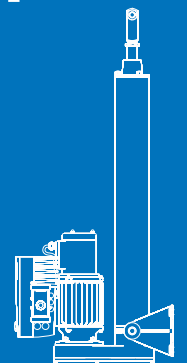
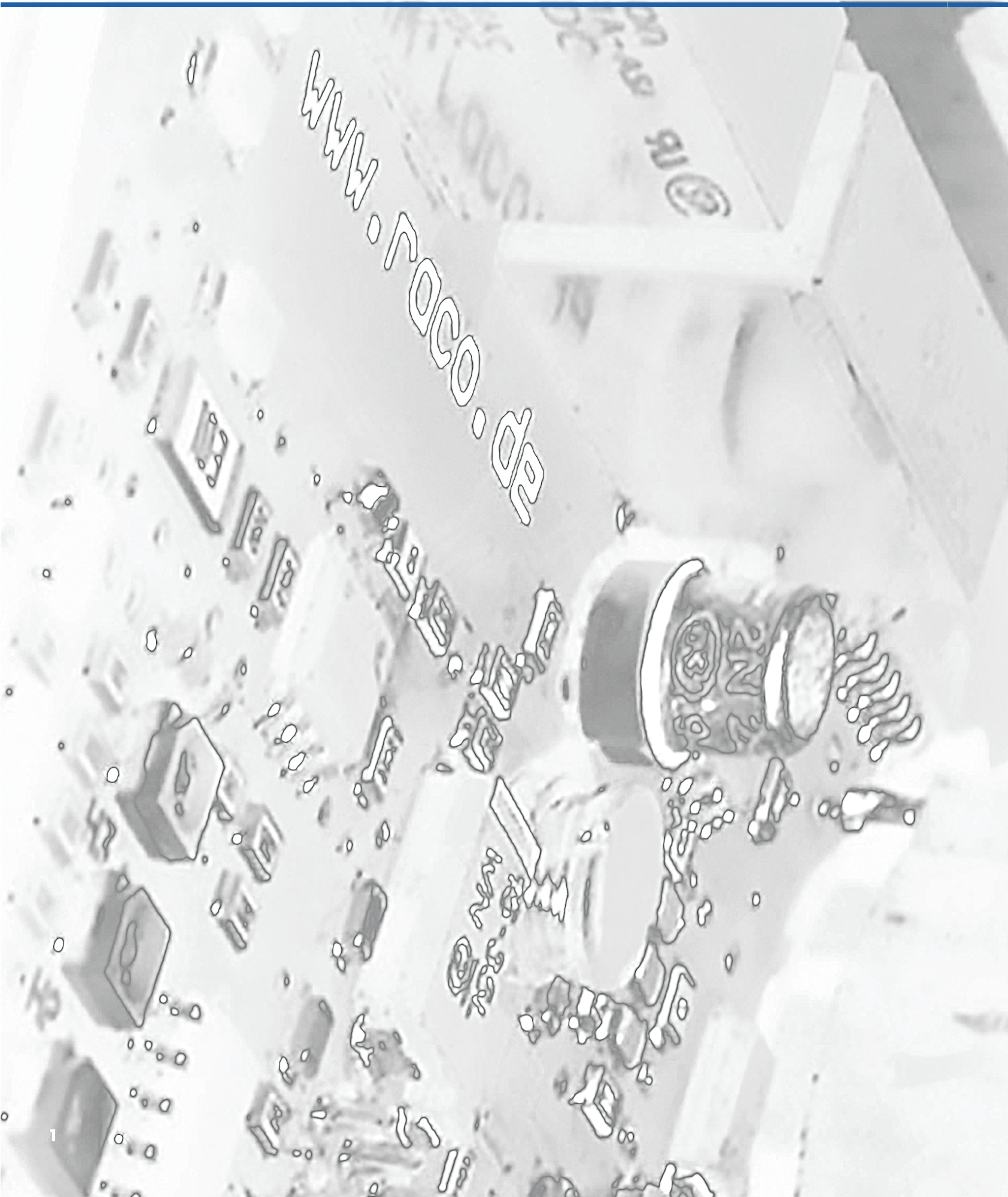


