# ACTIONNEUR LA36

#### Caractéristiques:

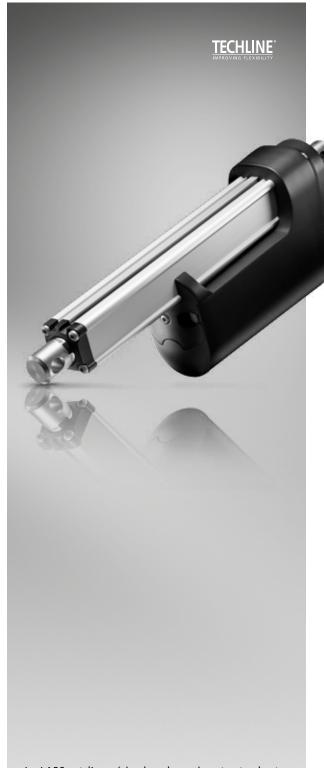
- Moteur à aimants permanents 12, 24 ou 36 Vcc (version ATEX: 24 Vcc / Version IC: 12 ou 24 Vcc)
- Effort de 500 à 10 000 N selon les rapports d'engrenage et pas de vis
- Vitesse de 11 à 160 mm/s selon les rapports d'engrenage et pas de vis
- Fixation de tige guidée
- Indice de protection: IP66 (dynamique) et IP69K (statique)

#### Options générales:

- Interrupteurs fin de course intégrés
- Capteur effet Hall
- Options iFLEX:
  - IC Pilotage par pont en H intégré,
  - Gestion du parallélisme
  - Communication via LINBUS ou ModBus RTU
  - Retour d'information analogique ou relatif
  - Retour d'information fin de course
  - Configuration via PC
- Potentiomètre (sauf versions IC)
- Câbles débrochables de différentes longueurs
- Certifié IECEx/ATEX for Zone 21

#### Conditions d'utilisation:

 Facteur de service à charge maximale: de 5 à 20% en fonction de la charge et de la course. Température d'utilisation: de -30°C à +65°C, pleine performance entre +5°C et +40°C



Le LA36 est l'un vérins les plus puissants et robustes de la gamme LINAK, il a été conçu pour fonctionner dans des conditions extrêmes. L'actionneur LA36 est un produit sans maintenance qui présente une longue durée de vie et un indice de protection élevé. Ce vérin de grande qualité est une solide alternative aux solutions hydrauliques.





# Sommaire

Chapitre 1
Caractéristiques
Caractéristiques techniques
LA36 - Effort en fonction de la course
Tolérances de course
LA36 - Dimensions
Entraxe rétracté / dimension rétractée
LA36 - Fixations de tige
LA36 - Fixations moteur
LA36 - Orientation de la fixation moteur
Dispositif de fonctionnement manuel
Dimensions des câbles
Câbles Y1
Câbles d'alimentation14
Câbles signaux14
Courbes de vitesse et de consommation
Chapitre 2
Entrées / Sorties :
Actionneur sans retour d'information de position
Actionneur équipé de:
Retour d'information fin de course18
Retour d'information fin de course et capteur relatif Hall bi-voies
Retour d'information fin de course et capteur relatif Hall 1 voie20
Retour d'information fin de course et capteur Hall analogique2
Retour d'information fin de course et potentiomètre22
Retour d'information fin de course et capteur analogique PWM2
Avec électronique IC Basic
Avec électronique IC Advanced - configurable via BusLink
Avec électronique IC Advanced - configurable via BusLink
Chapitre 3
Tests de résistance environnementale - Climatiques
Tests de résistance environnementale - Mécaniques
Tests de résistance environnementale - Electriques3

# **Chapitre 1**

#### Caractéristiques

Moteur: Moteur à courant continu à aimants permanents 12, 24, ou 36 V \*

Câble: Moteur: 2 x 14 AWG (câble PVC)

Contrôle: 6 x 20 AWG (câble PVC)\*\*

Rapport d'engrenages: 6 rapports de réduction disponibles

(500 N, 1 700 / 2 600 N, 4 500 N, et 6 800 / 10 000 N)

Limiteur de couple: Protection mécanique de surcharge intégrée (sauf version iFLEX)

Frein: Frein intégré, assurant un Auto-maintien optimal

Le frein est désengageé lors du fonctionnement pour un rendement amélioré

Fonctionnement manuel: Tout les actionneurs LA36 peuvent être actionnés via un clé Allen

Carter: Carter en fonte d'aluminium, traitée pour une résistance environnementale

accrue

Tige et guidage: Guidage: Aluminium anodisé

Tige: Inox 304

Vis sans fin: vis trapézoïdale pour un meilleur rendement

Température d'utilisation: - 30° C / +65° C

- 22° F / +150° F

Performances optimales entre +5°C et +40°C

Jeu linéaire: 2 mm maximum

Protection environnementale: IP66 dynamique / IP69K en statique (nettoyage HP possible)

Niveau sonore: 73dB (A) selon méthode DS/EN ISO 8746 (actionneur à vide).

\* Moteur 24 V uniquement pour les versions ModBus RTU - voir

Modbus installation guide http://www.linak.com/techline/?id3=2363.

\*\* Câbles de contrôle spéciaux pour les versions ModBus RTU - voir

Modbus installation guide http://www.linak.com/techline/?id3=2363.

Prêtez la plus grande attention aux information précédées des symboles suivants:



#### Recommandations

Ne pas suivre ces instructions peut entraîner la destruction partielle ou totale de l'actionneur



#### Informations complémentaires

Informations ou conseils importants concernant l'utilisation du produit

# Caractéristiques techniques

#### LA36 moteur 12 V

Référence produit	Ancien code	Effort en compression maximal	Effort en traction maximal	*Auto-maintien minimal en compression	*Auto-maintien minimal en traction	Pas de vis	moyenn	esse e (mm/s) ort :	Course standard (pas de 50	Inter moyen Effo	
		(N)	(N)	(N)	(N)		0 N	Max.	mm)	0 N	Max.
36080xxxxxAxxxxHxxxxxxxxxxx	362Cxx	10000	10000	13000	13000	8	11	7	100 - 999*	4,5	22
36120xxxxxxAxxxxFxxxxxxxxxxx	363Axx	2600	2600	3400	3400	12	40,7	30,6	100 - 999	4,5	21
36120xxxxxxAxxxxGxxxxxxxxxx	363Bxx	4500	4500	5800	5800	12	23,1	17,8	100 - 999*	4,5	20,7
36120xxxxxxAxxxxHxxxxxxxxxx	363Cxx	6800	6800	8800	8800	12	15,5	11,9	100 - 999*	4,5	21
36200xxxxxxAxxxxFxxxxxxxxxxx	365Axx	1700	1700	2200	2200	20	68	52	100 - 999	4,5	22
36200xxxxxxAxxxxExxxxxxxxxx	365Fxx	500**	500**	1000	1000	20	160	135	100 - 999	4,5	20

