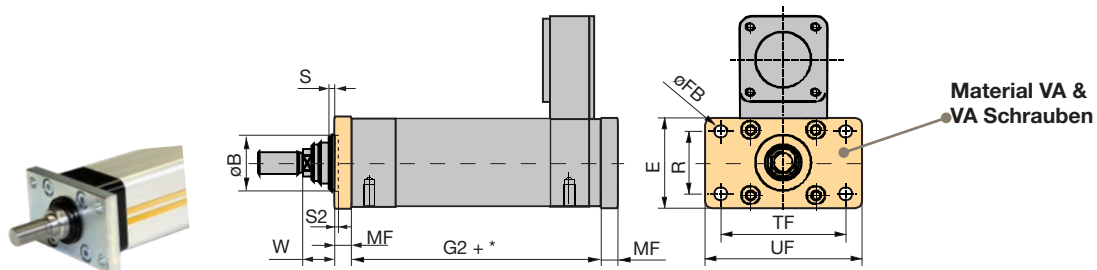
Lagerblock für ETH100 Art-Nr. 0142.039



Lagerblock für ETH125 Art-Nr. 0152.039



Frontplatte



Abmessungen für Frontplatte (J)

	Art-Nr. (1Stück)	UF	E	TF	ØFB	R	W	MF	ØB Endplatte	ØB Frontplatte	S	S2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
ETH032	0112.918	80	48	64	7	32	16	10	30		2	-
ETH050	0122.918	110	65	90	9	45	25	12	40		4	-
ETH080	0132.919 ⁽¹⁾	150	95	126	12	63	30	16	45	60	4	-
ETH100	0142.918	258	120	220	17,5	80	26	25	90		-	5
ETH125	0152.918	320	150	270	21,5	100	13	40	110		-	20

+* = Maßangabe + Länge gewünschter Hub ("Abmessungen" siehe Seite 15).

Im Bestellschlüssel des Zylinders gelistet, die angegebene Art-Nr. nur für Ersatzteilbestellung notwendig.

Die Ersatzteil - Lieferung erfolgt inklusive der Schrauben zur Befestigung am Zylinder.

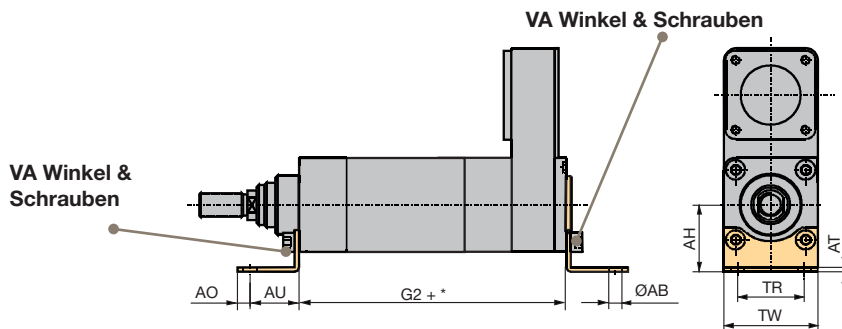
Teile in VA-Ausführung nur für ETH032-ETH100

⁽¹⁾ Hinweis: Diese Platte ist nicht als hintere Platte verwendbar.

Fußmontage

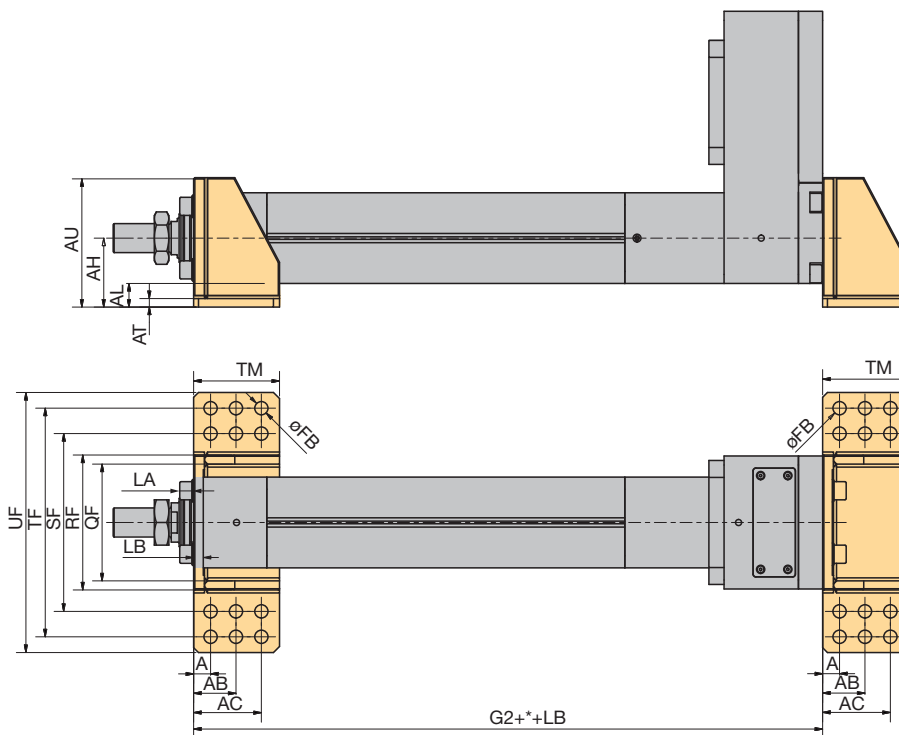
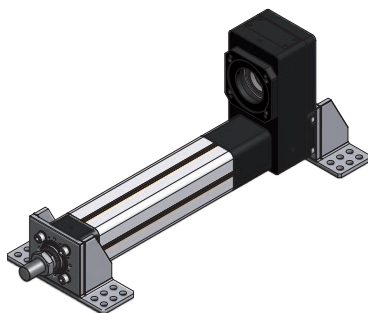


ETH032-ETH080



	Art-Nr. Front- & Endwinkel	AH	AT	TR	ØAB (H14)	AO	AU	TW
		[mm]						
ETH032	0112.916	32	4	32	7	8	24	46,5
ETH050	0122.916	45	4	45	9	12	32	63,5
ETH080	0132.916	63	6	63	13,5	15	41	95

ETH100 & ETH125



	Art-Nr. Front- & Endwinkel	AU	AH	AL	AT	UF	TF	SF	RF	QF	LA	LB	ØFB	TM	A	AB	AC
		[mm]															
ETH100	0142.916	164	94	34	14	290	-	246	200	170	19	13	17,5	99	16,5	49,5	81,5
ETH125	0152.916	214	114	39	14	430	378	294	223	193	23	16	22	142	28	70	112

+* = Maßangabe + Länge gewünschter Hub ("Abmessungen" siehe Seite 15).

Im Bestellschlüssel des Zylinders gelistet, die angegebene Art-Nr. nur für Ersatzteilbestellung notwendig. Die Ersatzteil - Lieferung erfolgt inklusive der Schrauben zur Befestigung am Zylinder.

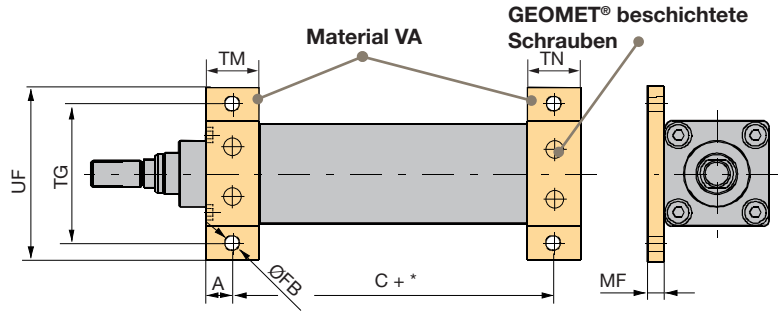
Teile in VA-Ausführung nur für ETH032-ETH080.

Zur Befestigung des Zylinders bei Schutzart "B" und "C" werden GEOMET® beschichtete Schrauben (dünnschichtiger Korrosionsschutz) empfohlen.

Montageplatten

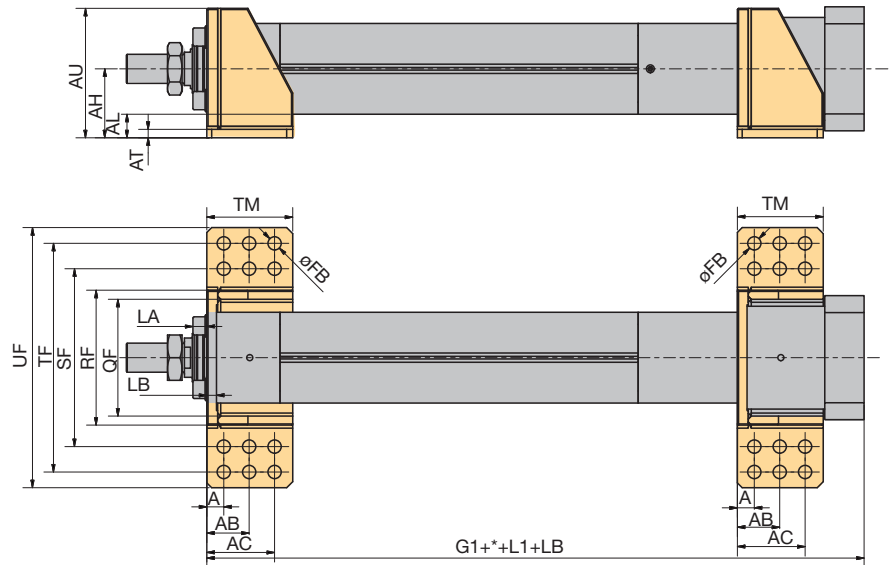
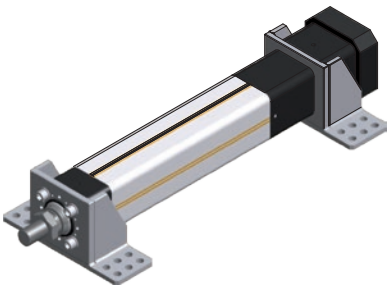


ETH032-ETH080
Montageplatten



	Art-Nr. (2Stück)	TG	UF	ØFB	TM	MF	A	AB	TN	B	BB	BC
		[mm]										
ETH032	0112.917	62	78	6,6	25	8	12,5	-	25	-	-	-
ETH050	0122.917	84	104	9	30	10	15	-	30	-	-	-
ETH080	0132.917	120	144	13,5	40	12	20	-	40	-	-	-

ETH100 & ETH125



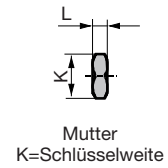
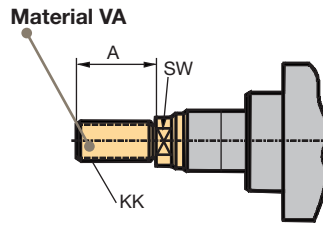
	Art-Nr.	AU	AH	AL	AT	UF	TF	SF	RF	QF	LA	LB	ØFB	TM	A	AB	AC
		[mm]															
ETH100	- ¹⁾	164	94	34	14	290	-	246	200	170	19	13	17,5	99	16,5	49,5	81,5
ETH125	- ¹⁾	214	114	39	14	430	378	294	223	193	23	16	22	142	28	70	112

+* = Maßangabe + Länge gewünschter Hub ("Abmessungen" siehe Seite 15).
 Im Bestellschlüssel des Zylinders gelistet, die angegebene Art-Nr. nur für Ersatzteilbestellung (nur ETH032-ETH080) notwendig. Die Ersatzteil - Lieferung erfolgt inklusive der Schrauben zur Befestigung am Zylinder.
 Teile in VA-Ausführung nur für ETH032-ETH080.
¹⁾ eine nachträgliche Umrüstung kann nur bei Parker durchgeführt werden.

Zur Befestigung des Zylinders bei Schutzart "B" und "C" werden GEOMET® beschichtete Schrauben (dünnschichtiger Korrosionsschutz) empfohlen.

Ausführung der Kolbenstange

Außengewinde



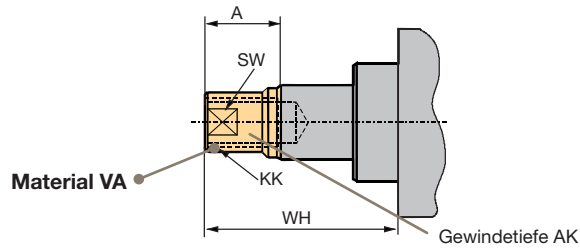
Außengewinde (Lieferzustand)				
	Masse	A	KK	SW ¹⁾
	[kg]	[mm]	[mm]	[mm]
ETH032	0,06	22	M10x1,25	10
ETH050	0,15	32	M16x1,5	17
ETH080	0,48	40	M20x1,5	22
ETH100	2,4	70	M42x2	46
ETH125	3,7	96	M48x2	55

Mutter				
	Masse	M	L	K ¹⁾
	[kg]	[mm]	[mm]	[mm]
ETH032	0,01	M10x1,25	5	17
ETH050	0,02	M16x1,5	8	24
ETH080	0,04	M20x1,5	10	30
ETH100	0,27	M42x2	16	65
ETH125	0,60	M48x2	24	75

¹⁾ SW: Schlüsselweite (Position der Schlüsselfläche nicht fest definiert)

¹⁾ K: Schlüsselweite
Die Mutter ist im Lieferumfang enthalten.