RACOMATIC[®]
intelligente Elektrozyylinder
Technische Daten
und Konfigurationen





RACOMATIC®

MEHR ALS DIE SUMME IHRER TEILE

Die RACOMATIC® erweitert die Funktionen der RACO-Elektrozylinder® zu betriebsfertigen, integrierten Stellantrieben. Mechanische Komponenten, Software und Sensorik sind perfekt auf die Anlagenarchitektur und auf das jeweilige Anforderungsprofil abgestimmt. Über ein breites Spektrum von Leistungsklassen und Bauformen steht damit eine maßgeschneiderte Lösung für jedes Bewegungsprofil bereit - mit der beispielhaften Zuverlässigkeit von RACO.



Wenn es um maximale Prozesssicherheit und gleichbleibende Fertigungsqualität geht, ist eine exakte, vollständig reproduzierbare Bewegungssteuerung in der Automation unverzichtbar. In Verbindung mit der RACOMATIC® spielen die Antriebe von RACO ihre Stärken voll aus.

Im täglichen Betrieb erzielen sie eine messbare Steigerung der Produktivität, Verfügbarkeit und Flexibilität. Die Schlüssel hierzu sind die hochpräzise Kraft-, Beschleunigungs- und Lageregelung und die Integrierbarkeit in alle gängigen Steuerungssysteme. Hinzu kommt die einzigartige, hochgradig anwenderfreundliche Bedienoberfläche. Sie gewährleistet das einfache Justieren der Betriebsparameter.

Sie, als Konstrukteur oder Betreiber, setzen auf das Resultat eines Engineerings, das jahrzehntelanges Expertenwissen zu einem systematischen Antriebskonzept bündelt - effizient, investitionssicher und absolut praxisgerecht. Eben typisch RACO.



RACOMATIC®-Elektrozylinder
Die High Performance Komplettlösung für einen breiten Leistungsbereich!

Mit der RACOMATIC® wird der RACO-Elektrozylinder® zu einem betriebsfertigen, linearen Stellantrieb mit integrierter Steuerung, der autark bedient wird oder über eine vom Kunden wählbare, standardisierte Schnittstelle zur Leitwarte kommuniziert.

Die Komponenten der RACOMATIC® sind ein RACO Drehstrom-Asynchronmotor mit integriertem, vektorgeregeltem Frequenzumrichter inklusive der Lageregelelektronik, einem Multiturn-Absolutwertgeber (Typ: RACO EPS-CAN) und einer elektro-magnetischen Haltebremse, welche optional erhältlich ist.

Von der bekannten Ansteuerung über digitale I/O oder über die analoge Sollwertvorgabe (4-20mA) stehen alle gängigen Feldbusanschlussmodule - PROFIBUS, CANopen, DeviceNet und EtherCat - zur Verfügung.

- Die RACOMATIC® steuert den Elektrozylinder innerhalb des zulässigen Hubweges positionsgenau an und schaltet bei Überlastung selbständig den Motor ab
- Die parametrisierten Endpositionen werden mit reduzierter Geschwindigkeit exakt erreicht, sodass ein Überfahren dieser Positionen bis zur mechanische Endlage/ Blockade ausgeschlossen ist
- Die Grenzwerte für Hub, Kraft und Geschwindigkeit werden in der RACOMATIC® in unserem Werk programmiert und über mehrere Passwort-Level für die Bediener und Leittechniker freigegeben

Die Parametrierung des Positionsgebers und des Frequenzumrichters erfolgt über das RACOMATIC® Tool für Microsoft Windows. Die präzise Einstellung ist durch die intuitive Menüführung sehr einfach. Die Software ermöglicht es, Geschwindigkeiten und Positionen einzustellen, sowie Beschleunigungs- und Bremsrampen festzulegen. Zum Schutz der Mechanik Ihrer Anlagen lassen sich maximale Kräfte definieren und für den Notfall eine Kraftabschaltung programmieren.