#### LA36 moteur 24 V

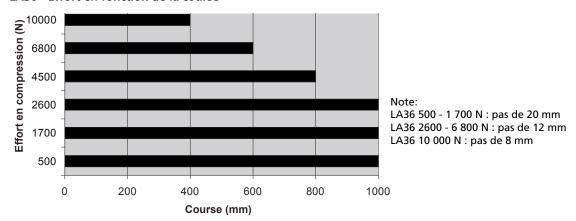
Référence produit	Ancien code	Effort en compression maximal	Effort en traction maximal	*Auto-maintien minimal en compression	*Auto-maintien minimal en traction	Pas de vis	moyenn	esse e (mm/s) ort :	Course standard (pas de 50	Inter moyen Effo	ine (A)
		(N)	(N)	(N)	(N)		0 N	Max.	mm)	0 N	Max.
36080xxxxxxBxxxxHxxxxxxxxxxx	362Cxx	10000	10000	13000	13000	8	11	7	100 - 999*	2,4	10,4
36120xxxxxxBxxxxFxxxxxxxxxxx	363Axx	2600	2600	3400	3400	12	41	32,3	100 - 999	2,4	10,4
36120xxxxxxBxxxxGxxxxxxxxxx	363Bxx	4500	4500	5800	5800	12	23,3	18,9	100 - 999*	2,4	10,2
36120xxxxxxBxxxxHxxxxxxxxxx	363Cxx	6800	6800	8800	8800	12	15,7	12,7	100 - 999*	2,4	10,3
36200xxxxxxBxxxxFxxxxxxxxxx	365Axx	1700	1700	2200	2200	20	68	52	100 - 999	2,4	10,3
36200xxxxxxBxxxxExxxxxxxxxx	365Fxx	500**	500**	1000	1000	20	160	135	100 - 999	2,4	10,0

# LA36 moteur 36 V

Référence produit	Ancien code	Effort en compression maximal	Effort en traction maximal	*Auto-maintien minimal en compression	*Auto-maintien minimal en traction	Pas de vis	moyenn	esse e (mm/s) ort :	Course standard (pas de 50	Inter moyen Effo	ne (A)
		(N)	(N)	(N)	(N)		0 N	Max.	mm)	0 N	Max.
36080xxxxxxCxxxxHxxxxxxxxxxx	362Cxx	10000	10000	13000	13000	8	11	7	100 - 999*	2,0	8,0
36120xxxxxxCxxxxFxxxxxxxxxx	363Axx	2600	2600	3400	3400	12	41	33,5	100 - 999	2,0	8,0
36120xxxxxxCxxxxGxxxxxxxxxxx	363Bxx	4500	4500	5800	5800	12	23,3	19,1	100 - 999*	2,0	8,0
36120xxxxxxCxxxxHxxxxxxxxxx	363Cxx	6800	6800	8800	8800	12	15,7	12,8	100 - 999*	2,0	8,0
36200xxxxxxCxxxxFxxxxxxxxxx	365Axx	1700	1700	2200	2200	20	68	52	100 - 999	2,0	8,0
36200xxxxxxCxxxxExxxxxxxxxx	365Fxx	500**	500**	1000	1000	20	160	135	100 - 999	2,0	8,0

- \* La course est limitée en fonction de l'effort, voir les courbes "LA36 Effort en fonction de la course"
- \*\* A noter: Afin d'éviter tout déclenchement accidentel du limiteur de couple au démarrage, les actionneurs fonctionnant à pleine charge doivent être associés à un dispositif de démarrage progressif.

# LA36 - Effort en fonction de la course



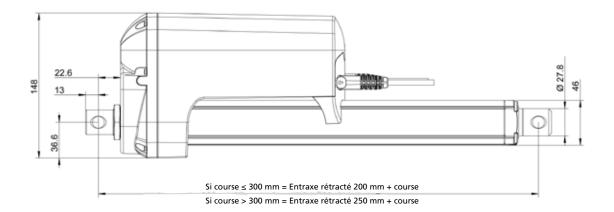


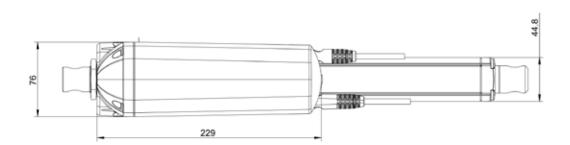
- Pour les applications fonctionnant en traction, la limitation de course est de 999 mm pour 10 000 N Il est autorisé de tourner la fixation de tige de 90°
- Facteur de sécurité: 2

#### Tolérances de course:

Option Plateforme / FDC Ex. 36XXXX+?XXXXXX	Descriptions	Tolérances	Exemple pour une course de 200 mm
? = 0	Sans capteur fin de course (arrêt sur butées mécaniques internes)	+/- 2mm	198 à 202mm
? = 1 à 4	Avec interrupteurs fin de course (arrêt moteur)	+0/-4mm	196 à 200 mm
? = 7, 8, 9, A, B	Versions IC Versions Modbus Versions Linbus	+0/-5mm	195 à 200 mm

# LA36 - Dimensions:



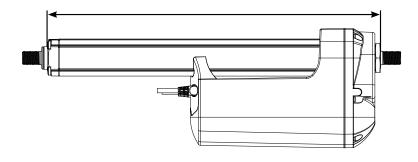


# Entraxe rétracté / dimension rétractée

	Fixation de tige	"0" / de la	a surface	1	centre du çage	"2" / du centre du perçage		"3" / de la surface	
Fixa	tion moteur		Course <=300		Course <=300 Course > 300		Course <=300 Course > 300		
"0" /	de la surface	189	239	194	244	194	244	181	231
	' et "2" / du re du perçage	195	245	200	250	200	250	187	237
_	' et "4" / du re du perçage	195	245	200	250	200	250	187	237
"5" /	de la surface	180	230	185	235	185	235	173	223
"6" /	de la surface	180	230	185	235	185	235	173	223
1	' et "8" / du re du perçage	195	245	200	250	200	250	187	237
	' et "B" / du re du perçage	195	245	200	250	200	250	187	237
_	et "D" / du re du perçage	195	245	200	250	200	250	187	237

