

SIŁOWNIK BEZTŁOCZYSKOWY ZE SPRĘŻENIEM MAGNETYCZNYM

ELEMENTY
WYKONAWCZE

SIŁOWNIK BEZTŁOCZYSKOWY ZE SPRĘŻENIEM MAGNETYCZNYM

Siłownik beztłoczkowy ze sprzężeniem magnetycznym wyposażony jest w tłok i suwak z zabudowanymi magnesami stałymi. Pole magnetyczne wytwarza siłę sprzęgającą tłok z suwakiem siłownika. Suwak przemieszcza się po całej długości tulei siłownika równoległe do tłoka poruszającego się wewnątrz tulei. Siła sprzężenia magnetycznego jest większa od siły generowanej przez tłok siłownika przy maksymalnym dopuszczalnym ciśnieniu roboczym (ważne jest zatem, żeby nie przekraczać maksymalnej wartości ciśnienia roboczego).

Obciążenie jest przenoszone na suwak siłownika za pomocą czterech otworów gwintowanych wykonanych w obudowie suwaka. Siłownik mocowany jest za pomocą nakrętek pokryw, łąp lub kołnierzy mocujących. Siłownik beztłoczkowy ze sprzężeniem magnetycznym znajduje zastosowanie w aplikacjach o ograniczonej przestrzeni montażowej, gdzie wymagana jest wysoka szczelność i zabezpieczenie przed zanieczyszczeniami. Siłownik jest dostępny w trzech wielkościach średnic: Ø16-20-25, w wersji podstawowej lub z wózkiem wahliwym, z nastawialną amortyzacją pneumatyczną, lub bez amortyzacji. Jest przystosowany do współpracy z magnetycznymi czujnikami położenia tłoka.

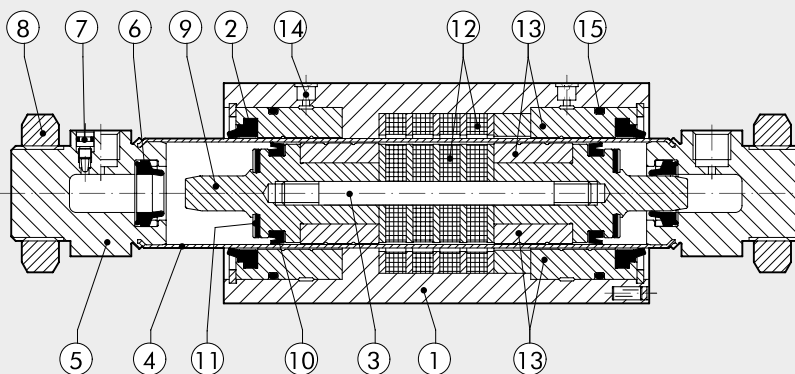


Do regulacji prędkości siłownika zaleca się stosowanie zaworów dławiąco-zwrotnych. Podczas nastawy należy całkowicie zamknąć zawory dławiąco-zwrotne i następnie stopniowo je otwierać aż do uzyskania wymaganej prędkości.