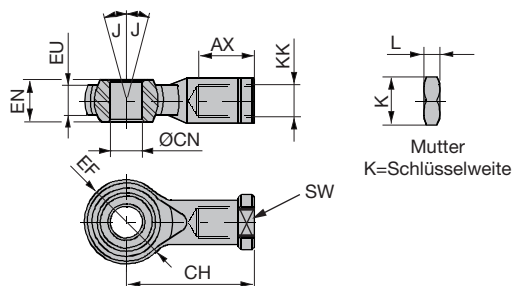
Innengewinde



Innengewinde							
	Masse	A	KK (Option F)	KK (Option K)	AK	WH	SW ¹⁾
	[kg]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
ETH032	0,04	14	M10x1,25		20	32	12
ETH050	0,14	24	M16x1,5		25	50	20
ETH080	0,42	29	M20x1,5		35	59	26
ETH100	2,2	60	M42x2	M45x3	50	92	60
ETH125	4,3	90	M48x2	M45x3	60	123	70

¹⁾ SW: Schlüsselweite (Position der Schlüsselfläche nicht fest definiert)

Kugelkopf



	Art-Nr.		Masse	KK	SW ¹⁾	ØCN	EN	EU	AX	CH	ØEF	J	K	L
	Standard	VA												
			[kg]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[°]	[mm]	[mm]
ETH032	4078-10	P1S-4JRT	0,07	M10x1,25	17	10 H9	14	10,5	20	43	28	13	17	5
ETH050	4078-16	P1S-4MRT	0,23	M16x1,5	22	16 H9	21	15,0	28	64	42	15	24	8
ETH080	4078-20	P1S-4PRT	0,41	M20x1,5	32	20 H9	25	18,0	33	77	50	14	30	10
ETH100	0142.920-01	0142.920-02	2,8	M42x2	60	40 H7	49	7	60	142	90	16	65	15
ETH125	0152.920-01	nicht verfügbar	5,0	M48x2	65	50 H7	60	45	65	160	116	14	75	24

Im Bestellschlüssel des Zylinders gelistet, Art-Nr. nur für Ersatzteilbestellung. Voraussetzung Kolbenstange mit Außengewinde.

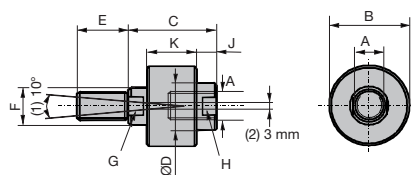
¹⁾ SW: Schlüsselweite (Position der Schlüsselfläche nicht fest definiert)

Flexible Kupplung



Zur Montage am Kolbenstangenende

- Gleicht Fluchtungsfehler aus
- Vergrößert die Montagetoleranz
- Vereinfacht den Zylinderanbau
- Vergrößert die Lebensdauer der Zylinderführungen
- Kompensiert Versatz zwischen Komponenten und entlastet die Führungen von Seitenkrafteinflüssen
- Die Zug-/Druckkraftbelastbarkeit bleibt erhalten



(1): Winkelversatz
(2): Radialversatz
E: Gewindetiefe

	Art-Nr.	Masse	A	B	C	ØD	E	F	G	H	J	K
		[kg]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
ETH032	LC32-1010	0,26	M10x1,25	40	51	19	19	16	13	16	13	26
ETH050	LC50-1616	0,64	M16x1,5	54	59	32	29	25	22	29	14	33
ETH080	LC80-2020	1,30	M20x1,5	54	59	32	29	25	22	29	14	33
ETH100	- ¹⁾	4,5	M39x2 ²⁾	101,6	111,1	57,2	57,2	44,5	38	49	22,2	69,9
ETH125	0152.921	9,0	M48x2	127	142,9	76,2	76,2	57,2	49,3	67	35	85,8

Im Bestellschlüssel des Zylinders gelistet, Art-Nr. nur für Ersatzteilbestellung. Voraussetzung Kolbenstange mit Außengewinde.

Nur in Schutzart-Option A (IP54 verzinkte Schrauben) erhältlich.

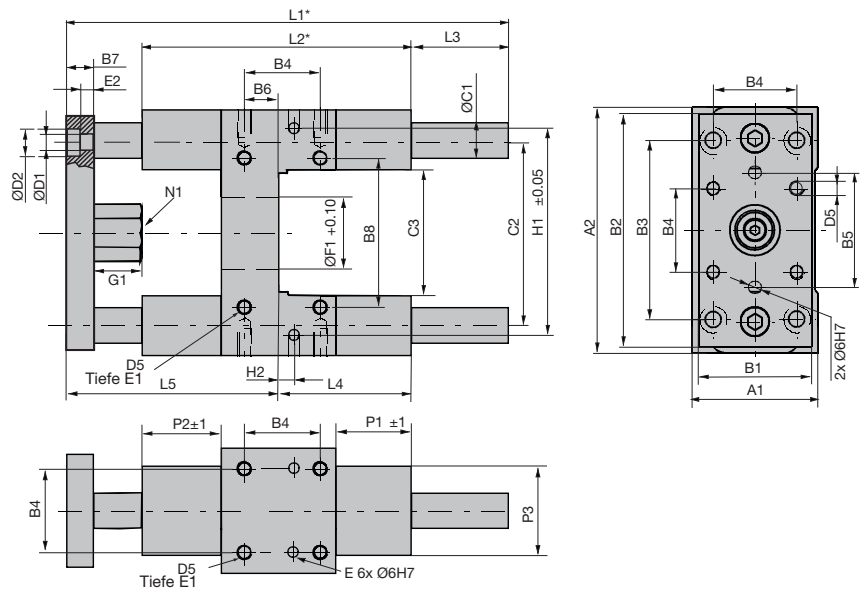
¹⁾ eine nachträgliche Umrüstung von Kolbenstangenende M auf L ist NICHT möglich.

²⁾ Achtung: Das Gewinde M39x2 weicht vom Standard (M42x2) ab.

Stangenführung

Bestellcode

R



Funktion der Stangenführung:

- Zusätzliche Stabilität und Genauigkeit
- Verdrehungssicherung bei höheren Momenten
- Aufnahme von Seitenkräften

Ausführungen

Option R:

Stangenführung mit Kugelbuchsen

(nur in Schutzart Option A verfügbar,
"Bestellschlüssel" siehe Seite 52)

- Grundkörper aus Aluminium
- 2 Führungsstangen aus Stahl, Oberfläche hartverchromt
- Linearkugellager

Bei der Antriebsauslegung eines ETH-Zylinders mit einer Stangenführung mit Gleitlagern muss ein erhöhter Reibungsverlust in den Gleitlagern berücksichtigt werden

Hinweis:

¹⁾ xxxx entspricht dem kundenspezifischen Hub. Zur Ermittlung dieses Wertes kontaktieren Sie bitte Parker.

Hinweis:

²⁾ Die angegebene axiale Zugkraft am Vorderflansch darf nicht überschritten werden.

+* = Maßangabe + Länge gewünschter Hub ("Abmessungen" siehe Seite 15).

Verfügbar für ETH032-ETH080.

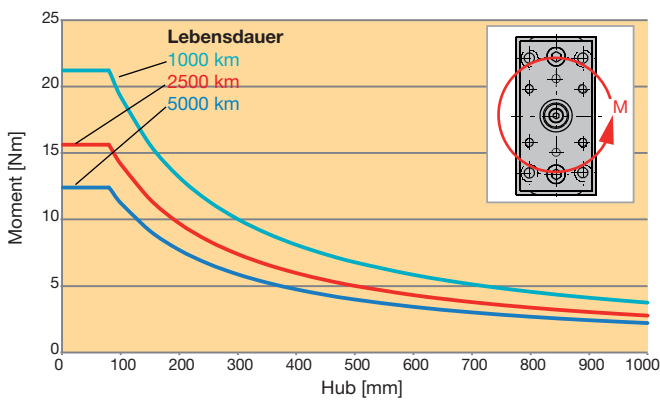
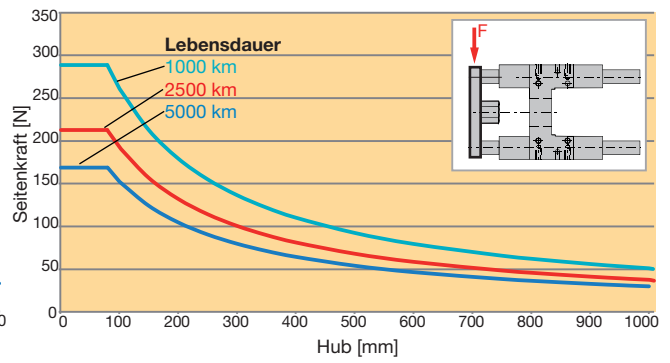
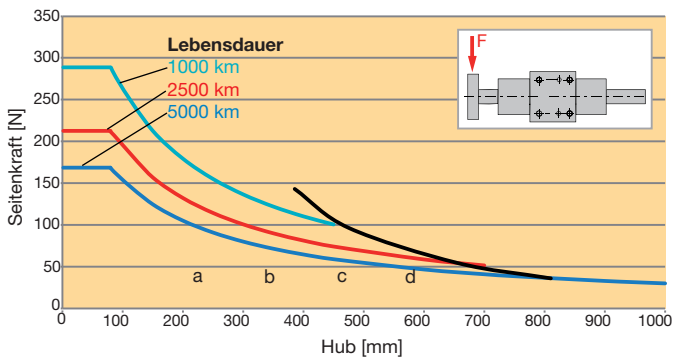
Für den ETH080 können die Standard-Pneumatik-Stangenführungsmodulare nicht verwendet werden.

	Einheit	ETH032	ETH050	ETH080
Art.-Nr. - Option R ¹⁾		0112.040-xxxx	0122.040-xxxx	0132.040-xxxx
Max. zulässige axiale Zugkraft ²⁾	[N]	3700	8000	9500
A1	[mm]	50	70	105
A2	[mm]	97	137	189
B1	[mm]	45	63	100
B2	[mm]	90	130	180
B3	[mm]	78	100	130
B4	[mm]	32,5	46,5	72
B5	[mm]	50	72	106
B6	[mm]	4	19	21
B7	[mm]	12	15	20
B8	[mm]	61	85	130
ØC1	[mm]	12	20	25
C2	[mm]	73,5	103,5	147
C3	[mm]	50	70	105
ØD1	[mm]	6,6	9	11
ØD2	[mm]	11	14	17
D5	[mm]	M6	M8	M10
E (Tiefe)	[mm]	10	10	10
E1 (Tiefe)	[mm]	12	16	20
E2 (Tiefe)	[mm]	7	9	11
ØF1	[mm]	30	40	60
G1	[mm]	17	27	32
H1	[mm]	81	119	166
H2	[mm]	11,7	4,2	15
L1+*	[mm]	150	192	247
L2	[mm]	120	150	200
L3+*	[mm]	15	24	24
L4	[mm]	71	79	113
L5	[mm]	64	89	110
N1	[mm]	17	24	30
P1	[mm]	36	42	50
P2	[mm]	31	44	52
P3	[mm]	40	50	70
Gesamtmasse Nullhub	[kg]	0,97	2,56	6,53
Bewegte Masse Nullhub	[kg]	0,60	1,84	4,36
Zusatzmasse	[kg/m]	1,78	4,93	7,71

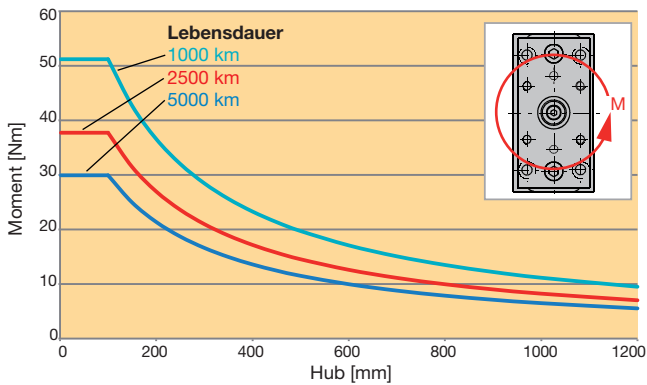
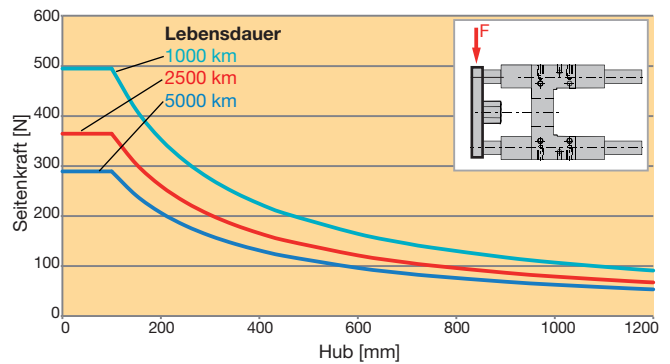
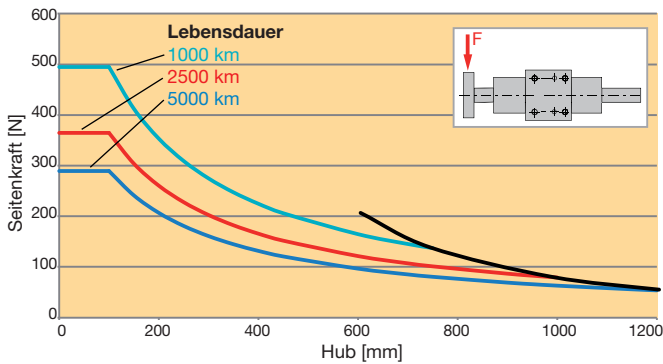
Zulässige Belastung / Lebensdauer