	Fixation de tige	"4" /de la	a surface	l	centre du çage	"C" / du centre du perçage		"D" / de la surface	
Fixa	ation moteur		Course <=300			Course <=300 Course > 300		Course <=300 Course > 300	
"0" /	de la surface	181	231	194	244	209	259	209	259
	' et "2" / du re du perçage	187	237	200	250	215	265	215	265
	' et "4" / du re du perçage	187	237	200	250	215	265	215	265
"5" /	de la surface	172	222	185	235	200	250	200	250
"6" /	de la surface	172*	222*	185	235	200	250	200	250
	' et "8" / du re du perçage	187	237	200	250	215	265	215	265
l	" et "B" / du re du perçage	187	237	200	250	215	265	215	265
	' et "D" / du re du perçage	187	237	200	250	215	265	215	265

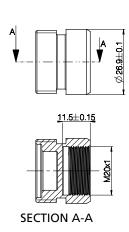
<sup>\*</sup> La dimension rétractée est mesurée selon le schéma ci-dessous:



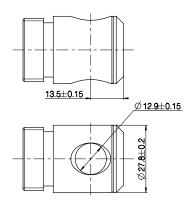
# LA36 - Fixations de tige

Si les fixations de tige et moteur sont en inox (AISI304 mini), alors la visserie sera également en inox.

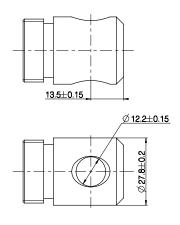
Option "0" Acier inoxydable AISI 303



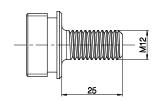
Option "1" Acier de décolletage, surface galvanisée



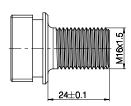
Option "2" Acier de décolletage, surface galvanisée



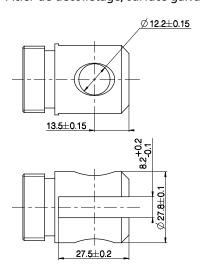
Option "3" Acier inoxydable AISI 303



Option "4" Acier inoxydable AISI 303

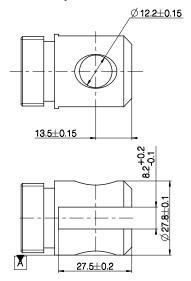


Option "5" Acier de décolletage, surface galvanisée

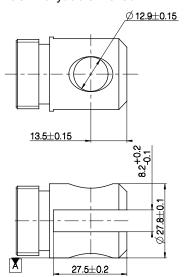


# LA36 - Fixations de tige

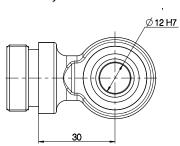
Option "A" Acier inoxydable AISI 304

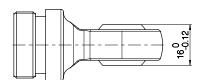


Option "B" Acier inoxydable AISI 304

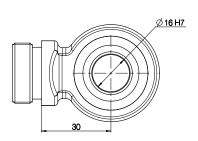


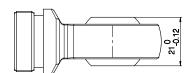
Option "C" 10KN = Max. 6800 N en traction Acier inoxydable AISI 304





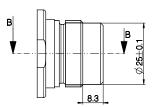
Option "D" Acier inoxydable AISI 304

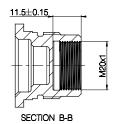




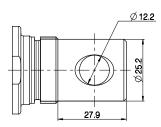
# LA36 - Fixations moteur

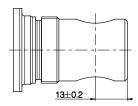
Option "0" Acier inoxydable AISI 303



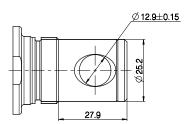


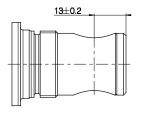
Option "3" et "4" Acier de décolletage, surface galvanisée



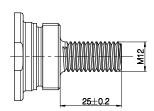


Option "1" et "2" Acier de décolletage, surface galvanisée



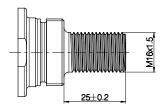


Option "5" Acier inoxydable AISI 303

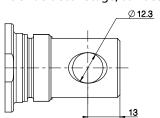


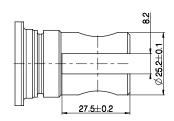
# LA36 - Fixations moteur

Option "6" Acier inoxydable AISI 303

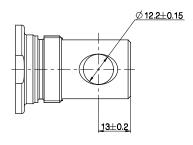


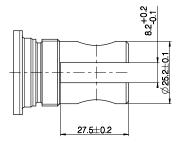
Option "7" et "8" Acier de décolletage, surface galvanisée



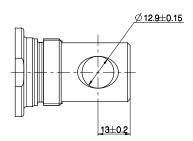


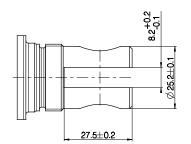
Option "A" et "B" Acier inoxydable AISI 304



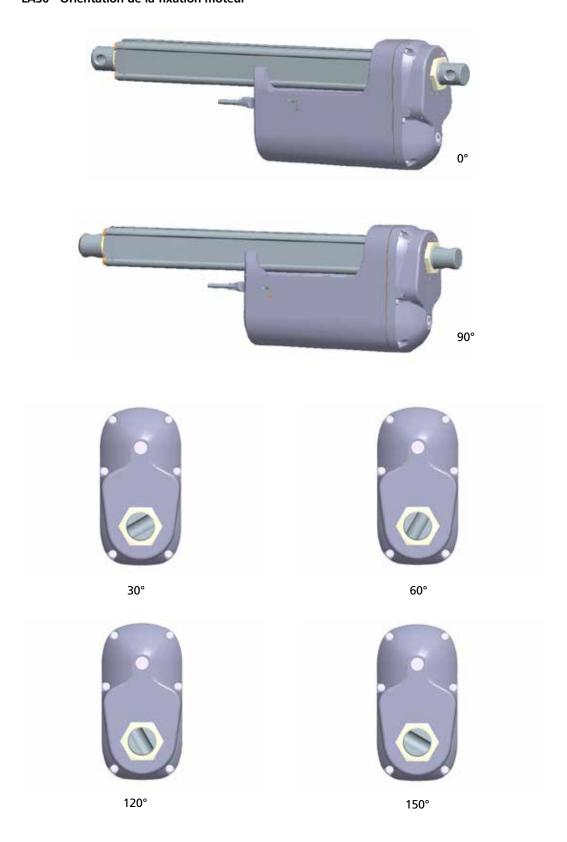


Option "C" et "D" Acier inoxydable AISI 304





LA36 - Orientation de la fixation moteur



A noter: Tolérance de ±4°

#### Dispositif de fonctionnement manuel:

Un fonctionnement manuel est possible en cas de coupure d'alimentation.

La vis de protection à empreinte Allen doit être retirée afin de pouvoir accéder au dispositif. Ensuite, une clé Allen doit être insérée pour servir de manivelle.