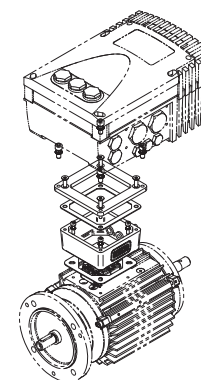
Mit dieser vorkonfigurierten Antriebslösung sind RACO-Elektrozylinder® sowohl für Stellaufgaben, als auch für anspruchsvolle Positionier- und Regelaufgaben geeignet und als Plug & Move Lösung sofort einsatzbereit.

Die RACOMATIC® steuert den Elektrozylinder innerhalb des zulässigen Hubweges positionsgenau an und schaltet bei Überlastung selbständig den Motor ab. Die parametrisierten Endpositionen werden mit reduzierter Geschwindigkeit exakt erreicht, sodass ein Überfahren dieser Positionen bis zur mechanischen Endlage/Blockade ausgeschlossen ist.

Die Grenzwerte für Hub, Kraft und Geschwindigkeit werden in der RACOMATIC® in unserem Werk programmiert und über mehrere Passwort-Level für die Bediener und Leittechniker freigegeben. Die Werkseinstellung (wählbare Konfiguration A-F „Settings“) ist jederzeit wieder herstellbar.

Flexible Installation gemäß der Einsatzbedingungen

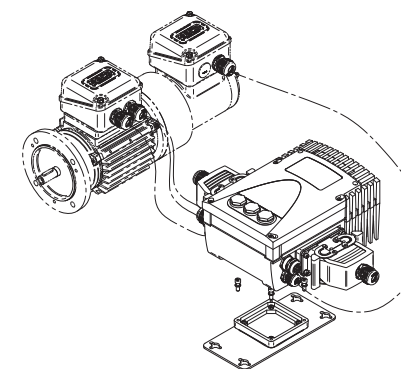
Für jede Einbausituation, jeden Einbauraum und die Umgebungsbedingungen bietet RACO die Komponenten der RACOMATIC® in drei Varianten an. Bei zwei Varianten sind die Komponenten nah am Elektrozylinder wie bei einem dezentralen Feldgerät und ermöglichen die Ansteuerung z.B. über eine Bus-Schnittstelle.



RACOMATIC® direkt am Motor

- Vorteile:**
Einstellung der Stellgeschwindigkeit mittels Poti am Elektrozylinder*
- Robuste Industrie-Steckverbinder vereinfachen den Anschluss und garantieren eine leichte Austauschbarkeit im Servicefall
- Hardware und EPROM können ohne das Lösen von Kabelverbindungen getauscht werden

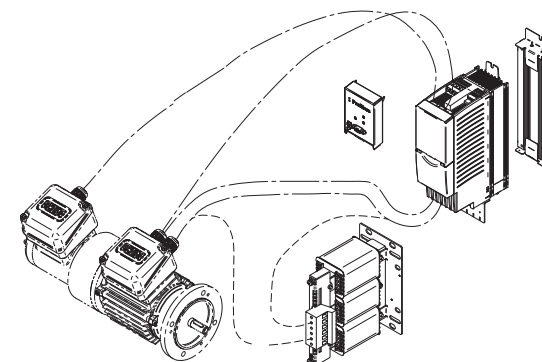
Schutzart: IP54 & 65



RACOMATIC® abgesetzt mit Kabelverbindung

- Vorteile:**
Einstellung der Stellgeschwindigkeit mittels Poti am Elektrozylinder.*
- Separater Frequenzumrichter und 5m Kabel für die Wandmontage
- Die Kabel sind vorkonfektioniert und die Wandhalterung ist im Lieferumfang enthalten.