Stangenführung mit Kugelbuchsen (Option R)

ETH032



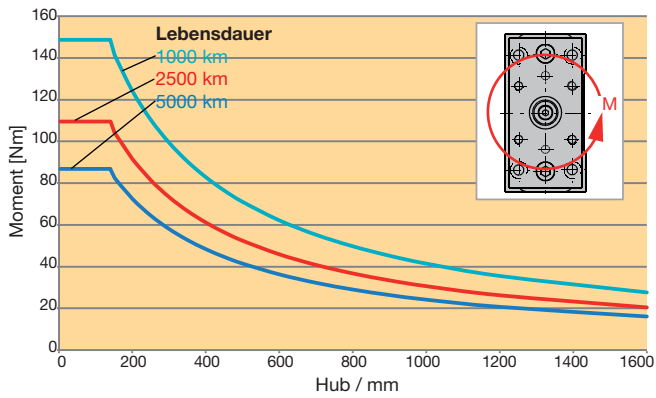
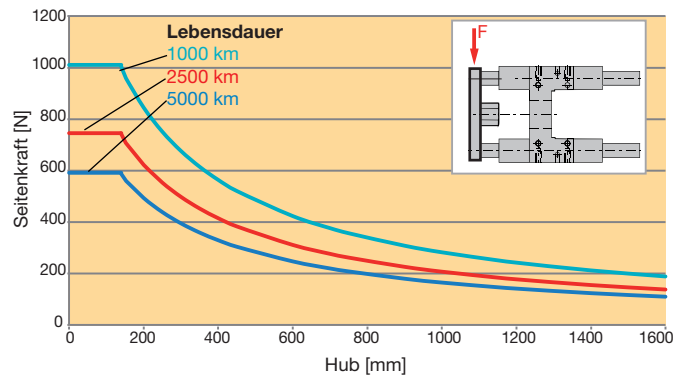
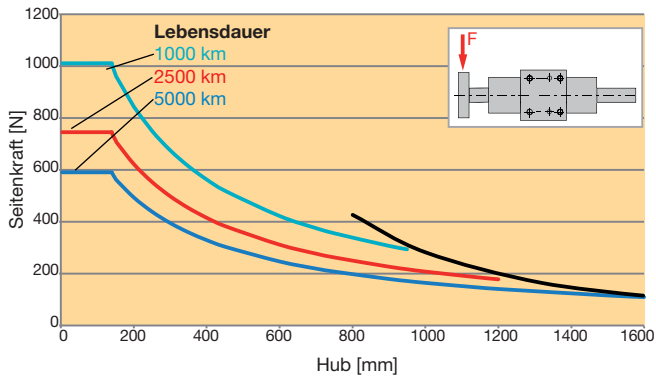
ETH050



Die Diagramme gelten für eine Verfahrgeschwindigkeit von 0,5 m/s und einer Umgebungstemperatur von 20 °C.

Stangenführung mit Kugelbuchsen (Option R)

ETH080



Die Diagramme gelten für eine Verfahrgeschwindigkeit von 0,5 m/s und einer Umgebungstemperatur von 20 °C.

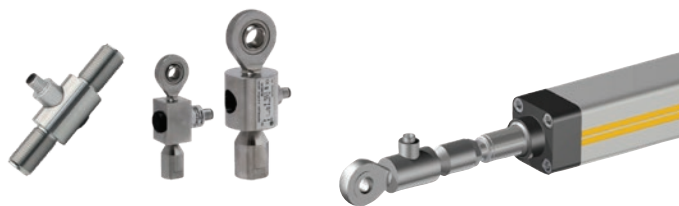
Zubehör

Kraftsensoren¹⁾ - Kugelkopf mit integriertem Kraftsensor

Kugelköpfe stellen in Verbindung mit Dreh-, Schwenk- und Kippbewegungen wichtige Konstruktionselemente dar. Immer häufiger sollen in solchen Anwendungen Kräfte gemessen werden.

Die Kraftaufnehmer können direkt an der Kolbenstange des Zylinders montiert werden. So können sie beispielsweise zur Messung von An-/ Einpresskräften oder Überlasten verwendet werden.

Dank Dünnschichttechnologie sind die Kugelkopf-Kraftaufnehmer sehr robust und langzeitstabil. Ein integrierter Verstärker liefert ein Ausgangssignal von 4...20 mA. Die Aufnehmer genügen der Norm EN 61326 für elektromagnetischen Verträglichkeit (EMV) und sind als Zug-/Druckaufnehmer dimensioniert.



Merkmale

- Messbereich: Zug-/Druckkräfte bis ± 114 kN
- Dünnschichttechnologie (statt konventioneller Dehnungsmessstreifen)
- Korrosionsbeständige Edelstahlausführung
- Integrierter Verstärker
- Kleiner Temperaturgang
- Große Langzeitstabilität
- Große Schock- und Vibrationsfestigkeit
- Für dynamische oder statische Messungen
- Gute Reproduzierbarkeit
- Einfache Montage
- Auch in ATEX Ausführung^{1,2)} erhältlich. Zugelassen für Gasumgebungen der Zone 1 und 2.

II 2G Ex ib IIC T4

Anbindung der Kraftsensoren an Compax3 mit Option M21 möglich

Technische Daten

	Einheit	Kugelkopf mit integriertem Kraftsensor									Kraftsensor mit Außengewinde			
		ETH032			ETH050			ETH080			ETH100	ETH125		
		M05	M10	M16	M05	M10	M20	M05	M10	M10/M20	M10	M20		
Genauigkeit	[%]	0,2									1			
Material	-	Edelstahl												
Schutzart	-	IP67												
Umgebungstemperatur	[°C]	-20 to + 80 °C												
Messbereich	[kN]	±3,7	±3,7	±2,4	±9,3	±7,0	±4,4	±17,8	±25,1	±56,0	±88,7	±114,0		
Linearitätsabweichung von m.v.	[N]	±20			±68			±44	±90			±2000		
Art.-Nr. (Standard Ausführung)	-	0111.916		0111.917	0121.916		0121.917	0121.918	0131.916		0131.917	0141.916	0141.917	0141.918
Art.-Nr. (ATEX Ausführung)	-	0111.946			0121.946		0121.947		0131.946		0131.947			

Für ETH032-ETH080: nur möglich bei Kolbenstangenende "M" (Aussengewinde).

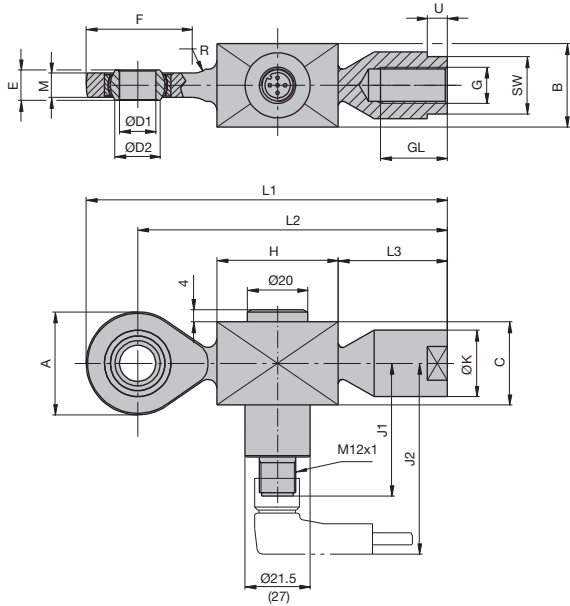
Für ETH100, ETH125: nur möglich bei Kolbenstangenende "K".

Ein nachträglicher Umbau von einem anderen Kolbenstangenende auf M oder K ist generell **NICHT** möglich.

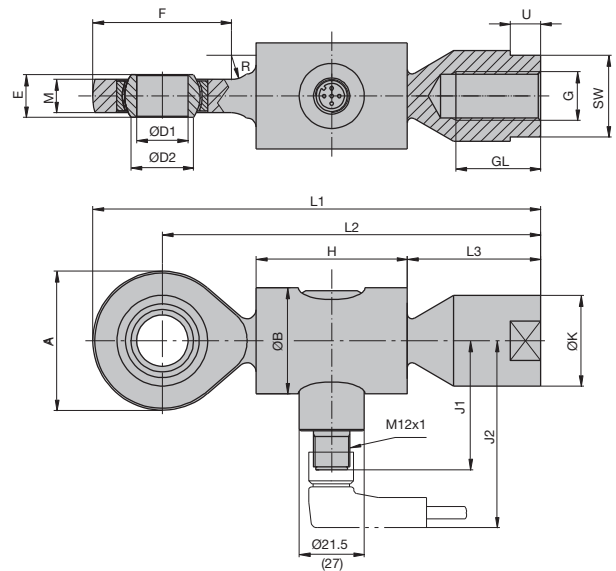
¹⁾ Die ATEX Zulassung des Kraftsensors ist nur dann erfüllt wenn der Kraftsensor mit einem ATEX zugelassenen, potentialgetrenntem Speisegerät und einem ATEX zugelassenen Kabel betrieben wird.

²⁾ Beachten Sie die Instalations- und Betriebshinweise in der mitgelieferten Betriebsanleitung.

Ausführung für ETH032



Ausführung für ETH050 & ETH080



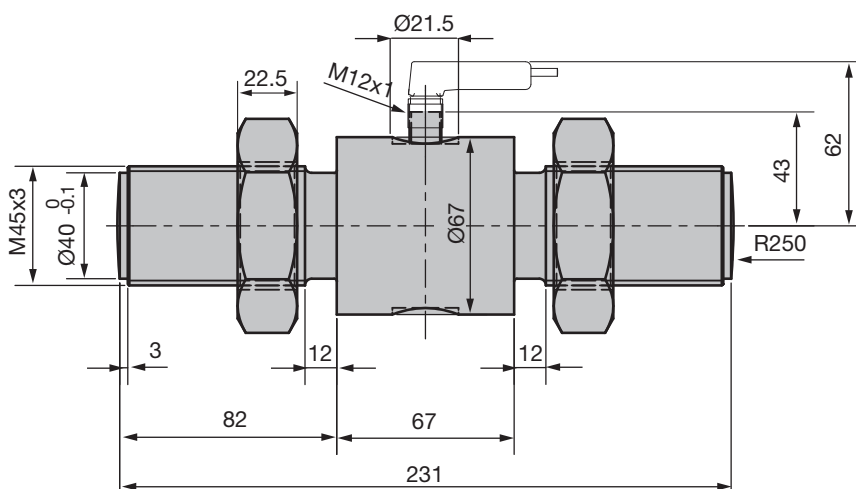
Abmessungen [mm]

Abmessungen - Nicht-ATEX Ausführung (ATEX Ausführung)

	A	B	ØB	C	ØD1	ØD2 0,008	E	F	G	GL	H	J1	J2	ØK	L1	L2	L3	M	SW ¹⁾	U
für ETH032	34	27	-	27	12	15	10	35	M10x1,25	21	40	44 (70)	63 (89)	22	119	102	36	8	19	8
für ETH050	46	-	35	-	17	20,7	14	46	M16x1,5	28	50	44 (70)	63 (89)	30	148	125	44	11	27	12
für ETH080	53	-	54	-	20	24,2	16	54	M20x1,5	33	54	44 (78)	63 (97)	35	171	144,5	54	13	32	13

¹⁾ SW: Schlüsselweite

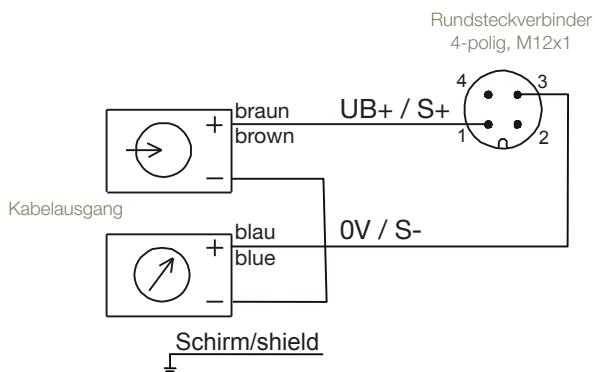
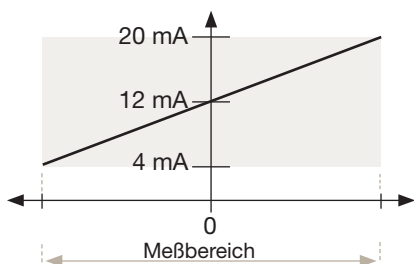
Ausführung für ETH100 & ETH125