Couple nécessaire: 6-8 Nm

Mouvement par tour de clé

	Pas de	Pas de	Pas de
	8 mm	12 mm	20 mm
Rapport A	-	11 mm	18 mm
Rapport B	-	6 mm	10 mm
Rapport C	3 mm	4 mm	7 mm
Rapport F	-	-	27 mm



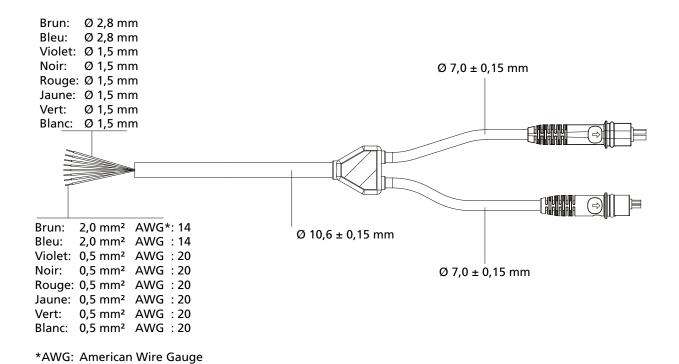


#### A noter:

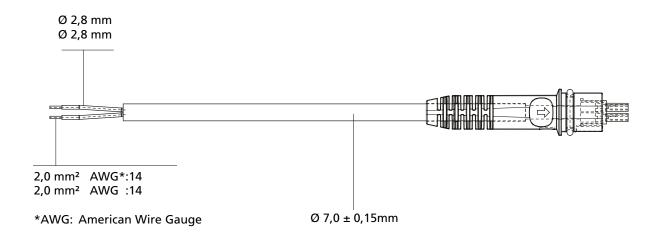
- L'actionneur doit être déconnecté de toute alimentation avant de le faire fonctionner manuellement
- Le fonctionnement manuelle doit être effectué avec précaution, particulièrement si une visseuse / dévisseuse est utilisée. Pour les actionneurs iFLEX, l'utilisation d'un outillage électrique est proscrit
- Pour les versions INOX: la vis de protection dispose d'une empreinte de 5 mm

#### Dimensions des câbles

# Câble Y:

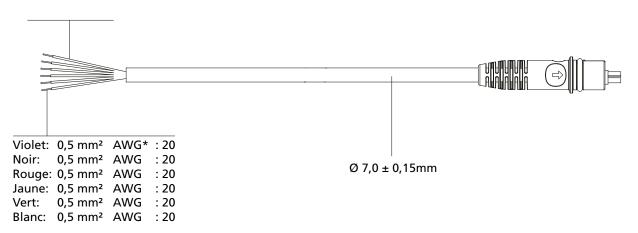


# Câble d'alimentation:



#### Câble signaux:

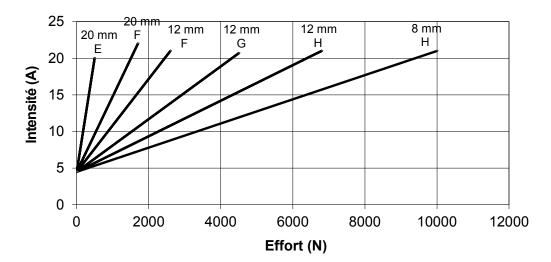
Violet: Ø 1,5 mm Noir: Ø 1,5 mm Rouge: Ø 1,5 mm Jaune: Ø 1,5 mm Vert: Ø 1,5 mm Blanc: Ø 1,5 mm



\*AWG: American Wire Gauge

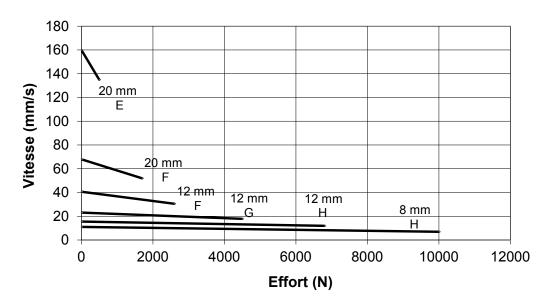
#### Courbes de vitesse et de consommation - Moteur 12 V

Ces valeurs sont obtenues avec une température ambiante de 20°C et une alimentation stabilisée.



LA36 moteur 12 V - Intensité en fonction de l'effort





Les mesures précédentes sont liées à un pas de vis (par ex. 20 mm) et un rapport d'engrenage ( par ex. E).

Les vitesses et intensités consommées sont mesurées dans le cadre d'une tension d'alimentation stabilisée.

#### Courbes de vitesse et de consommation - Moteur 24 V

0

2000

Ces valeurs sont obtenues avec une température ambiante de 20°C et une alimentation stabilisée.

12 20 mm 20 mm 12 mm 12 mm 12 mm 8 mm Ε F G Н Н 10 Intensité (A) 8 6 4 2 0

LA36 moteur 24 V - Intensité en fonction de l'effort



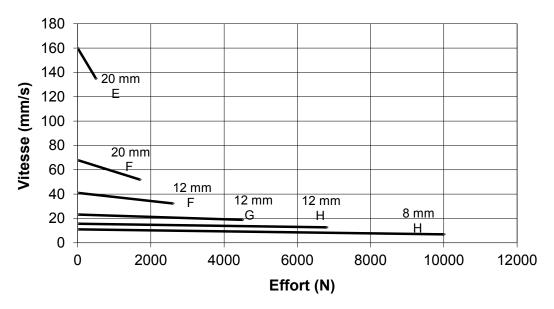
Effort (N)

6000

8000

10000

4000

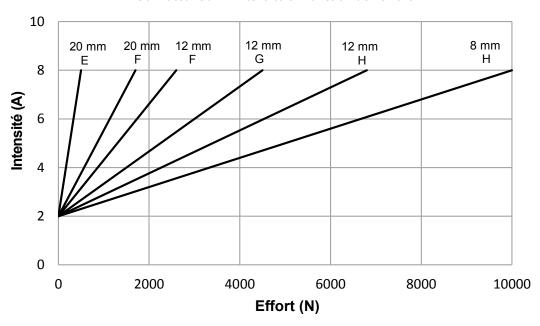


Les mesures précédentes sont liées à un pas de vis (par ex. 20 mm) et un rapport d'engrenage (par ex. E).