Schutzart: IP54 & 65

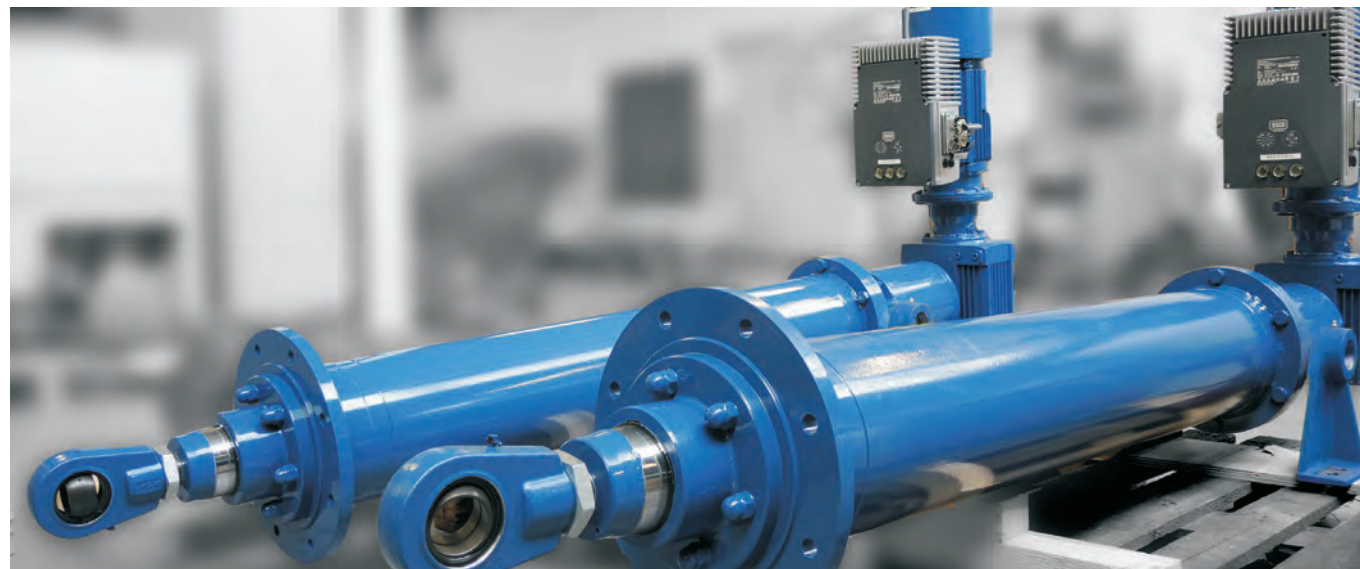


RACOMATIC® für den Schaltschrankbau

- Vorteile:**
Kombination mit weiteren Komponenten (Bremschopper, SPS) und einem HMI mit Volltextdisplay zur manuellen Ansteuerung in einem E-Schrank.
- Einfache Klimatisierung der installierten Komponenten
- Schutz vor Unbefugten
- Die Komponenten werden als lose Beistellung ausgeliefert.

Schutzart: IP20

*Umfangreiche Überwachungs- und Kontrollfunktionen sind integriert - LED Anzeigen für Ein- und Ausgänge sowie Statusanzeigen. Integriertes Potentiometer und 10-Stufenschalter für Geschwindigkeitseinstellung und Kraftbegrenzung direkt am Antrieb. So kann vor Ort manuell die Stellgeschwindigkeit (im zulässigen Bereich bis zur maximalen Geschwindigkeit) an den Prozess angepasst werden.



RACO-Elektrozylinder® Baureihe 1

Die Konzeption der RACO-Elektrozylinder® der Baureihe 1 (Hochleistungszylinder) ist auf die besondere Robustheit und Langlebigkeit der Geräte auch unter härtesten Einsatzbedingungen ausgelegt. Die äußerst stabile Ausführung der RACO-Elektrozylinder® wird für hochdynamische Anwendungen mit hoher Schalthäufigkeit eingesetzt. Durch eine Vielzahl von Optionen innerhalb des modularen Aufbaus, bis hin zu Sonderkonstruktionen, werden alle Kundenforderungen umfassend erfüllt!