Abmessungen [mm]

Elektrischer Anschluss

Versorgungsspannung $U_B = 10 \dots 30$ VDC
Analogausgang $4 \dots 20$ mA (2-Leitertechnik)

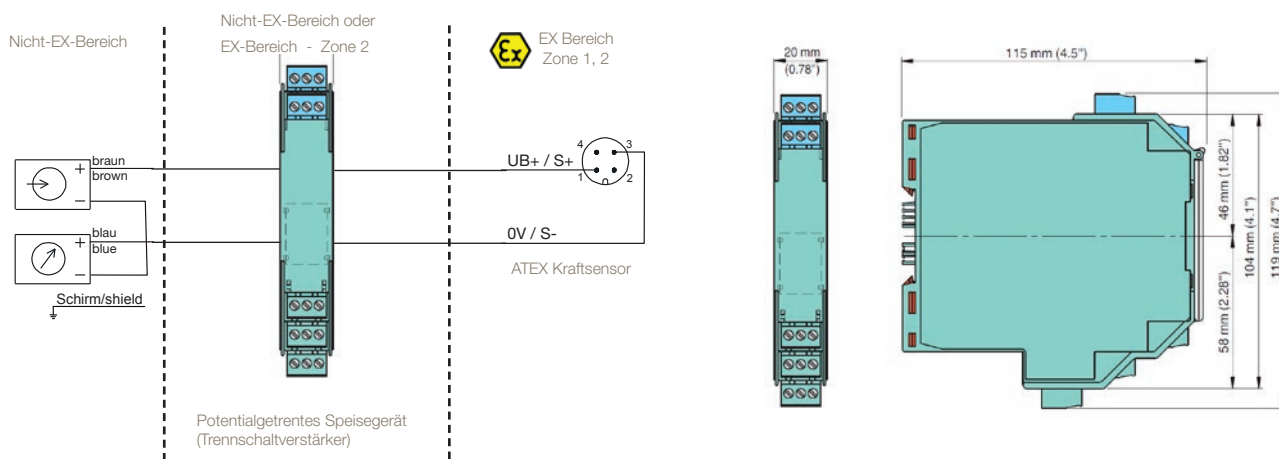


ATEX Ausführung

Trennschaltverstärker ^{1) 2)}

Art.-Nr.	KFD2-STC4-Ex1
Besonderheiten	"1-kanalig (Betrieb von max 1 Kraftsensor), überträgt einen analogen Messsignal in den Nicht-Ex-Bereich"
ATEX Zulassung	"II (1)GD [EEx ia] IIC [Stromkreis(e) in Zone 0/1/2] II 3G EEx nA II T4 [Gerät/Aufstellungsort in Zone 2]" Dieses Geräte ist für eigensichere Stromkreise bis in Ex-Zone 0 (Gas) zugelassen. Geeignet für die Installation in der Zone 2.
Versorgungsspannung	20 ... 35 V DC
Leistungsaufnahme	1,9 W
Übertragbares Signal	0/4 ... 20 mA
Umgebungstemperatur	-20°C ... +60°C
Schutzart	IP20

Abmessungen des Trennschaltverstärker



Art.-Nr.	Kabel für Kraftsensor
080-900446	Kraftsensorkabel (PUR), Stecker gerade, M12 offene Enden, 2 m
080-900447	Kraftsensorkabel (PUR), Stecker gerade, M12 offene Enden, 5 m
080-900456	Kraftsensorkabel (PUR), Stecker abgewinkelt, M12 offene Enden, 2 m
080-900457	Kraftsensorkabel (PUR), Stecker abgewinkelt, M12 offene Enden, 5 m
Art.-Nr.	Kabel für Kraftsensoren in ATEX Ausführung
080-900464	Kraftsensorkabel ATEX, Stecker gerade, M12 offene Enden, 5 m
080-900465	Kraftsensorkabel ATEX, Stecker abgewinkelt M12 offene Enden, 5 m

¹⁾ Die ATEX Zulassung des Kraftsensors ist nur dann erfüllt wenn der Kraftsensor mit einem ATEX zugelassenen, potentialgetrenntem Speisegerät und einem ATEX zugelassenen Kabel betrieben wird.

²⁾ Beachten Sie die Instalations- und Betriebshinweise in der mitgelieferten Betriebsanleitung.

Initiatoren / Endlagerschalter

Sensor für nicht-ATEX Anwendungen

Die Initiatoren zur Positionsbestimmung können in den Längsnuten des Zylinderkörpers montiert werden und sind direkt im Profil versenkbar, daher treten keine Störkanten auf. Die Initiatorleitung wird einfach unter der

gelben Abdeckung versenkt. Die in der Spindelmutter integrierten Dauermagnete betätigen die Initiatoren. Passende Initiatoren sind als Zubehör erhältlich.

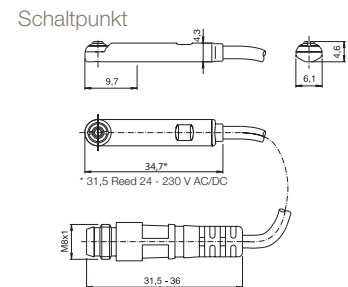


ETH032, ETH050 je 2 Nuten auf 2 gegenüberliegenden Seiten.
ETH080, ETH100 je 2 Nuten auf allen Seiten.

Für die ETH-Zylinder-Reihe sind folgende Schaltertypen erhältlich:



Info: ETH mit Compax3 nur PNP-Typen verwenden.



Abmessungen [mm]

Magnetische Zylindersensoren

Typ	Funktion	LED	Logik	Kabel	Dauerstrom	Stromaufnahme	Versorgungsspannung	Schaltfrequenz	Kompatibel mit Compax3 SLVD-N, TPD-M
P8S-GPFLX	Schließer	ja	PNP	3 m	max. 100 mA	max. 10 mA	10-30 VDC	1 kHz	ja
P8S-GNFLX			NPN						nein
P8S-GPSHX			PNP	0,3 m Leitung mit M8 Stecker					ja
P8S-GNSHX			NPN						nein
P8S-GQFLX	Öffner		PNP	3 m					ja
P8S-GMFLX			NPN						nein
P8S-GQSHX			PNP	0,3 m Leitung mit M8 Stecker					ja
P8S-GMSHX			NPN						nein


Sensor für ATEX Anwendungen

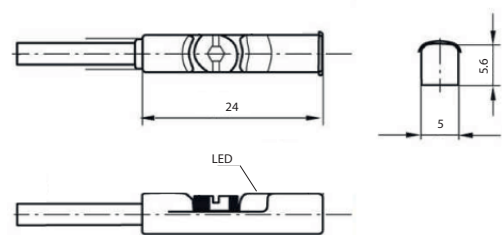
Initiatoren mit ATEX-Zulassung lassen sich nicht komplett im Profil versenken. Diese stehen ca. 1 mm hervor.

Bei den NAMUR-Ausführungen der magnetischen Endschalter handelt es sich um eigensichere, elektrische Betriebsmittel gemäß der

NAMUR-Norm EN 60947-5-6, die an Trennschaltverstärkern mit Ex-Konformitätsbescheinigung betrieben werden müssen.


Technischdaten

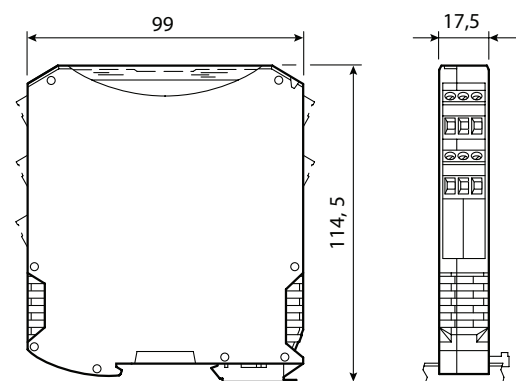
Art.-Nr.	MZT8-2V8-N-KWB
ATEX Zulassung	 "II 1G Ex ia IIC T4 II 1D Ex ia IIIC T135°C Da" Für den Einsatz ab der Ex-Zone 0 (Gas) und Ex-Zone 20 (Staub) geeignet.
Versorgungsspannung	max. 20 V
Kurzschlussstrom	max. 60 mA
Leistung	max. 100 mW
Wirksame innere Induktivität	max. 30 µH
Wirksame innere Kapazität	max. 130 nF
Umgebungstemperatur	-25°C ... +80°C
Schutzart	IP67
Kabel	5 m
LED	ja



Abmessungen [mm]

Technischdaten - Trennschaltverstärker

Art.-Nr.	EN2-2EX1
Besonderheiten	2-kanalig (Betrieb von max 2 Endschalter), Wechsel-Relais (Schließer/Öffner-Verhalten), Leitungsfehlererkennung
ATEX Zulassung	 "II (1)G [Ex ia Ga] IIC II (1)D [Ex ia Da] IIIC II 3(1)G Ex nA nC [ia Ga] IIC t4 Gc X" Dieses Geräte ist für eigensichere (Ex i) Stromkreise bis in Ex-Zone 0 (Gas) und Ex-Zone 20 (Staub) zugelassen.
Versorgungsspannung	24 V DC ... 230 V AC/DC
Stromaufnahme	"42 mA (24V DC), < 80 mA (230 V AC/DC)"
Max. Ausgangsspannung	9,6 V
Max. Ausgangsstrom	10,3 mA
Max. Ausgangsleistung	25 mW
Leerlaufspannung	8 VDC +/-10%
Schaltpunkt	"> 2,1 mA (leitend) < 1,2 mA (sperrend)"
Max. Schaltfrequenz	20 Hz
Umgebungstemperatur	-20°C ... +60°C
Schutzart	IP20



Abmessungen [mm]

Beachten Sie die Installations- und Betriebshinweise in der mitgelieferten Betriebsanleitung.

Auslegung von Antriebssträngen ¹⁾

Beispiel für die Auslegung mit vordefinierten Antriebssträngen

Um Ihnen die Dimensionierung eines kompletten Antriebsstranges zu erleichtern, sind auf den folgenden Seiten vordefinierte Elektrozyylinder, Getriebe, Motoren und Servoantriebe dargestellt.

Sie können mit wenigen Parametern die Bestellinformation (Code) der Komponenten direkt auslesen.

Beachten Sie die Randbedingungen!

Folgende Applikationsparameter werden benötigt:

- Die äquivalente axiale Kraft.
(Berechnung siehe Seite 13 Formel 3 mit den, wie auf Seite 11 beschrieben, ermittelten Kräften).
- Die maximale Geschwindigkeit.

Arbeiten mit der Tabelle der Antriebsstränge

- Wählen Sie die Antriebsstränge aus, die die geforderte axiale Kraft zur Verfügung stellen (z. B. durch eine senkrechte Linie).
- Wählen Sie nun aus dieser Auswahl Antriebsstränge, die mit der benötigten Geschwindigkeit verfahren können (z.B. durch eine 2. senkrechte Linie).
- Der passende Antriebsstrang kann dann aus der verbleibenden Auswahl evtl. durch Vergleich weiterer Kenngrößen gefunden werden.

Bitte prüfen Sie ob alle angegeben Werte (wie max. Beschleunigung, Versorgungsspannung usw.) zu Ihrer Applikation passen.