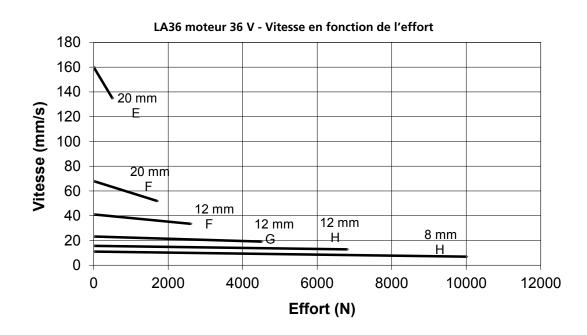
Les vitesses et intensités consommées sont mesurées dans le cadre d'une tension d'alimentation stabilisée.

#### Courbes de vitesse et de consommation - Moteur 36 V

Ces valeurs sont obtenues avec une température ambiante de 20°C et une alimentation stabilisée.



LA36 moteur 36 V - Intensité en fonction de l'effort



Les mesures précédentes sont liées à un pas de vis (par ex. 20 mm) et un rapport d'engrenage (par ex. E).

Les vitesses et intensités consommées sont mesurées dans le cadre d'une tension d'alimentation stabilisée.

# Chapitre 2

# Entrées / Sorties : Actionneur sans retour d'information

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires
Description	Moteur à courant continu à aimants permanents.	M
Brun	12, 24 ou 36 Vcc (+/-) 12 V ± 20% 24 V ± 10% 36 V ± 10%	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Brun au + Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Brun au -
Bleu	Sous conditions d'utilisations normales: 12 V, max. 26 A selon la charge 24 V, max. 13 A selon la charge 36 V, max. 10 A selon la charge	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Bleu au - Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Bleu au +
Rouge	Non connecté	
Noir	Non connecté	
Vert	Non connecté	
Jaune	Non connecté	
Violet	Non connecté	
Blanc	Non connecté	

# Entrées / Sorties : Actionneur avec retour d'information fin de course

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires	
Description	L'actionneur retourne un signal lorsqu'il est en fin de course.	TIGE RENTREE TIGE SORTIE	
Brun	12, 24 ou 36 Vcc (+/-) 12 V ± 20%	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Brun au +	
	24 V ± 10% 36 V ± 10%	Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Brun au -	
Bleu	Sous conditions d'utilisations normales: 12 V, max. 26 A selon la charge	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Bleu au -	
	24 V, max. 13 A selon la charge 36 V, max. 10 A selon la charge	Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Bleu au +	
Rouge	Alimentation capteur (+) 12-24 Vcc	Consommation:  Max. 40 mA, même au repos	
Noir	Alimentation capteur Masse (-)	- Max. 40 MA, Meme au repos	
Vert	Retour d'information fin de course sortie de tige	Tension du signal de sortie V <sub>IN</sub> - 1V (mini)	
Jaune	Retour d'information fin de course rent- rée de tige	Intensité max. : 100 mA Non libres de potentiel (l'alimentation sur les fils brun et bleu doit être main- tenue en fin de course)	
Violet	Non connecté		
Blanc	Non connecté		

Entrées / Sorties: Actionneur avec retour d'information fin de course et capteur relatif Hall bi-voies

Entrées / sorties	Caracté	ristiques	Commentaires
Description	relative ment, a	neur donne une information à sa position lors de son déplace- insi qu'une information de posi- de course.	Hall A
Brun	12, 24 o 12 V ± 2 24 V ± 1 36 V ± 1	0%	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Brun au + Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Brun au -
Bleu	12 V, ma	nditions d'utilisations normales: ax. 26 A selon la charge ax. 13 A selon la charge ax. 10 A selon la charge	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Bleu au - Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Bleu au +
Rouge Noir	12-24 V	ation capteur (+) cc ation capteur Masse (-)	Consommation:  – Max 40 mA, même au repos
Vert	Hall B	Déplacement effectué sur une impulsion (une voie):  LA362C = 0,4 mm  LA363C = 0,7 mm  LA363B = 1,0 mm  LA363A = 1,7 mm	Les signaux sont générés lors de la rotation des engrenages de l'actionneur. Ils peuvent être utilisés via un API. La quadrature de ces signaux permet de connaître la position et la direction de la tige de l'actionneur.  Tension de sortie:  12 V: 11 V ± 1 V
Jaune	Hall A	LA365A = 2,9 mm	24 V: 23 V ± 1 V 36 V: 23 V ± 1 V Intensité max. 12 mA La fréquence du signal dépend de la vitesse de l'actionneur.  Pour plus d'informations, n'hésitez pas à prendre contact avec LINAK
Violet	Informa	tion fin de course tige rentrée	Tension du signal de sortie
Blanc	Informa	tion fin de course tige sortie	<ul> <li>V<sub>IN</sub> - 1V (mini)</li> <li>Intensité max. : 100 mA</li> <li>Non libres de potentiel (l'alimentation sur les fils brun et bleu doit être maintenue en fin de course)</li> </ul>
Forme du signal		Hall B	Dessin 1

Entrées / Sorties: Actionneur avec retour d'information fin de course et capteur relatif Hall relatif une voie

Entrées / sorties	Caractéristiques	Commentaires		
Description	L'actionneur donne une information relative à sa position lors de son déplacement, ainsi qu'une information de position fin de course.	НаII		
Brun	12, 24 ou 36Vcc (+/-)  12V ± 20%  24V ± 10%  36V ± 10%	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Brun au + Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Brun au -		
Bleu	Sous conditions d'utilisations normales: 12V, max. 26A selon la charge 24V, max. 13A selon la charge 36V, max. 10A selon la charge	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Bleu au - Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Bleu au +		
Rouge	Alimentation capteur (+) 12-24Vcc	Consommation: Max 40 mA, même au repos		
Noir	Alimentation capteur Masse (-)	, ,		
Vert	Information fin de course tige sortie	Tension du signal de sortie V <sub>IN</sub> - 1V (mini)		
Jaune	Information fin de course tige rentrée	Intensité max. : 100mA  Non libres de potentiel (l'alimentation sur les fils brun et bleu doit être maintenue en fin de course)		
Violet	Sortie Hall (PNP)  Mouvement par impulsion: LA362C = 0,1 mm LA363C = 0,2 mm LA363B = 0,3 mm LA363A = 0,4 mm LA365A = 0,7 mm  Fréquence: 30-125 Hz selon vitesse de l'actionneur  Principe de génération du signal:  Hall A  Hall B	Tension de sortie min. V <sub>IN</sub> - 1V Intensité max: 12 mA Max. 680 nF  Pour plus d'informations, n'hésitez pas à prendre contact avec LINAK  Fréquence proportionnelle à la vitesse de l'actionneur  ée  Sortie 1 voie  pessin 2		
Blanc	Non connecté			

Entrées / Sorties : Actionneur avec retour d'information fin de course et capteur Hall analogique