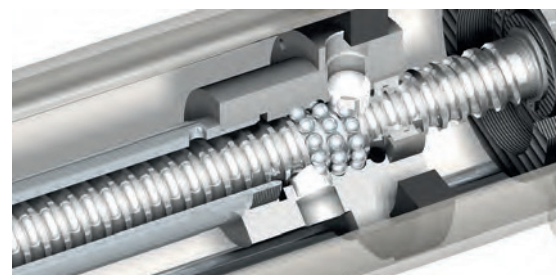
Herzstück der RACO-Elektrozylinder® sind die hochpräzisen Gewindetriebe aus eigener Fertigung

Die Gewindetriebe

Der **Trapezgewindetrieb** ist eine gewirbelte oder optional geschliffene Spindel in Kombination mit einer Spindelmutter aus Spezialbronze. Hohe statische Belastungen, die oberhalb der nominalen Verstellkraft liegen, werden sicher in beliebigen Zwischenstellungen durch die Selbsthemmung gehalten. Höhere Stellgeschwindigkeiten werden mit Mehrgangtrapezspindeln realisiert.



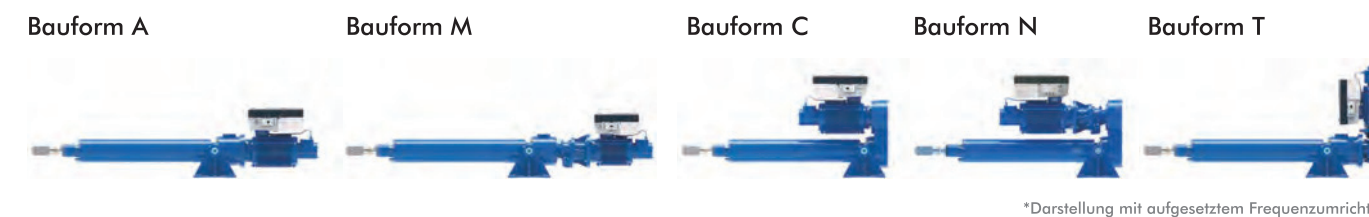
Der **Kugelgewindetrieb** ist eine geschliffene Spindel aus hochfestem Stahl und hat aufgrund der sehr geringen Reibung des Wälzkontakts zwischen den Kugeln und Laufbahnen keine Selbsthemmung. Die installierte Antriebsleistung wird effektiver in Stellkraft umgewandelt. Für Anwendungen, welche ein hohes Maß an Präzision an die Positionier- und Wiederholgenauigkeit erfordern, eignet sich dieser Spindeltyp.



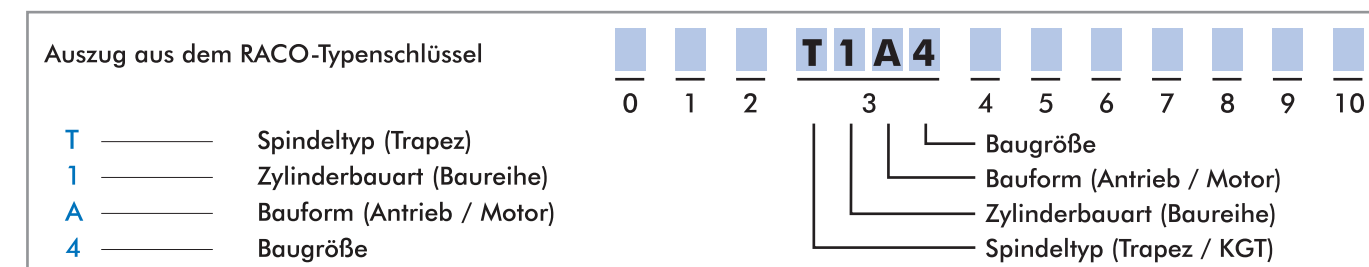
RACO - modulares System für kundenspezifische Lösungen