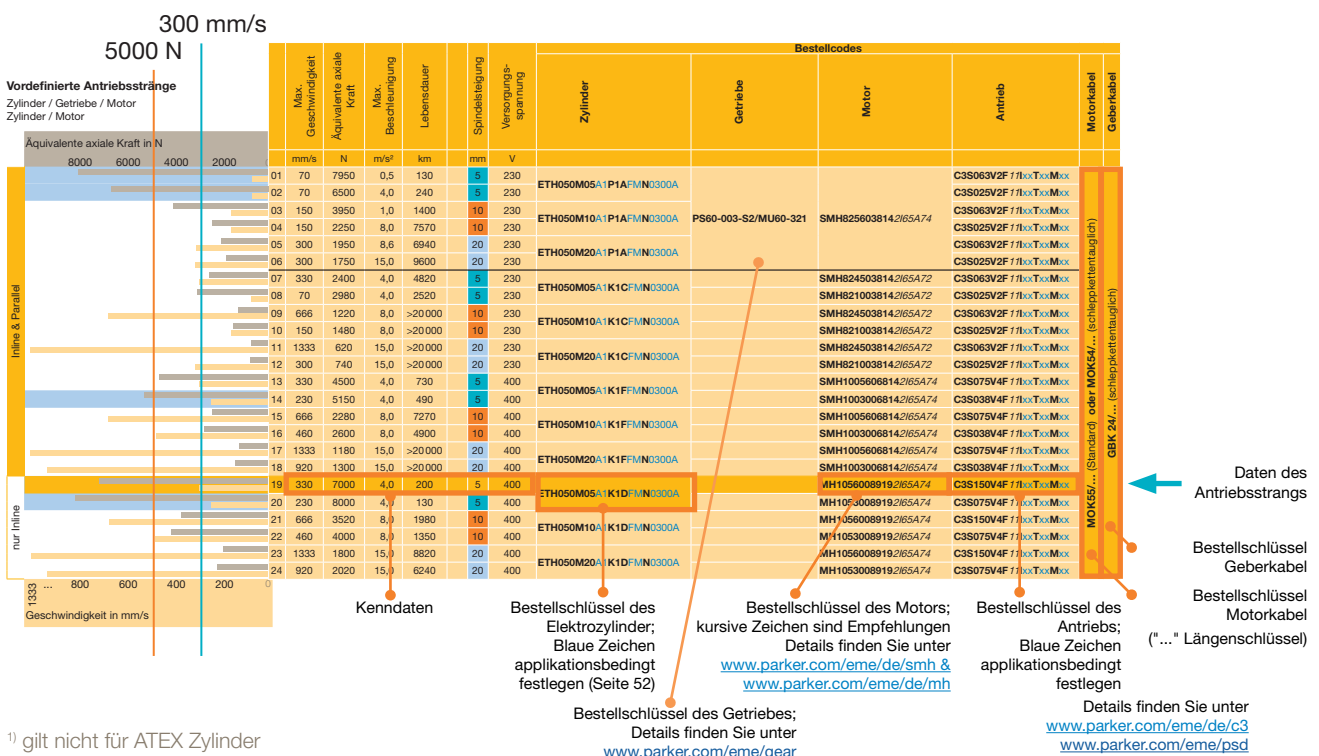


Beispiel:

Benötigte Daten

Äquivalente axiale Kraft: 5000 N

Geschwindigkeit: 300 mm/s



¹⁾ gilt nicht für ATEX Zylinder

Vordefinierte Antriebsstränge ETH032 ¹⁾

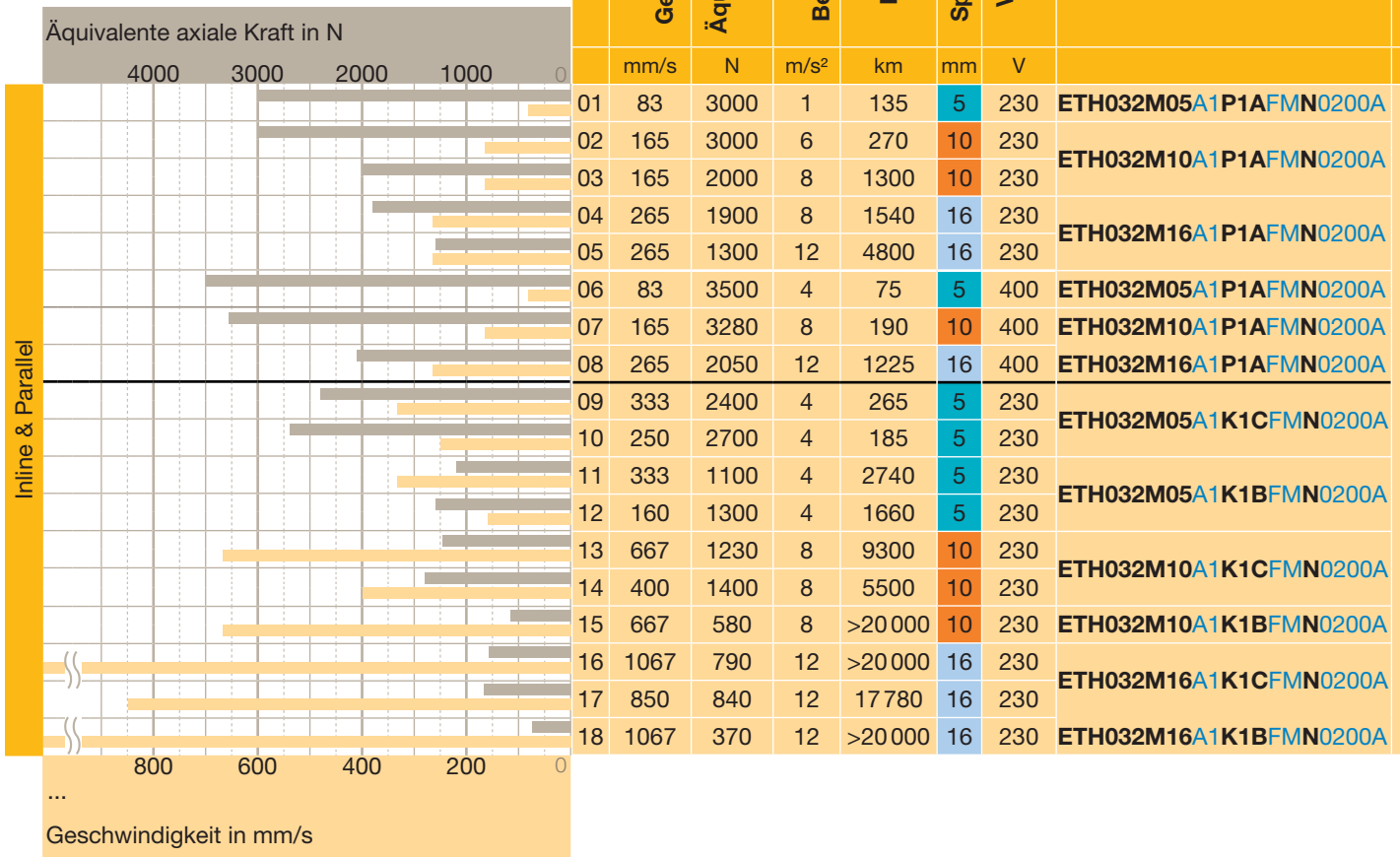
mit Compax3, PSD1

Um die Darstellung an dieser Stelle etwas zu vereinfachen, wurden Randbedingungen angenommen, welche ohne Ausnahme bei Ihrer Applikation eingehalten werden müssen, ansonsten kann es sein, dass die hier vorgeschlagenen Produktkombinationen technisch nicht funktionieren. Die Applikation muss dann auf herkömmliche Weise berechnet werden.

¹⁾ gilt nicht für ATEX Zylinder

Vordefinierte Antriebsstränge

Zylinder / Getriebe / Motor / Antriebsregler / Kabel



Randbedingungen:

- Hub zwischen 50 und 400 mm
- Bewegung in horizontaler Richtung
- Die Leistungsdaten/Kennwerte der Produkte dürfen nicht überschritten werden, wie
 - bei Parallelantrieb: übertragbares Moment in Abhängigkeit von der Motordrehzahl n beachten
 - zulässige axiale Druckkräfte beachten
 - Umgebungsbedingungen
 - ...
- Lineare Beschleunigung
- Angegebene maximale Beschleunigung = Verzögerungszeiten
- Betriebsbeiwert = 1,0
- Die Berechnung basiert auf der Annahme: ohne Stillstandszeit (d.h. wenn Stillstandszeiten in der Applikation vorkommen erhöht sich lediglich die Leistungsreserve)
- 40 °C Umgebungstemperatur, mit Getriebe 20 °C Umgebungstemperatur
- bis 1000 m über NN

Bestellcodes							
Getriebe	Motor	Antrieb Compax3	Motor kabel	Geber kabel	Antrieb PSD1	Motor kabel	
						Motor kabel	Geber kabel
PE3-003-10M060/075/11/23	SMH60601,45112I65G44	C3S025V2F 11IxxTxxMxx	MOK55/... (Standard) oder MOK54/... (schleppkettentauglich)	GBK 24/... (schleppkettentauglich)	PSD1SW1200...	CBM...	
PE3-003-10M080/100/14/30	SMH8260038142I65A74	C3S025V2F 11IxxTxxMxx			PSD1SW1200...		
PE3-003-10M060/075/11/23	SMH60601,45112I65G44	C3S015V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1200....		
PE3-003-10M080/100/14/30	SMH8260038142I65A74	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1300...		
ohne Getriebe	SMH8245038142I65A72	C3S063V2F 11IxxTxxMxx	PSD1SW1300...				
	SMH8260038142I65A74		PSD1SW1200...				
	SMH60451,45112I65G42	C3S025V2F 11IxxTxxMxx					
	SMH60601,45112I65G44			C3S063V2F 11IxxTxxMxx			
	SMH8245038142I65A72	C3S025V2F 11IxxTxxMxx					
	SMH8260038142I65A74			C3S063V2F 11IxxTxxMxx			
SMH60451,45112I65G42	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8245038142I65A72		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8260038142I65A74	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH60451,45112I65G42		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8245038142I65A72	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8260038142I65A74		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH60451,45112I65G42	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8245038142I65A72		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8260038142I65A74	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH60451,45112I65G42		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8245038142I65A72	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8260038142I65A74		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH60451,45112I65G42	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8245038142I65A72		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8260038142I65A74	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH60451,45112I65G42		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8245038142I65A72	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8260038142I65A74		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH60451,45112I65G42	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8245038142I65A72		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8260038142I65A74	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH60451,45112I65G42		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8245038142I65A72	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8260038142I65A74		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH60451,45112I65G42	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8245038142I65A72		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8260038142I65A74	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH60451,45112I65G42		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH8245038142I65A72	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						
SMH8260038142I65A74		C3S063V2F 11IxxTxxMxx					
SMH60451,45112I65G42	C3S025V2F 11IxxTxxMxx						

Bestellcodes:

fett: muss ausgewählt werden, damit das Paket kombinierbar ist

kursive: empfohlen/Standard

blau: muss applikationsbedingt ausgewählt werden

Hinweis: Die hier gezeigten Beispiele dienen als Auslegungshilfe. Da bei solchen Antriebspaketen sehr viele Parameter zusammenspielen hat diese Darstellung keinen Anspruch auf Vollständigkeit.

Vordefinierte Antriebsstränge ETH050 ¹⁾

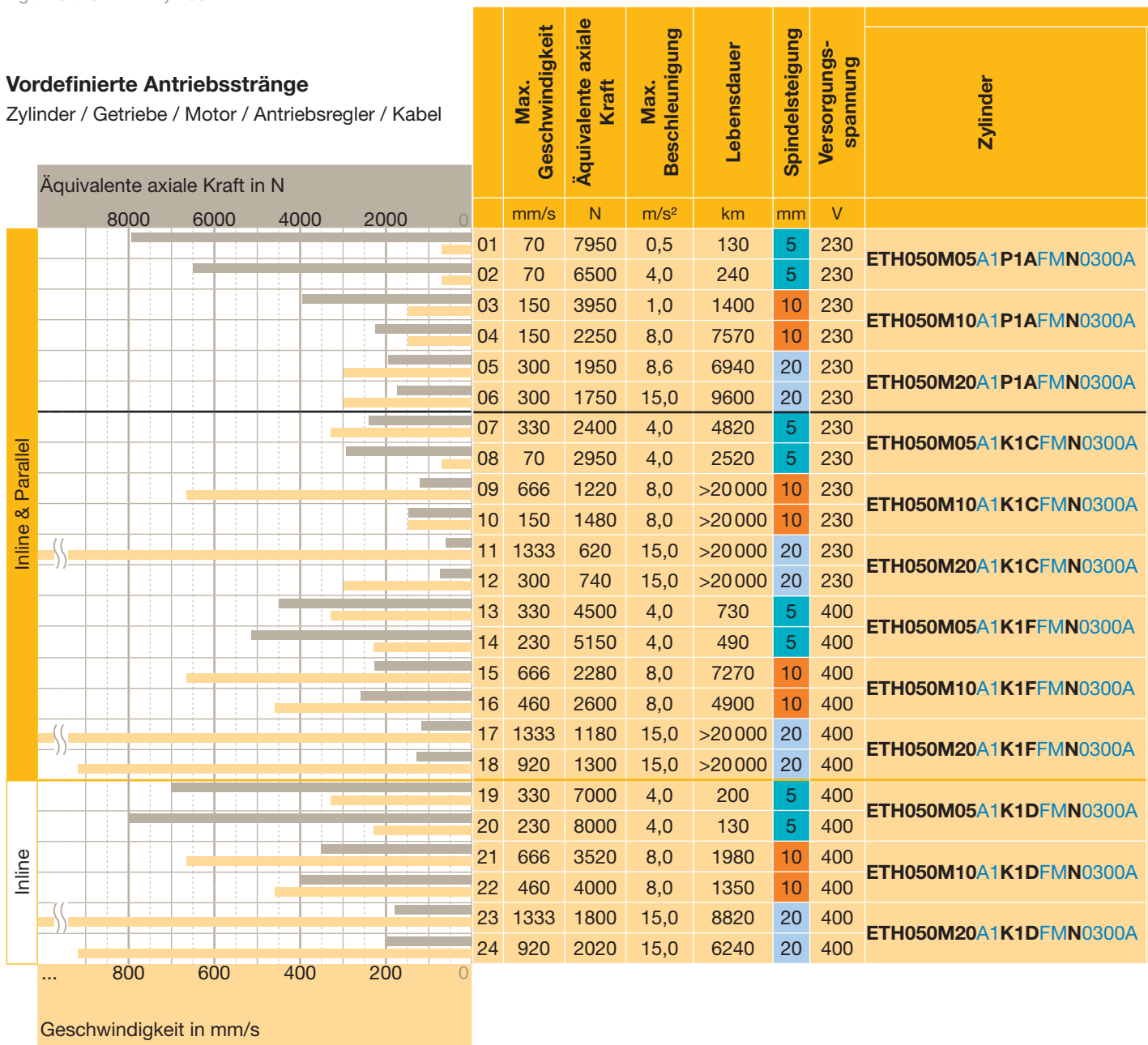
mit Compax3, PSD1

Um die Darstellung an dieser Stelle etwas zu vereinfachen, wurden Randbedingungen angenommen, welche ohne Ausnahme bei Ihrer Applikation eingehalten werden müssen, ansonsten kann es sein, dass die hier vorgeschlagenen Produktkombinationen technisch nicht funktionieren. Die Applikation muss dann auf herkömmliche Weise berechnet werden.