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires	
Description	L'actionneur peut être équipé d'un capteur hall dont le signal est reconverti afin de donner une information de position analogique.	Signal	
Brun	12, 24 ou 36 Vcc (+/-) 12 V ± 20% 24 V ± 10% 36 V ± 10%	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Brun au + Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Brun au -	
Bleu	Sous conditions d'utilisations normales: 12 V, max. 26 A selon la charge 24 V, max. 13 A selon la charge 36 V, max. 10 A selon la charge	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Bleu au - Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Bleu au +	
Rouge	Alimentation capteur (+) 12-24 Vcc	Consommation:  Max 60 mA, même au repos	
Noir	Alimentation capteur Masse (-)		
Vert	Information fin de course tige sortie	Tension du signal de sortie V <sub>IN</sub> - 1V (mini)	
Jaune	Information fin de course tige rentrée	Intensité max. 100mA Non libres de potentiel (l'alimentation sur les fils brun et bleu doit être maintenue en fin de course)	
Violet	Signal analogique 0-10 V 0,5-4,5 V	Tolérance: +/- 0,2 V Intensité max. 1 mA Rebond max. 200 mV Délai de traitement: 20 ms Linéarité: 0,5%	
		Il est nécessaire d'atteindre les inter- rupteurs fin de course de l'actionneur régulièrement afin d'avoir la mesure la plus précise possible	
Blanc	Non connecté		

Entrées / Sorties : Actionneur avec retour d'information fin de course et potentiomètre

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires	
Description	L'actionneur est équipé d'un poten- tiomètre.	Signal	
		Potentiomètre BOURNS 0-10 kohm, 5%, 10 tours Type: 3540 Wirewound	
Brun	12, 24 ou 36 Vcc (+/-) 12 V ± 20%	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Brun au +	
	24 V ± 10% 36 V ± 10%	Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Brun au -	
Bleu	Sous conditions d'utilisations normales: 12 V, max. 26 A selon la charge	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Bleu au -	
	24 V, max. 13 A selon la charge 36 V, max. 10 A selon la charge	Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Bleu au +	
Rouge	Alimentation capteur (+) 12-24 Vcc	Pour interrupteurs fin de course	
Noir	Alimentation capteur Masse (-)		
Vert	Information fin de course tige sortie	Tension du signal de sortie V <sub>IN</sub> - 1 V (mini)	
Jaune	Information fin de course tige rentrée	Intensité max. : 100 mA  Non libres de potentiel (l'alimentation sur les fils brun et bleu doit être maintenue en fin de course)	
Violet	Sortie potentiomètre (plage)	Protection de la sortie: Résistance 1 kohm	
	Versions LA36 pas de vis de 8 mm: 0 kohm = 0mm 10 kohm = 333mm	Linéarité: ± 0,25%	
	Versions LA36 pas de vis de 12 mm: 0 kohm = 0mm 10 kohm = 500mm		
	Versions LA36 pas de 20 mm: 0 kohm = 0mm 10 kohm = 833mm		
Blanc	Alimentation (+) 10 Vcc ou autre		



L'option potentiomètre n'est pas disponible avec les versions "Fast gear" (pas de 20 mm, ratio type H - ancien 365Fxx)

Entrées / Sorties : Actionneur avec retour d'information fin de course et capteur analogique PWM

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires	
Description	L'actionneur peut être équipé d'un capteur hall dont le signal est reconverti afin de donner une information de position analogique type PWM	50% 50% PWM	
Brun	12, 24 ou 36 Vcc (+/-)  12 V ± 20%  24 V ± 10%  36 V ± 10%	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Brun au + Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Brun au -	
Bleu	Sous conditions d'utilisations normales: 12 V, max. 26 A selon la charge 24 V, max. 13 A selon la charge 36 V, max. 10 A selon la charge	Pour effectuer une sortie de tige: Connectez le Bleu au - Pour effectuer une rentrée de tige: Connectez le Bleu au +	
Rouge	Alimentation capteur (+) 12-24 Vcc	Consommation: Max 60 mA, même au repos	
Noir	Alimentation capteur Masse (-)		
Vert	Information fin de course tige sortie	Tension du signal de sortie V <sub>IN</sub> - 1V (mini)	
Jaune	Information fin de course tige rentrée	Intensité max. : 100mA  Non libres de potentiel (l'alimentation sur les fils brun et bleu doit être maintenue en fin de course)	
10-90%		Tension de sortie mini: V <sub>IN</sub> - 1 V Tolérances : +/- 2% Inensité max. 12 mA Fréquence: 75 Hz	
		Il est nécessaire d'atteindre les inter- rupteurs fin de course de l'actionneur régulièrement afin d'avoir la mesure la plus précise possible.	
Blanc	Non connecté		

Entrées / Sorties : Actionneur avec électronique IC Basic

Entrées / Sorties	Caractéristiques	s Commentaires	
Description	L'actionneur est équipé d'un pont en H permettant une intégration facile et rapide. L'actionneur peut aussi disposer d'un retour d'information analogique ou relatif.		
	Les versions IC ne doivent pas être pilo- tées en PWM.		
Brun	12-24 Vcc + (VCC) Connectez le Brun au +		
	12 V ± 20% 24 V ± 10%		
	12 V, intensité max. 25A 24 V, intensité max. 13A	N'effectuez pas d'inversion de polarité sur les fils Bleu et Brun!	
Bleu	12-24Vcc - (Masse) Connectez le Bleu au -	La masse est connectée électrique- ment au carter.	
	12 V ± 20% 24 V ± 10%		
	12 V, intensité max 25 A 24 V, intensité max 13 A		
Rouge	Effectuer une sortie de tige	Seuils d'activation / désactivation: > 67% de $V_{IN}$ = Haut	
Noir	Effectuer une rentrée de tige	< 33% de V <sub>IN</sub> = Bas Intensité d'activation: 10mA	
Vert	Non connecté		
Jaune	Non connecté		
Violet	Signal analogique 0-10 V	Consommation en veille: 12 V, 60 mA 24 V, 45 mA	
		Rebond max. 200 mV Délai de traitement: 20ms Linéarité: 0.5% Intensité max. 1mA	
		Il est nécessaire d'atteindre les inter- rupteurs fin de course de l'actionneur régulièrement afin d'avoir la mesure la plus précise possible.	
	Signal relatif Hall (PNP)	Tension de sortie min. V <sub>IN</sub> - 1 V Intensité max. 12 mA	
Blanc	Masse des retours d'information de position		

Entrées / Sorties : Actionneur avec électronique IC Advanced - configurable via BusLink