Der modulare Aufbau der RACO-Elektrozylinder® und die langen Erfahrungen aus den zahlreich realisierten Anwendungen sind die Basis für eine nachhaltige, kundenspezifische Antriebslösung. Die große Variabilität erschließt dem RACO-Elektrozylinder® ein breites Einsatzspektrum. Kompetente und erfahrene Mitarbeiter beraten und unterstützen Sie in Fragen der Linearantriebstechnik und bieten kundenbezogene Lösungen.

RACO Typenschlüssel

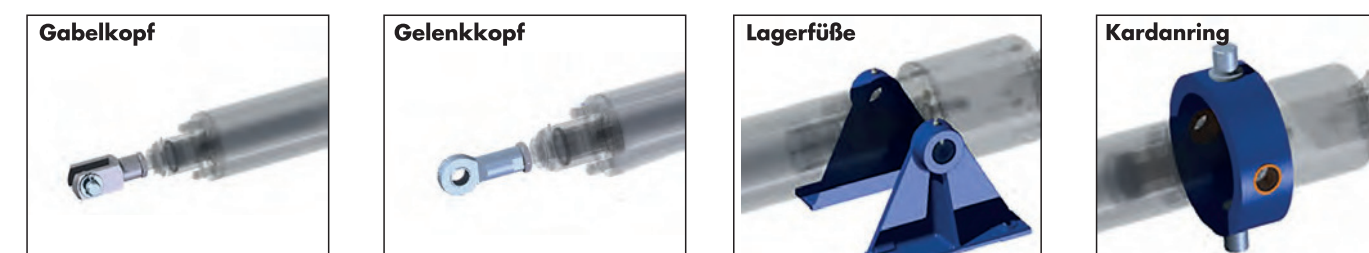


*Darstellung mit aufgesetztem Frequenzrichter



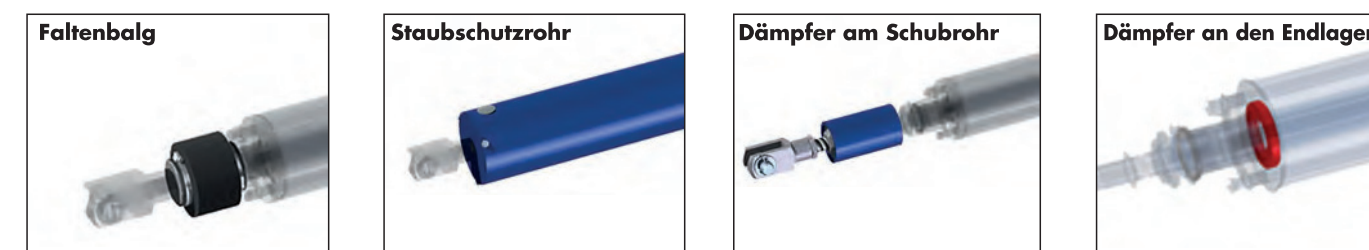
Die Befestigungselemente

Zur Befestigung des Elektrozylinders stehen neben der Drehzapfenaufnahme mit Lagerfüßen weitere Optionen wie z.B. eine Kardanik oder Flanschbefestigung zur Auswahl. Die Adaption des Schubrohres an das zu bewegende Bauteil kann mittels Gewindeadapter, Gabelkopf oder Gelenklager realisiert werden. Auch Adapter nach Kundenvorgabe sind lieferbar.



Geräteschutz und Dämpfungssysteme

Zum Schutz des Elektrozylinders gegen betriebsbedingte axiale Stoßbelastungen verfügen die Elektrozylinder der Baureihe 1 über ein integriertes Dämpfungssystem. Auch die mechanischen Endpositionen des Hubes sind mit einer Dämpfung versehen, was die Fehlertoleranz bei Überfahren der Wegendschalter erhöht.