¹⁾ gilt nicht für ATEX Zylinder.

Vordefinierte Antriebsstränge

Zylinder / Getriebe / Motor / Antriebsregler / Kabel



Randbedingungen:

- Hub zwischen 50 und 600 mm
- Bewegung in horizontaler Richtung
- Die Leistungsdaten/Kennwerte der Produkte dürfen nicht überschritten werden, wie
 - bei Parallelantrieb: übertragbares Moment in Abhängigkeit von der Motordrehzahl n beachten
 - zulässige axiale Druckkräfte beachten

- Umgebungsbedingungen
- ...
- Lineare Beschleunigung
- Angegebene maximale Beschleunigung = Verzögerungszeiten
- Betriebsbeiwert = 1,0
- Die Berechnung basiert auf der

Annahme: ohne Stillstandszeit (d.h. wenn Stillstandszeiten in der Applikation vorkommen erhöht sich lediglich die Leistungsreserve)

- 40 °C Umgebungstemperatur, mit Getriebe 20 °C Umgebungstemperatur
- bis 1000 m über NN

Bestellcodes						
Getriebe	Motor	Antrieb Compax3	Motor kabel	Geber kabel	Antrieb PSD1	Motor kabel
PE3-003-10M080/100/14/30	SMH825603814 <i>2I65A74</i>	C3S063V2F <i>11lxxTxxMxx</i>	MOK55/... (Standard) oder MOK54/... (schleppkettentauglich)	GBK 24/... (schleppkettentauglich)	PSD1SW1300...	CBM...
		C3S025V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1200...	
		C3S063V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1300...	
		C3S025V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1200...	
		C3S063V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1300...	
		C3S025V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1200...	
ohne Getriebe	SMH824503814 <i>2I65A72</i>	C3S063V2F <i>11lxxTxxMxx</i>	MOK55/... (Standard) oder MOK54/... (schleppkettentauglich)	GBK 24/... (schleppkettentauglich)	PSD1SW1300...	
	SMH821003814 <i>2I65A72</i>	C3S025V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1200...	
	SMH824503814 <i>2I65A72</i>	C3S063V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1300...	
	SMH821003814 <i>2I65A72</i>	C3S025V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1200...	
	SMH824503814 <i>2I65A72</i>	C3S063V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1300...	
	SMH821003814 <i>2I65A72</i>	C3S025V2F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1SW1200...	
	SMH10056065ET <i>2I65A74</i>	C3S075V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1300...	
	SMH10030065ET <i>2I65A74</i>	C3S038V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1300...	
	SMH10056065ET <i>2I65A74</i>	C3S075V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1300...	
	SMH10030065ET <i>2I65A74</i>	C3S038V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1300...	
ohne Getriebe	MH1056008919 <i>2I65A74</i>	C3S150V4F <i>11lxxTxxMxx</i>	MOK55/... (Standard) oder MOK54/... (schleppkettentauglich)	GBK 24/... (schleppkettentauglich)	PSD1MW1600...	
	MH1053008919 <i>2I65A74</i>	C3S075V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1300...	
	MH1056008919 <i>2I65A74</i>	C3S150V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1600...	
	MH1053008919 <i>2I65A74</i>	C3S075V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1300...	
	MH1056008919 <i>2I65A74</i>	C3S150V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1600...	
	MH1053008919 <i>2I65A74</i>	C3S075V4F <i>11lxxTxxMxx</i>			PSD1MW1300...	

Bestellcodes:

fett: muss ausgewählt werden, damit das Paket kombinierbar ist

kursive: empfohlen/Standard

blau: muss applikationsbedingt ausgewählt werden

Hinweis: Die hier gezeigten Beispiele dienen als Auslegungshilfe. Da bei solchen Antriebspaketen sehr viele Parameter zusammenspielen hat diese Darstellung keinen Anspruch auf Vollständigkeit.

Vordefinierte Antriebsstränge ETH080 ¹⁾

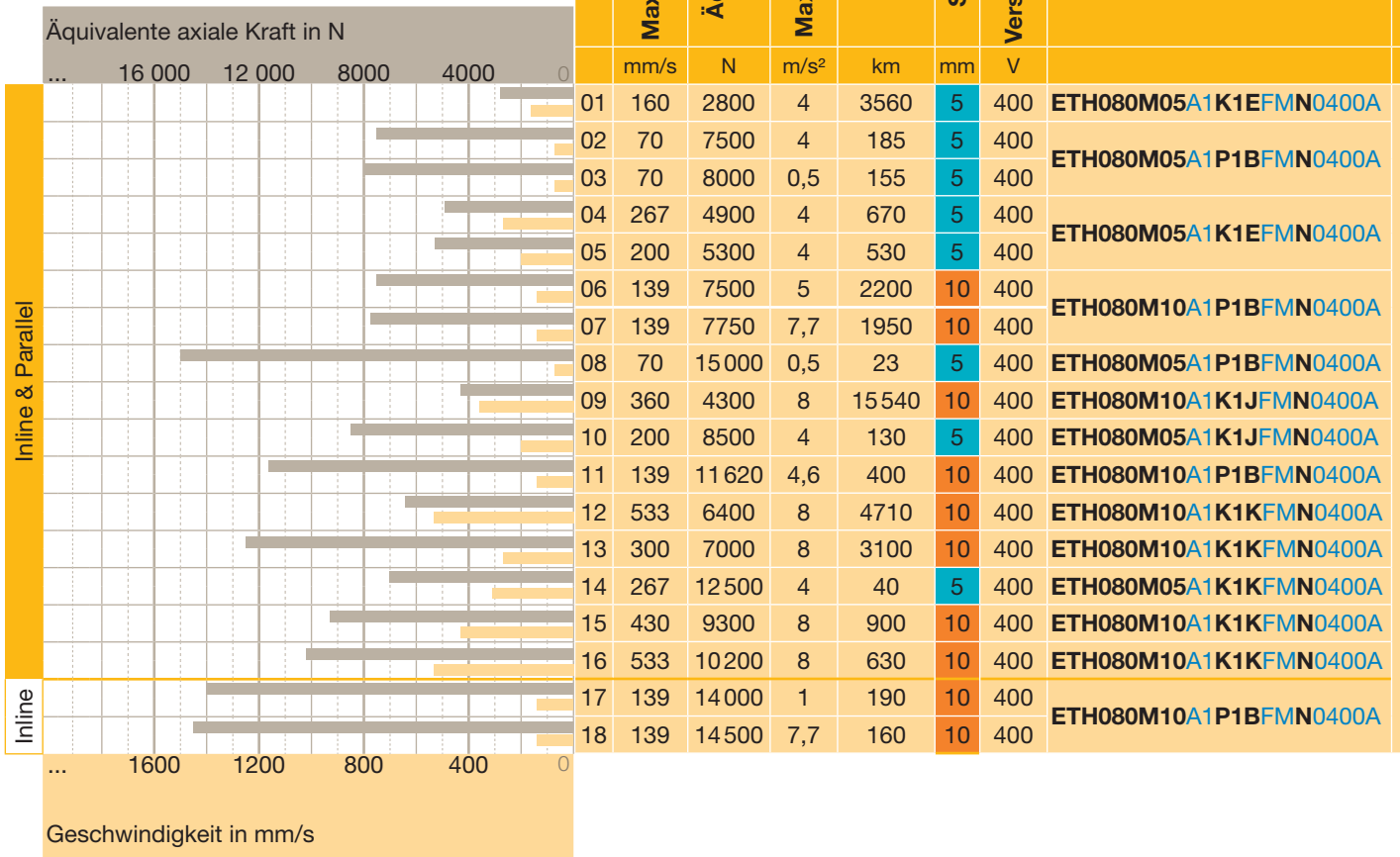
mit Compax3, PSD1

Um die Darstellung an dieser Stelle etwas zu vereinfachen, wurden Randbedingungen angenommen, welche ohne Ausnahme bei Ihrer Applikation eingehalten werden müssen, ansonsten kann es sein, dass die hier vorgeschlagenen Produktkombinationen technisch nicht funktionieren. Die Applikation muss dann auf herkömmliche Weise berechnet werden.

¹⁾ gilt nicht für ATEX Zylinder

Vordefinierte Antriebsstränge

Zylinder / Getriebe / Motor / Antriebsregler / Kabel



Randbedingungen:

- Hub zwischen 50 und 800 mm
- Bewegung in horizontaler Richtung
- Die Leistungsdaten/Kennwerte der Produkte dürfen nicht überschritten werden, wie
 - bei Parallelantrieb: übertragbares Moment in Abhängigkeit von der Motordrehzahl n beachten
 - zulässige axiale Druckkräfte beachten
 - Umgebungsbedingungen
 - ...
- Lineare Beschleunigung
- Angegebene maximale Beschleunigung = Verzögerungszeiten
- Betriebsbeiwert = 1,0
- Die Berechnung basiert auf der Annahme: ohne Stillstandszeit (d.h. wenn Stillstandszeiten in der Applikation vorkommen erhöht sich lediglich die Leistungsreserve)
- 40 °C Umgebungstemperatur, mit Getriebe 20 °C Umgebungstemperatur
- bis 1000 m über NN

Bestellcodes						
Getriebe	Motor	Antrieb Compax3	Motor kabel	Geber kabel	Antrieb PSD1	Motor kabel
ohne Getriebe	SMH8230035192I65A74	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1300...	CBM...
PE4-003-10M080/100/19/40	SMH8256038192I65A74	C3S038V4F 11IxxTxxMxx	GBK 24/... (schleppkettentauglich)		PSD1MW1300...	
	SMH8230038192I65A74	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1200...	
	ohne Getriebe	SMH10056065192I65A74			C3S075V4F 11IxxTxxMxx	
PE4-003-10M095/115/19/40	SMH10030065192I65A74	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1300...	
	SMH10056065192I65A74	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
	SMH10030065192I65A74	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1300...	
ohne Getriebe	SMH11530107242I65xx4	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
PE4-003-10M095/130/19/40	SMH11530108192I65A74	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
	SMH11530108192I65A74	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
ohne Getriebe	SMH14256155242I65A74	C3S150V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1600...	
	SMH14230155242I65A74	C3S150V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1600...	
	SMH14256155242I65A74	C3S150V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1600...	
	MH14530225242I65A74	C3S150V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1600...	
	MH14545285243I65A74	C3S300V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1800...	
PE4-003-10M095/130/19/40	SMH11530108192I65A74	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
	SMH11556108192I65A74	C3S150V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1600...	

- ❶ MOK55/... (Standard) oder MOK54/... (schleppkettentauglich)
- ❷ MOK56/... (Standard) oder MOK57/... (schleppkettentauglich)
- ❸ MOK59/... (Standard) oder MOK64/... (schleppkettentauglich)

Bestellcodes:

fett: muss ausgewählt werden, damit das Paket kombinierbar ist

kursive: empfohlen/Standard

blau: muss applikationsbedingt ausgewählt werden

Hinweis: Die hier gezeigten Beispiele dienen als Auslegungshilfe. Da bei solchen Antriebspaketen sehr viele Parameter zusammenspielen hat diese Darstellung keinen Anspruch auf Vollständigkeit.