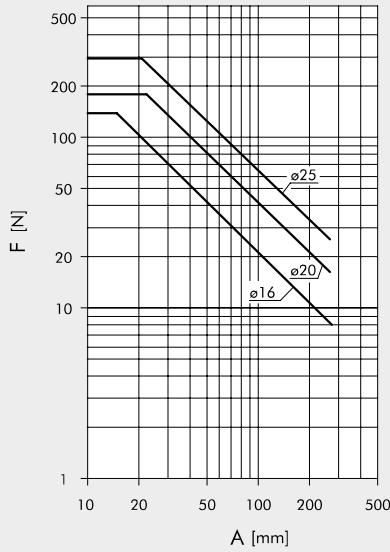
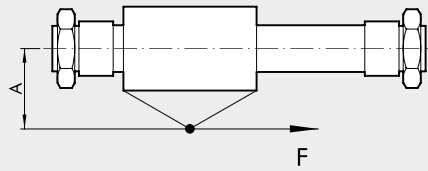
DANE TECHNICZNE		Ø 16	Ø 20	Ø 25
Ciśnienie robocze	bar		2 ÷ 7	
	MPa		0.2 ÷ 0.7	
Zakres temperatur pracy	psi		29 ÷ 101	
	°C		-10 ÷ 60	
	°F		14 ÷ 140	
Medium robocze		Filtrowane powietrze 50 µm nieolejone lub olejone – w przypadku smarowania konieczność kontynuacji		
Średnice	mm	16; 20; 25		
Skoki	mm	od 10 do 1000 mm w 1 mm odstępach		
Wersje		Z nastawialną amortyzacją pneumatyczną lub bez, z wózkiem wahliwym, z magnetyczną sygnalizacją położenia tłoka		
Konstrukcja		Siłownik beztłoczkowy, dwustronnego działania ze sprzężeniem magnetycznym		
Sygnalizacja położenia tłoka		Magnetyczne czujniki położenia tłoka		
Montaż		Nakrętki pokryw (wyposażenie standardowe) – łąpy mocujące – kołnierze mocujące		
Teoretyczna siła przy ciśnieniu 6 bar	N	118	185	288
Siła sprzężenia magnetycznego	N	200	300	500
Prędkość maksymalna	m/s	0.4	0.4	0.4
Masa		Patrz strona 1-9		
Uwagi		Prowadzenie suwaka należy smarować co 2000 km lub raz na rok		

BUDOWA

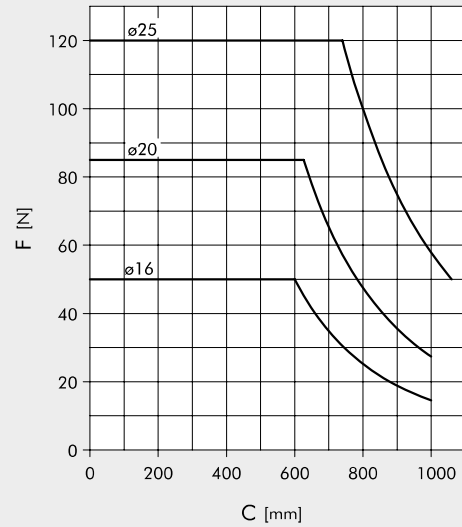
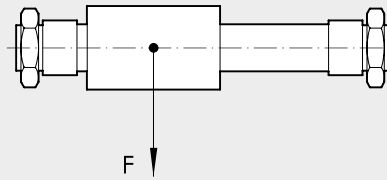
- ① SUWAK: aluminium anodowane
- ② PIERŚCIENI ZGARNIAJACY: poliuretan
- ③ ŚRUBA ŚCIĄGOWA: stal nierdzewna
- ④ TULEJA: stal nierdzewna AISI 304
- ⑤ POKRYWA: aluminium anodowane
- ⑥ USZCZELNIENIE AMORTYZACJI: NBR
- ⑦ IGLICA AMORTYZACJI: mosiądz OT 58 zabezpieczona przed wypadnięciem
- ⑧ NAKRĘTKA POKRYWY: mosiądz niklowany OT58
- ⑨ TŁOK: odlew aluminium
- ⑩ USZCZELNIENIE TŁOKA: poliuretan
- ⑪ ZDERZAK: NBR
- ⑫ WEW/ZEW MAGNESY: neodym
- ⑬ WEW/ZEW PROWADNICE: utwardzona termicznie żywica samosmarująca
- ⑭ SMAROWNIK: stal
- ⑮ O-RING: NBR