Leistungsdaten der Baugröße 4 mit RACOMATIC®

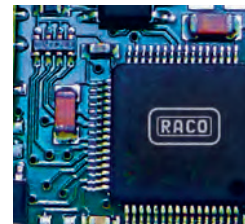
Zylindertyp (Bauform A)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 0,75 kW/400VAC/6 pol./80K6			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1A4 (Trapezgewindetrieb)	2,5	1 : 1	3	5	5 - 87 Hz	80	3,84 D	2,2
K1A4 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	6	10	5 - 87 Hz	170	3,94 D	2,2
T1A4 (Trapezgewindetrieb)	5,0	1 : 1	3	5	5 - 50 Hz	45	4,03 D	2,2
K1A4 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	6	10	5 - 50 Hz	95	3,84 D	2,2

Zylindertyp (Bauform C)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 0,75 kW/400VAC/6 pol./80K6			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1C4 (Trapezgewindetrieb)	2,5	1 : 1	3	5	5 - 87 Hz	80	3,84 D	2,2
K1C4 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	6	10	5 - 87 Hz	170	3,94 D	2,2
T1C4 (Trapezgewindetrieb)	5,0	1 : 1	3	5	5 - 50 Hz	45	4,03 D	2,2
K1C4 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	6	10	5 - 50 Hz	95	3,84 D	2,2

Zylindertyp (Bauform T)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 0,37 kW/400VAC/4 pol./63G4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1T4 (Trapezgewindetrieb)	5,0	5 : 1	3	1,5	5 - 50 Hz	15	1,60 D	1,1
K1T4 (Kugelgewindetrieb)		5 : 1	6	3	5 - 50 Hz	30	1,60 D	1,1

Verstellweg

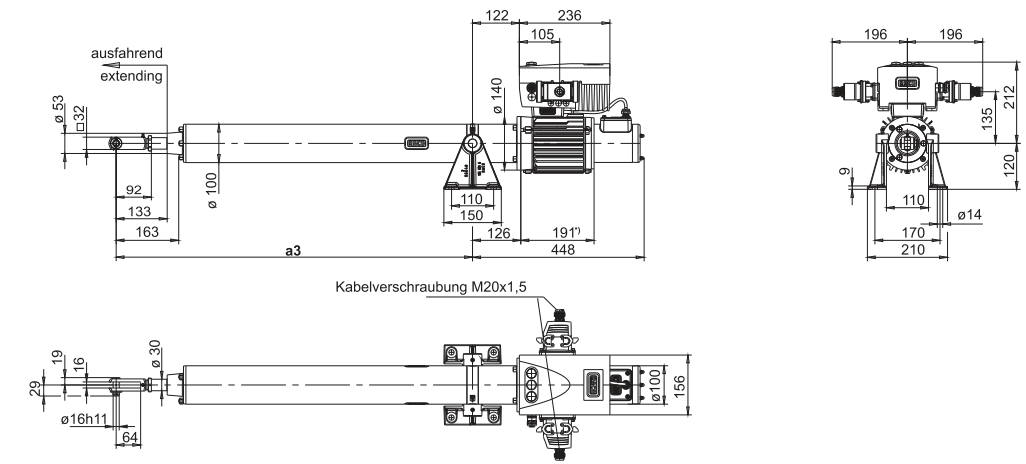
Hub [mm]	100	200	300	400	500	600	800	1000
Maß a3 [mm]	430	530	630	730	830	930	1130	1330
Gewicht [kg] ca.	26	27	28	29	30	31	33	35