Vordefinierte Antriebsstränge ETH100, ETH125 ¹⁾

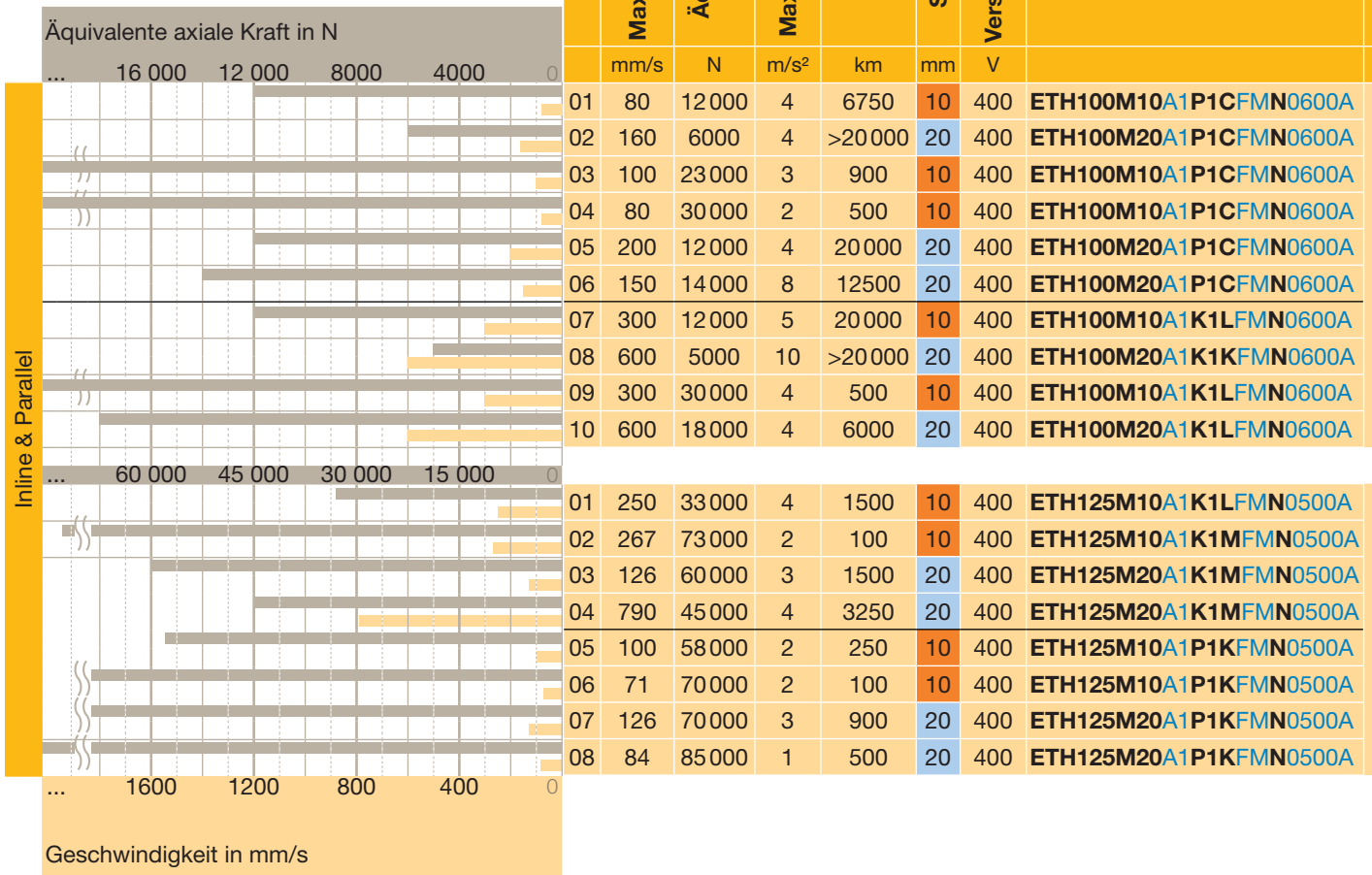
mit Compax3, PSD1

Um die Darstellung an dieser Stelle etwas zu vereinfachen, wurden Randbedingungen angenommen, welche ohne Ausnahme bei Ihrer Applikation eingehalten werden müssen, ansonsten kann es sein, dass die hier vorgeschlagenen Produktkombinationen technisch nicht funktionieren. Die Applikation muss dann auf herkömmliche Weise berechnet werden.

¹⁾ gilt nicht für ATEX Zylinder

Vordefinierte Antriebsstränge

Zylinder / Getriebe / Motor / Antriebsregler / Kabel



Randbedingungen:

- Hub zwischen 100 und 600 mm
- Bewegung in horizontaler Richtung
- Die Leistungsdaten/Kennwerte der Produkte dürfen nicht überschritten werden, wie
 - bei Parallelantrieb: übertragbares Moment in Abhängigkeit von der Motordrehzahl n beachten
 - zulässige axiale Druckkräfte beachten
 - Umgebungsbedingungen
 - ...
- Lineare Beschleunigung
- Angegebene maximale Beschleunigung = Verzögerungszeiten
- Betriebsbeiwert = 1,0
- Die Berechnung basiert auf der Annahme: ohne Stillstandszeit (d.h. wenn Stillstandszeiten in der Applikation vorkommen erhöht sich lediglich die Leistungsreserve)
- 40 °C Umgebungstemperatur, mit Getriebe 20 °C Umgebungstemperatur
- bis 1000 m über NN

Bestellcodes						
Getriebe	Motor	Antrieb Compax3	Motorkabel	Geberkabel	Antrieb PSD1	Motorkabel
PE5-005-10M095/115/24/50	SMH10056065242I65A74	C3S075V4F11IxxTxxMxx	①	⑥	PSD1MW1400...	CBM...
PE5-005-10M095/115/24/50	SMH10030065242I65A74	C3S038V4F11IxxTxxMxx	①		PSD1MW1300...	
PE5-004-10M130/185/24/50	SMH14230155242I65A74	C3S150V4F11IxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...	
PE5-005-10M130/185/24/50	SMH14230155242I65A74	C3S150V4F11IxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...	
PE5-004-10M130/185/24/50	SMH14230155242I65A74	C3S150V4F11IxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...	
PE5-005-10M130/185/24/50	SMH14230155242I65A74	C3S150V4F11IxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...	
ohne Getriebe	SMH17030355382I65A74	C3S150V4F11IxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...	
	MH14545285242I65A74	C3S300V4F11IxxTxxMxx	③		PSD1MW1800...	
	MH20530905382I65A74	C3H050V4F11IxxTxxMxx	④		--	
	MH20530905382I65A74	C3H050V4F11IxxTxxMxx	④		--	
ohne Getriebe	MH20530705383I65A74	C3H090V4F11IxxTxxMxx	⑤	⑥	--	
	MH265301505483M654	C3H090V4F10IxxTxxMxx	⑤		--	
	MH265302205483M654	C3H125V4F10IxxTxxMxx	⑤		--	
	MH265302205483M654	C3H125V4F10IxxTxxMxx	⑤		--	
PE7-004-10M180/215/38/80	MH20530285383I65A74	C3S300V4F11IxxTxxMxx	④	⑥	--	
PE7-005-10M180/215/38/80	MH20530285383I65A74	C3S300V4F11IxxTxxMxx	④	⑥	--	
PE7-004-10M180/215/38/80	MH20530705383I65A74	C3H050V4F11IxxTxxMxx	⑤	⑥	--	
PE7-005-10M180/215/38/80	MH20530705383I65A74	C3H050V4F11IxxTxxMxx	⑤	⑥	--	

- ① MOK55/... (Standard) oder MOK54/... (schleppkettentauglich)
- ② MOK56/... (Standard) oder MOK57/... (schleppkettentauglich)
- ③ MOK59/... (Standard) oder MOK64/... (schleppkettentauglich)
- ④ MOK61/...,
- ⑤ MOK62/...
- ⑥ GBK24/... (schleppkettentauglich)
- ⑦ REK42/... (Standard) oder REK41/... (schleppkettentauglich)

Bestellcodes:

fett: muss ausgewählt werden, damit das Paket kombinierbar ist

kursive: empfohlen/Standard

blau: muss applikationsbedingt ausgewählt werden

Hinweis: Die hier gezeigten Beispiele dienen als Auslegungshilfe. Da bei solchen Antriebspaketen sehr viele Parameter zusammenspielen hat diese Darstellung keinen Anspruch auf Vollständigkeit.

Bestellschlüssel

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Beispiel	ETH	050	M05	A	1	K1A	F	M	N	0200	A	Uxx

1 Baureihe

ETH Elektrozyylinder









2 Baugröße

032 ISO 32
050 ISO 50
080 ISO 80
100 ISO 100
125 ISO 125

3 Spindelsteigung Mxx in mm

M05 für ETH032, ETH050, ETH080
M10 für ETH032, ETH050, ETH080, ETH100, ETH125
M16 für ETH032
M20 für ETH050, ETH100, ETH125

4 Motoranbauposition, Gehäuseorientierung, Nutenorientierung ¹⁾

- A**  In-line + Nut für Ini 3 & 9 Uhr (Standard)
- B**  In-line + Nut für Ini 6 & 12 Uhr
- C**  Parallel 12 Uhr / Nut für Ini 3 & 9 Uhr
- D**  Parallel 12 Uhr / Nut für Ini 6 & 12 Uhr
- E**  Parallel 3 Uhr / Nut für Ini 3 & 9 Uhr
- G**  Parallel 6 Uhr / Nut für Ini 3 & 9 Uhr
- J**  Parallel 9 Uhr / Nut für Ini 3 & 9 Uhr
- K**  Parallel 9 Uhr / Nut für Ini 6 & 12 Uhr

5 Option Nachschmierung ^{2), 3)}

in Kombination mit Motoranbauposition, Gehäuseorientierung, Nutenorientierung

1	Keine zusätzliche Nachschmierbohrung (Standard), (nicht mit Motoranbau 3 Uhr)		
	ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ETH125
	A, B, C, D, G, J, K	A, B, C, D, G, J, K	A, C, E, G, J
2	Nachschmierbohrung mittig im Profil 12 Uhr		
	ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ETH125
	A, C, E, G, J	B, D, K	A, C, E, G, J
3	Nachschmierbohrung mittig im Profil 3 Uhr		
	ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ETH125
	B, D, K	A, C, E, G, J	A, C, E, G, J
4	Nachschmierbohrung mittig im Profil 6 Uhr		
	ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ETH125
	A, C, E, G, J	B, D, K	A, C, E, G, J
5	Nachschmierbohrung mittig im Profil 9 Uhr		
	ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ETH125
	B, D, K	A, C, E, G, J	A, C, E, G, J

6 Motorflansch ⁴⁾

Zur Verwendung mit ETH-ATEX dürfen nur ATEX zertifizierte Motoren/Getriebe eingesetzt werden (z.B. Motoren der EX Serie)
ETH032/ETH050/ETH080: Motoren stets mit Paßfedernut an der Abtriebswelle.
ETH100/ETH125: Motoren stets ohne Paßfedernut an der Abtriebswelle.

	ETH032	ETH050	ETH080	ETH100	ETH125	
						Mit Motorflansch für Parker Motor:
K1B	•	•				SMH60-B5/11, NX3 oder EX3 (nur für ETH032)
K1C	•	•				SMH82-B8/14
K1D			•	•		SMH82-B8/19, MH105-B9/19 (alt HJ96 Motor), NX4 oder EX4 (nur für ETH050)
K1E			•	•		SMH82-B5/19, SMH100-B5/19, MH105-B5/19
K1F	•					SMH100-B5/14 ⁵⁾
K1J			•	•		SMH115-B7/24, MH105-B6/24, NX6 oder EX6
K1K			•	•		SMH142-B5/24, MH145-B5/24
K1L			•	•		MH205-B5/38, SMH170-B5/38
K1M					•	MH265-B5/48
						Mit Getriebeflansch für Parker Getriebe:
P1A	•	•				Pilot Ø50*11, PCD 70mm mit Ø5,5mm fixing holes, Schaft Ø16x40mm
P1B			•			Pilot Ø80*15, PCD 100mm mit Ø6,5mm fixing holes, Schaft Ø22x52mm
P1C				•	•	Pilot Ø110*16, PCD 130mm mit Ø8,5mm fixing holes, shaft Ø32x68mm
P1D				•	•	Pilot Ø130*20, PCD 165mm mit Ø11mm fixing holes, Schaft Ø40x102mm
P1G	•	•				PE3
P1H			•			PE4
P1J				•		PE5
P1K					•	PE7
1xx						Sonderflansch einteilig (kundenspezifisch)
2xx						Sonderflansch zweiteilig (kundenspezifisch)
3xx						Zylinder mit verstärkter Motorwellenlagerung (Getriebestufe) Nur für ETH032 – 080 mit parallelem Motoranbau

Wenn Sie einen Flansch für einen Fremdmotor benötigen kontaktieren Sie Parker Applikationsteam EM-motion@parker.com.