**DOPUSZCZALNA SIŁA OSIOWA „F”
W FUNKCJI DŁUGOŚCI RAMIENIA „A”**

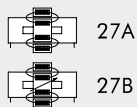
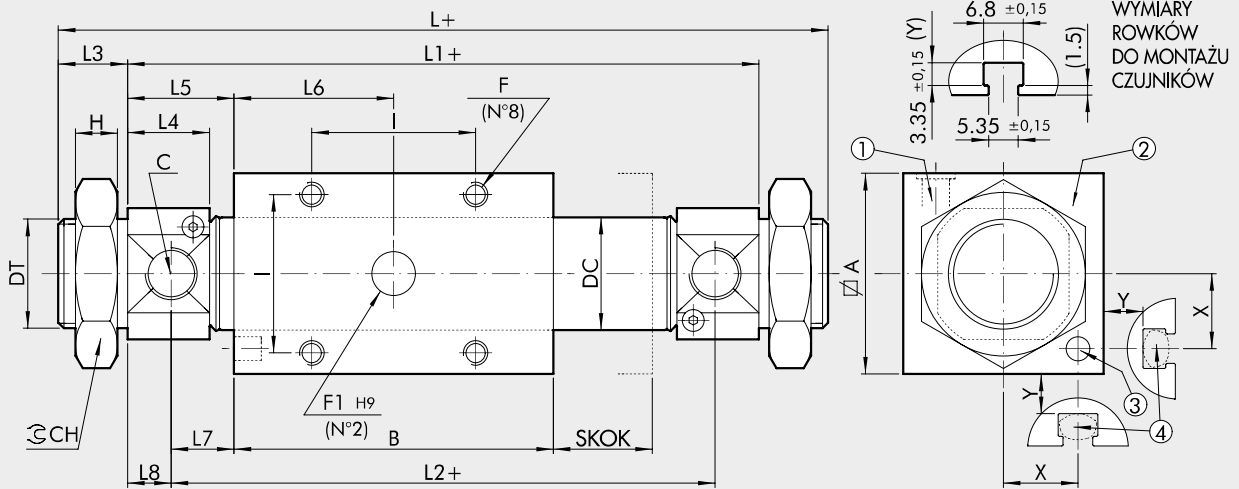


**DOPUSZCZALNA SIŁA POPRZECZNA „F”
W FUNKCJI SKOKU „C”**



WYMIARY

+ = DODAC SKOK



- ① SMAROWNIK
- ② SUWAK ZEWNĘTRZNY
- ③ MAGNES DLA CZUJNIKÓW
- ④ POZYCJA CZUJNIKÓW POŁOŻENIA TŁOKA
(KONIECZNOŚĆ ZAPEWNIENIA WSPORNIKÓW POD CZUJNIKI)

Ø	A	B	C	DC	DT	F	F1	I	L	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	CH	H	X	Y
16	35	125	M5	17.3	M16x1.5	M5x7	8x3	26	205	181	169	12	10	28	62.5	22	6	24	8	14	9
20	42	135	G1/8	21.3	M22x1.5	M5x10	8x3	32	217	185	169	16	15.5	25	67.5	17	8	32	7	17.5	9
25	50	150	G1/8	26.5	M22x1.5	M6x11	10x4	36	238	206	188	16	17.1	28	75	19	9	32	7	21.5	9

KLUCZ DO INDEKSÓW

CYL	2 7 TYP	A WERSJA	0	1 6 ŚREDNICA	0 0 5 0 SKOK	X MATERIAŁ	P USZCZELNIENIA
	27 Siłownik beztłoczyskowy	A ze sprzężeniem magnetycznym DEM B ze sprzężeniem magnetycznym DEMA C ze sprzężeniem magnetycznym i wózkiem wahliwym DEM D ze sprzężeniem magnetycznym i wózkiem wahliwym DEMA	0 magnesem	16 20 25	Maksymalne dostępne skoki - patrz DANE TECHNICZNE	X Standard	P poliuretan

DEM: Dwustronnego działania z magnesem (bez amortyzacji)
 DEMA: Dwustronnego działania z magnesem (z amortyzacją)

NOTATKI