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires	
Description	L'actionneur est équipé d'un pont en H permettant une intégration facile et rapide. L'actionneur peut aussi disposer d'un retour d'information analogique ou relatif et être configuré via un logiciel.		
	Les versions IC ne doivent pas être pilo- tées en PWM.	H-Bridge	
Brun	12-24 Vcc + (VCC) Connectez le Brun au +		
	12 V ± 20% 24 V ± 10%	N'effectuez pas d'inversion de polarité sur les fils Bleu et Brun!	
	12 V, intensité max 25A 24 V, intensité max 13A	La masse est connectée électrique-	
Bleu	12-24 Vcc - (Masse) Connectez le Bleu au -	ment au carter.  Les seuils de courant peuvent être configurés avec le BUSLINK.	
	12 V ± 20% 24 V ± 10%	configures avec le BOSLINK.	
	12 V, limite de courant 25 A 24 V, limite de courant 13 A		
Rouge	Effectuer une sortie de tige	Seuils d'activation / désactivation: > 67% de $V_{IN}$ = Haut	
Noir	Effectuer une rentrée de tige	< 33% de V <sub>IN</sub> = Bas Intensité d'activation: 10 mA	
Vert	Information fin de course tige sortie	Tension du signal de sortie  V <sub>IN</sub> - 1V (mini)  Intensité max. : 100mA  Non libres de potentiel (l'alimentati sur les fils brun et bleu doit être ma tenue en fin de course). La positi	
Jaune	Information fin de course tige rentrée	virtuelle des interrupteurs fin de course peut être modifiée par le logiciel BUSLINK. Cependant, il est recom- mandé de pouvoir atteindre au moins l'une des deux positions extrêmes de l'actionneur.	

Entrées / Sorties : Actionneur avec électronique IC Advanced - configurable via BusLink

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires
Violet	Signal analogique Hall en tension  Tension mini et maxi configurables entre 0 et 10 V	Rebond max. 200 mV Délai de traitement: 20 ms Linéarité 0,5% Intensité max. 1 mA
	Signal relatif Hall 1 voie (PNP)	Tension de sortie min. V <sub>IN</sub> - 1V Intensité max: 12mA
	Signal analogique PWM: Taux mini et maxi configurables entre 0-100%	Tension de sortie mini: V <sub>IN</sub> - 1V Tolérances : +/- 2% Intensité max. 12 mA Fréquence: 75 Hz
	Signal analogique Hall en courant Valeurs mini et maxi configurables entre 4 et 20 mA	Délai de traitement: 20ms Linéarité: 0,5% Résistance en série: 12 V max. 300 ohms 24 V max. 900 ohms
	Pour tout signaux analogiques	Consommation (même en veille): 12 V, 60 mA 24 V, 45 mA
		Il est nécessaire d'atteindre les inter- rupteurs fin de course de l'actionneur régulièrement afin d'avoir la mesure la plus précise possible
Blanc	Masse signal	



Le logiciel BUSLINK est utilisable avec les versions IC ADVANCED et permet d'établir un diagnostic, d'effectuer des fonctionnement manuels, et de configurer l'actionneur. Les câbles BUSLINK doivent être commandés séparément de l'actionneur:

Câbles USB - RJ45: USB2LIN (VERSION 05 MINI)

Câble adaptateur RJ45 - LA36: 0964826-A

Entrées / Sorties : Actionneur avec électronique IC Advanced - configurable via BusLink

Entrées / Sorties	Caractéristiques	Commentaires
Description	L'électronique de puissance intégrée permet le pilotage en parallèle de 8 actionneurs maximum. Les versions IC ne doivent pas être pilotées en PWM.	H-Bridge H-Bridge
Brun	12-24 Vcc + (VCC) Connectez le Brun au +  12 V ± 20% 24 V ± 10%  12 V, intensité max. 25 A 24 V, intensité max. 13 A	Les actionneurs peuvent être alimen- tés par des alimentations différentes. N'effectuez pas d'inversion de polarité sur les fils Bleu et Brun! La masse est connectée électrique-
Bleu	12-24 Vcc - (Masse) Connectez le Bleu au -	ment au carter  Les seuils de courant peuvent être configurés avec le BUSLINK
Rouge	Effectuer une sortie de tige	Seuils d'activation / désactivation:  > 67% de V <sub>IN</sub> = Haut  < 33% de V <sub>IN</sub> = Bas  Intensité d'activation: 10mA  Peu importe l'actionneur sur lequel est
Noir	Effectuer une rentrée de tige	envoyé le signal de commande
Vert	Information fin de course tige sortie	Tension du signal de sortie
Jaune	Information fin de course tige rentrée	V <sub>IN</sub> - 1V (mini) Intensité max. 100 mA Non libres de potentiel (l'alimentation sur les fils brun et bleu doit être maintenue en fin de course). La position virtuelle des interrupteurs fin de course peut être modifiée par le logiciel BUSLINK. Cependant, il est recommandé de pouvoir atteindre au moins l'une des deux positions extrêmes de l'actionneur
Violet	Communication inter-actionneurs: les fils violets doivent être connectés ensemble	Consommation en veille: 12 V, 60 mA 24 V, 45 mA Le système parallèle n'offre pas de retour d'information de position
Blanc	Masse - les fils blancs doivent être connectés en- semble	



Le logiciel BUSLINK est utilisable avec les versions IC PARALLEL et permet d'établir un diagnostic, d'effectuer des fonctionnement manuels, et de configurer l'actionneur. Tout les actionneurs d'un même système doivent avoir une configuration identique. Les câbles BUSLINK doivent être commandés séparément de l'actionneur:

Câbles USB - RJ45: **USB2LIN (VERSION 05 MINI)** 

Câble adaptateur RJ45 - LA36: 0964826-A

# **Chapitre 3**

# Tests de résistance environnementale - Climatiques

Test	Caractéristiques	Commentaires	TRD
Froid	EN60068-2-1 (Ab)	Stockage à basse température: Température: -40°C Durée: 72 h Non connecté Testé à température ambiante	TRD0509
	EN60068-2-1 (Ad)	Stockage à basse température: Température: -30°C Durée: 2 h Actionneur non connecté / non activé Testé en basse température	TRD0509
Chaleur sèche	EN60068-2-2 (Bb)	Stockage à haute température: Température: +90°C Durée: 72 h Actionneur non connecté / non activé Testé à température ambiante	TRD0510
		Stockage à haute température: Température: +70°C Durée: 1000 h Actionneur non connecté / non activé Testé en température élevé	TRD0507
	EN60068-2-2 (Bd)	Fonctionnement à haute température Température: +60°C Int. max. 17% Durée: 700 h Actionneur fonctionnant à haute température	
Changement de température	EN60068-2-14 (Na)	Changement rapide de température: Haute température: +100°C durant 60 minutes. Basse Température: -30°C durant 60 minutes. Délai de transition: <10 secondes Durée: 100 cycles Actionneur non connecté / non activé Testé à température ambiante	TRD0501
	EN60068-2-14 (Nb)	Changement de température contrôlé: Evolution de la température de 5°C par minute Haute Température: +70°C durant 60 minutes Basse Température: -30°C durant 30 minutes 130 minutes par cycle Durée: 1.000 cycles (90 jours) Actionneur non connecté / non activé Testé à 250, 500 et 1,000 cycles à hautes et basses températures	TRD0508
Chaleur humide	EN60068-2-30 (Db)	Chaleur humide, cyclique: Humidité relative: 93-98% Haute température: +55°C durant 12 heures Basse Température: +25°C durant 12 heures Durée: 21 cycles * 24 heures Actionneur non connecté / non activé Testé 1 heure après condensation (après que la plus haute température ait été atteinte)	TRD0505
	EN60068-2-3 (Ca)	Chaleur humide, constante: Humidité relative: 93-95% Température: +40 ±2°C Durée: 56 jours Actionneur non connecté / non activé Testé dans l'heure suivant l'exposition	TRD0518
Spray salin	EN60068-2-52 (Kb)	Test au spray salin: Solution saline: 5% chlorure de sodium (NaCl) 4 périodes de spray, chacune durant 2 heures Une période de stockage de 7 jours en zone humide a lieu entre chaque pulvérisation Actionneur non connecté / non activé Durée d'exposition: 500 h	TRD0506

Indice de protection	EN60529 – IP66	<u>IP6X - Poussière:</u> Protégé contre la poussière, pas de pénétration. Actionneur non activé	TRD0514
		IPX6 – Eau: La pénétration d'eau n'engendre pas de défaillance Durée: 100 litres par minute durant 3 minutes Actionneur non activé	TRD0513
		IPX6 – Actionneur activé: L'actionneur fonctionne en rentrée / sortie de tige durant 3 min Un jet d'eau (100l/min) est placé face au joint de tige durant 3 min	TRD0513
	DIN40050 – IP69K	IPX6 – Actionneur activé et en charge: L'actionneur fonctionne en rentrée / sortie de tige durant 3 min et ce, en charge en fin de course (6800 N) Un jet d'eau (100l/min) est placé face au joint de tige durant 3 min	TRD0513
		Nettoyeur haute pression: Température de l'eau: +80°C Pression de l'eau: 80 bars Angle du jet: 45° Distance du jet: 100 mm Durée: jet de 10 secondes dans toutes les directions Actionneur non activé La pénétration d'eau engendrant des effets néfastes est proscrite	TRD0512
	Test de trempe	L'actionneur est chauffé à 115°C durant 20 heures, Puis plongé dans une eau salée à 20°C Temps de refroidissement: 5 minutes Ouverture et recherche de dépôts d'eau et de sel	TRD0515
Résistance chimique	BS7691 / 96 heures	Diesel 100% Fluide hydraulique 100% Ethylène Glycol 50% Urée en solution saturée Chaux liquide 10% (Super- Cal) Fertilisant NPK (NPK 16-4-12) en solution saturée Test de corrosion	TRD0525

# Tests de résistance environnementale - Mécaniques

Test	Caractéristiques	Commentaires	TRD
Chute		Chute libre sur toutes les faces: Hauteur de chute: 0,4 m sur acier Actionneur non activé / non connecté	TRD0511
Vibrations	EN60068-2-36 (Fdb) EN 60068-2-6 (Fc)	Vibrations aléatoires: Période rapide :6,29 g RMS Non connecté Période longue: 7,21 g RMS Non connecté Durée: 2 heures dans chaque direction  Vibration sinusoïdale: Fréquence 5-25 Hz: Amplitude = 3,3mm pp Fréquence 25-200 Hz: Accélération 4 g Nombre de directions: 3 (X-Z-Y) Durée: 2 heures dans chaque direction Non activé	TRD0502 TRD0517
Secousses	EN60068-2-29 (Eb)	Test de chocs répétitifs: Niveau: 40 g Durée: 6 ms Nombre d'à-coups: 500 dans les 6 directions Actuator is Non connecté.	TRD0503
Chocs	EN60068-2-27 (Ea)	Test de choc: Niveau: 100 g Durée: 6 ms Nombre de chocs: 3 chocs dans chacune des 6 directions Non connecté	TRD0504

# Tests de résistance environnementale - Electriques

Test	Caractéristiques	Commentaires	TRD
Alimentation	ASAE EP455 (1990)	Tension d'usage +10V - +16V Surtension +26(V) / 5min. Inversion de polarité –26 (V) / 5 min Court-circuit avec la masse 16 (V) / 5 min Court-circuit avec l'alimentation 16 (V) / 5 min	TRD0522
Immunité HF	EN61000-6-2	Niveau: 30 V/m à 26 MHz – 1000 mHz 80% 1 KHz	TRD0516
Emission	EN61000-6-4	Niveau dans les limites du moteur 12 V	TRD0516
Test d'isolation		Niveau: 500 Vca / 25-100 hz durant 1 min	TRD0516
Régimes transitoires	ISO 7637	Accepté uniquement sur les connexions moteurs	TRD0521
IECEx / ATEX (Ex)	EN60079-0:2009 EN60079-31:2009	Certification ATEX pour utilisation en présence de poussières explosives (version ATEX uniquement): Il 2D Ex tb IIIC T135°C Db Tamb -25°C à +65°C	

#### Conditions d'utilisation

L'utilisateur est responsable de la définition des produits devant s'adapter à sa propre utilisation. 
LINAK A/S prend soin de fournir des informations justes et mises à jour. Toutefois, dans le cadre de l'amélioration continue de ses produits, LINAK se réserve le droit de procéder à de fréquentes modifications sans préavis. Par conséquent, LINAK ne peut garantir l'exactitude et la réalité actuelles des informations sur ses produits. LINAK A/S réunit tous ses efforts pour exécuter les commandes, mais elle ne peut garantir la disponibilité des produits non standards pour les raisons évoquées précédemment. Dès lors, LINAK se réserve le droit de mettre fin à la vente des produits présentés sur le site internet ou listés sur le catalogue ou tout autre support publié par LINAK. Toutes les ventes sont soumises aux conditions générales de vente et de transport. Pour obtenir une copie de ces conditions, merci de prendre contact avec LINAK France.

LINAK France 13 rue de la Claie CS 80238 ZI Angers-Beaucouzé 49072 BEAUCOUZE CEDEX Tél. +33 (0)2 41 36 34 34 Fax +33 (0)2 41 36 35 00 www.linak.fr