7 Montageart	
F	Gewinde am Zylinderkörper (Standard) (ETH100,ETH125 haben keine Montagegewinde an der Zylinderunterseite)
B	Fußmontage ^{6), 7)} (für ETH100, ETH125 nur in Schutzart Option A verfügbar)
C	Schwenkflansch mit Achsbolzen ⁸⁾
D	Schwenkzapfen (nicht mit Motoranbauposition E, F, J, K), bei Nachschmieroption "1" ist die Nachschmierbohrung immer auf 6 Uhr
G	Montageplatten ⁷⁾ (nur mit Motoranbauposition A, B, C, D) (für ETH100, ETH125 nur in Schutzart Option A verfügbar)
J	Frontplatte ⁷⁾ (für ETH125 nur in Schutzart Option A verfügbar)
X	kundenspezifisch - bitte kontaktieren Sie uns

8 Kolbenstange	
M	Außengewinde (Standard)
F	Innengewinde
K	Innengewinde (für die Aufnahme des Kraftsensors mit Außengewinde) (nur für ETH100, ETH125)
S	Kugelkopf (bei Schutzart "B" und "C" in VA; bei Schutzart "A" in Standard) (für ETH125 nur in Schutzart Option A verfügbar)
R	Parallelführung mit Kugelbuchse ⁸⁾ (nicht mit Motoranbauposition E, F, J, K) (nur in Schutzart Option A verfügbar)
L	Flexible Kupplung (nur in Schutzart Option A verfügbar)
X	kundenspezifisch - bitte kontaktieren Sie uns

9 Option	
N	Standard
A	Kennzeichnung für ATEX-Zylinder ^{8) 9)}

10 Hub in mm				
	ETH032	ETH050	ETH080	ETH100/ ETH125
0100	Bevorzugte Hublängen (siehe Seite 54)			
0200				
0300				
0400				
XXXX	50...1000	50...1200	100...1600	200...2000
kundenspezifisch in mm Schritten				

11 Schutzart	
A	IP54 verzinkte Schrauben
B	IP54 rostarme Variante mit VA-Schrauben
C	IP65 wie B + Schutzlacküberzug und speziell abgedichtet

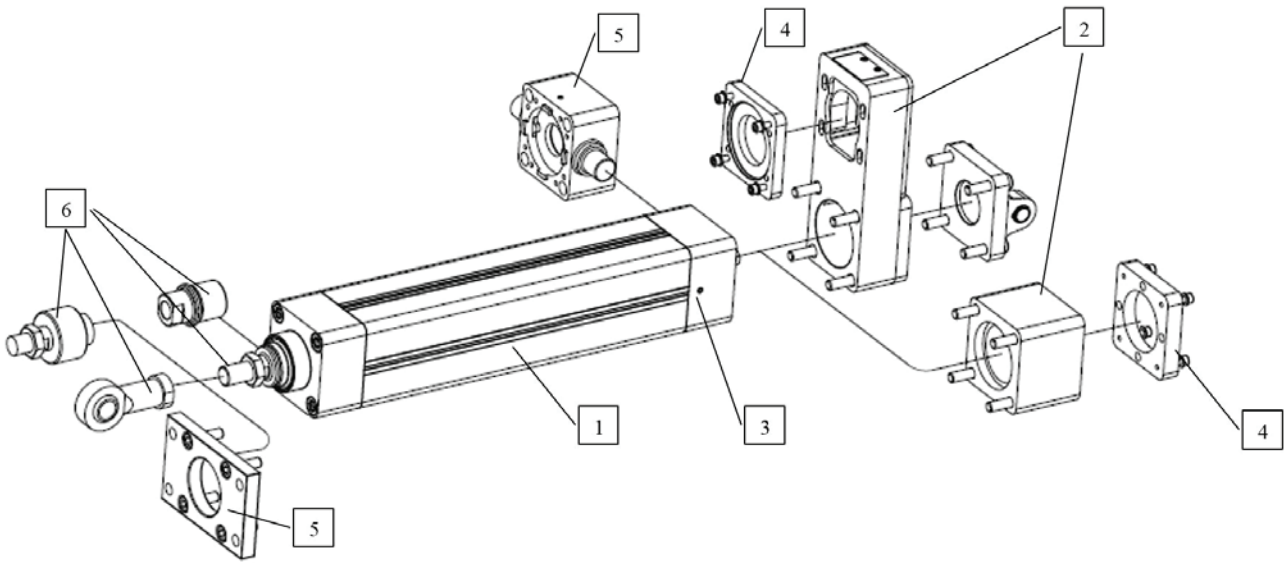
12 Optional	
Uxx	Unique Version
Hier wird für kundenspezifische Zylinder eine Nummer vergeben, bitte kontaktieren Sie uns	
bei ATEX Zylindern ⁹⁾	
000	Standard ATEX Zylinder
xxx	Applikationsspezifische ATEX Freigabe xxx ATEX Applikations-Identnummer xxx

- ETH080-ETH125 je 2 Nuten auf allen 4 Seiten (d.h. Code B=A, D=C, F=E, H=G, K=J), daher für ETH080-ETH125 nur Code A, C, E, G, J möglich.
- Bei Parallelanbau kann der Motor evt. den Zugang auf Initiatoren und Nachschmierbohrung verhindern.
- Bei Wahl der Nachschmieroptionen 2-5 hat die Standard Nachschmierbohrung keine Funktion. Bei Aktuatoren mit kurzen Hübten kann die Nachschmierposition mittig im Profil unter Umständen nicht erreicht werden. In diesem Fall befindet sich die Nachschmierposition mittig im Hubbereich. Nähere Informationen finden Sie in der Montageanleitung.
- Zylinder-Motor/Getriebe-Kombination bitte mittels Tabelle überprüfen ("Motoranbauoptionen" siehe Seite 23).
- Bestellcode SMH100-B5/14: "SMH100...ET..." (der Motorwellendurchmesser wird durch die Bezeichnung "ET" ersetzt), (nicht im Motorenkatalog) nur mit Feedback: Resolver, A7
- Nicht bei Motoranbauoption A & B.
- Nicht bei Kolbenstange R, T
- Auf Anfrage für ETH100, ETH125. Beachten Sie die maximal zulässige axiale Zugkraft der Parallelführung ("Parallelführung" siehe Seite 35)
- Beachten Sie die Erläuterungen "ETH - Elektrozyylinder für ATEX Umgebung" siehe Seite 12
"000" für ETH032 / 050/080, "xxx" für anwendungsspezifische ATEX-Freigaben, bitte kontaktieren Sie uns.

Software & Tools

- Aktuatorendatenbank
 - Im Compax3 ServoManager steht eine spezielle Aktuatorendatenbank zur Verfügung. Sie können einfach den ETH-Typenschlüssel eingeben und der Regler parametrisiert sich selbst.
- CAD-Konfigurator
 - Konfigurieren Sie die CAD Daten für Ihren Elektrozyylinder online.
www.parker.com/eme/de/eth





ETH032 Bevorzugte Zylinder Bestellcode mit reduzierter Lieferzeit.

		Baugröße	Spindelsteigung	Motor- anbauposition	Option Nachschmierung	Motorflansch	Montageart	Kolbenstange	ATEX	Hub in mm	Schutzart
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
Example	ETH	032	M05	A	1	K1B	F	M	N	0200	A

									M05	M10	M16	
	032	M05	A	1	K1B	F	M	N	0050			A
		M10	B	2	K1C	B	F	A	0100	0100	0100	B
		M16	C	3	K1D	C	K		0150			C
			D	4	K1E	D	S		0200	0200		
			E	5	K1F	G	R		0300	0300		
			G		K1J	J	L		0400	0400		
			J		K1K				weitere			
			K		K1L							
					K1M							
					P1A							
					P1B							
					P1C							
					P1D							
					P1G							
					P1H							
					P1J							
					P1K							

Schwarz Optionen mit reduzierter Lieferzeit. Nur ETH-Zylinder mit 100% "schwarzen" Optionen werden innerhalb einer kürzeren Lieferzeit versandt.

Grau Optionen mit Standardlieferzeit. ETH-Zylinder mit einer oder mehreren "grauen" Optionen werden innerhalb der Standardlieferzeit ausgeliefert.

Beispiele: **ETH032M05A1K1BFMN0200A** Reduzierte Lieferzeit (alle Optionen sind "schwarz")

ETH032M05A1K1BFRN0200A Standardlieferzeit

ETH050 Bevorzugte Zylinder Bestellcode mit reduzierter Lieferzeit.

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
	Baugröße	Spindelsteigung	Motor- anbauposition	Option Nachschmierung	Motorflansch	Montageart	Kolbenstange	ATEX	Hub in mm	Schutzart	
Example	ETH	050	M05	A	1	K1B	F	M	N	0100	A

									M05	M10	
	050	M05	A	1	K1B	F	M	N	0050		A
		M10	B	2	K1C	B	F	A	0100	0100	B
			C	3	K1D	C	K		0150		C
			D	4	K1E	D	S		0200	0200	
			E	5	K1F	G	R			0250	
			G		K1J	J	L		0300	0300	
			J		K1K				0400	0400	
			K		K1L					0600	
					K1M				weitere		
					P1A						
					P1B						
					P1C						
					P1D						
					P1G						
					P1H						
					P1J						
					P1K						

Schwarz Optionen mit reduzierter Lieferzeit. Nur ETH-Zylinder mit 100% "schwarzen" Optionen werden innerhalb einer kürzeren Lieferzeit versandt.

Grau Optionen mit Standardlieferzeit. ETH-Zylinder mit einer oder mehreren "grauen" Optionen werden innerhalb der Standardlieferzeit ausgeliefert.

Beispiele: **ETH050M05A1K1BFMN0100A** Reduzierte Lieferzeit (alle Optionen sind "schwarz")

ETH050M05A1K1BFRN0100A Standardlieferzeit

ETH080 Bevorzugte Zylinder Bestellcode mit reduzierter Lieferzeit.

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
	Baugröße	Spindelsteigung	Motor- anbauposition	Option Nachschmierung	Motorflansch	Montageart	Kolbenstange	ATEX	Hub in mm	Schutzart	
Example	ETH	080	M05	A	1	K1E	F	M	N	0100	A

									M05	M10	
	080	M05	A	1	K1B	F	M	N	0100	0100	A
		M10	B	2	K1C	B	F	A	0150	0150	B
			C	3	K1D	C	K		0200	0200	C
			D	4	K1E	D	S		0300	0300	
			E	5	K1F	G	R			0350	
			G		K1J	J	L		0400	0400	
			J		K1K				0600		
			K		K1L					0700	
					K1M				weitere		
					P1A						
					P1B						
					P1C						
					P1D						
					P1G						
					P1H						
					P1J						
					P1K						

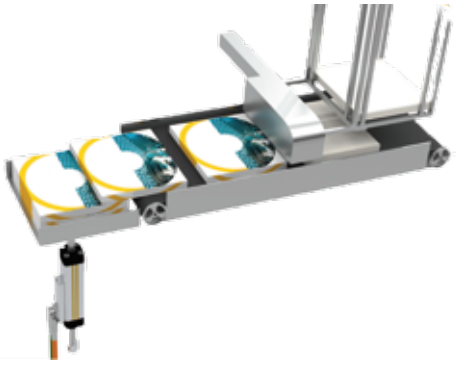
Schwarz Optionen mit reduzierter Lieferzeit. Nur ETH-Zylinder mit 100% "schwarzen" Optionen werden innerhalb einer kürzeren Lieferzeit versandt.

Grau Optionen mit Standardlieferzeit. ETH-Zylinder mit einer oder mehreren "grauen" Optionen werden innerhalb der Standardlieferzeit ausgeliefert.

Beispiele: **ETH080M05A1K1EFMN0100A** Reduzierte Lieferzeit (alle Optionen sind "schwarz")

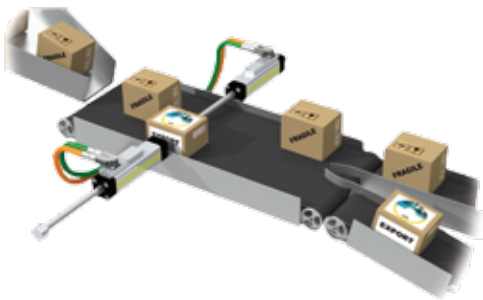
ETH080M05A1K1EFRN0100A Standardlieferzeit

Anwendungsbeispiele



Stapeln

Mithilfe des ETTs werden die CD´s nach dem Drucken gestapelt. Ein ETT ersetzt eine aufwendige Kombination aus Zahnriemenachse, Getriebe und Motor und reduziert den Montageaufwand erheblich.



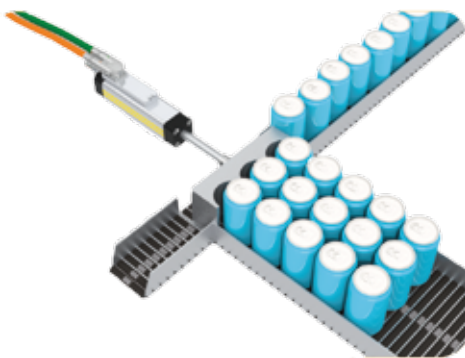
Sortieren

Ein Überwachungssystem erkennt die verschiedenen Boxen. Mit Hilfe zweier synchron betriebener ETT´s werden die Boxen auf verschiedene Bänder sortiert. Die hohe Dynamik des ETT´s steigert die Leistung des Systems erheblich.



Schneiden

In dieser Applikation wird der ETT als fliegendes Messer eingesetzt. Aufgrund der hohen Kraft und der Möglichkeit sich auf das Förderband zu synchronisieren ist diese Applikation einfach zu realisieren. Die Schnittlänge kann einfach und schnell angepasst werden.



Formatieren

Der ETT wird eingesetzt, um Produkte auf dem Förderband wiederholgenau zu formatieren. Diese flexible, dynamische Positionierung des ETT garantiert perfektes Justieren verschiedener Produktformate. Gleichzeitig werden weniger Komponenten benötigt, was die Energieeffizienz deutlich verbessert.

Zentrale:

TBT Technisches Büro Traffa e.K.

Theodor-Heuss-Str. 8

D- 71336 Waiblingen

Tel.: +49 (0) 71 51 / 604 24 -0

Fax.: +49 (0) 71 51 / 604 24 40

E-Mail: info@traffa.de

Web: www.traffa.de

NL Bayern:

TBT Technisches Büro Traffa e.K.

Schöneckerstr. 4

D- 91522 Ansbach

Tel.: +49 (0) 981 / 48 78 66-50

Fax.: +49 (0) 981 / 48 78 66-55

E-Mail: mail@traffa.de

Web: www.traffa.de