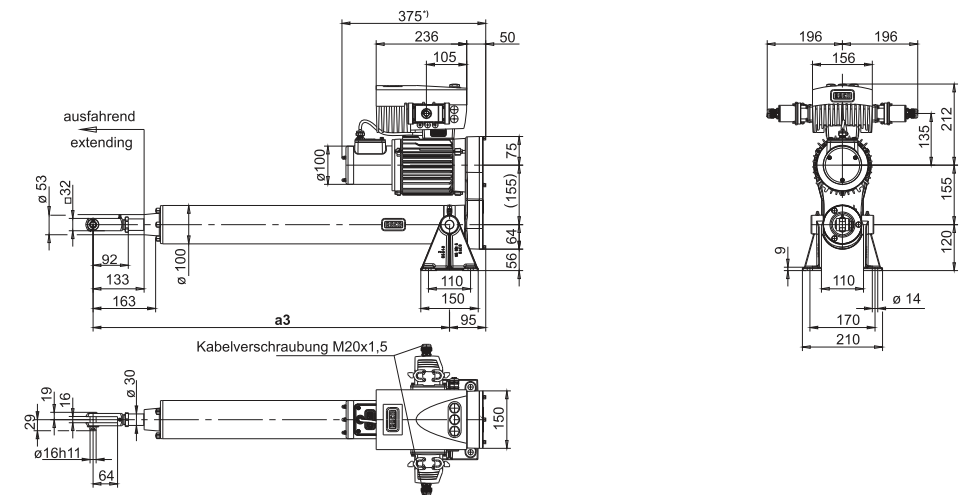
Tipp1:

Neben dem PROFIBUS-Modul stehen auch weitere Feldbusanschluss-Module (CANopen, DeviceNet und EtherCat) optional zur Verfügung. Zusätzlich ist die analoge Stellungsrückmeldung (4-20mA oder 0-10V) als Output-Signal nutzbar.

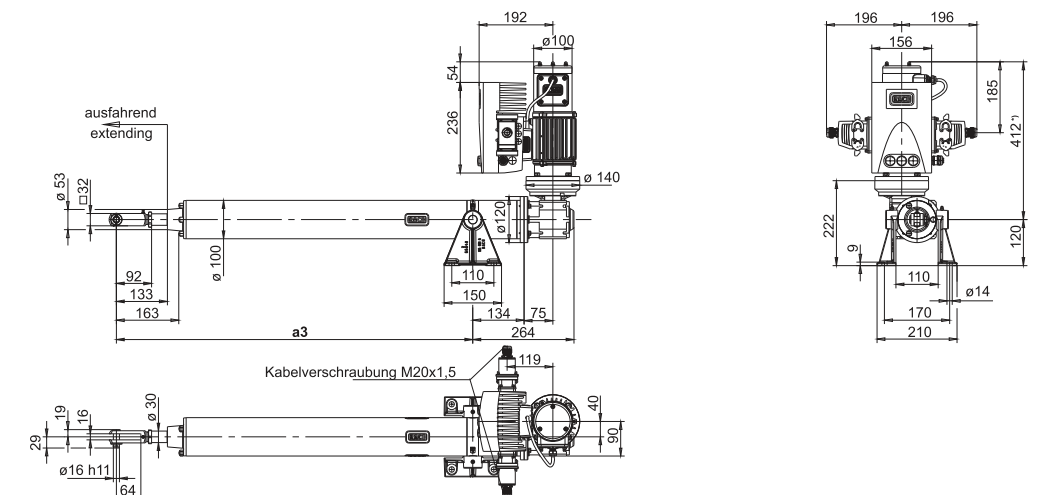
Bauform A



Bauform C



Bauform T



Leistungsdaten der Baugröße 5 mit RACOMATIC®

Zylindertyp (Bauform A)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 1,5 kW/400VAC/8 pol./100L8			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1A5 (Trapezgewindetrieb)	5,0	1 : 1	4	5	5 - 87 Hz	80	6,12 D	3
K1A5 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	8	9	5 - 87 Hz	160	6,00 D	3
T1A5 (Trapezgewindetrieb)	10,0	1 : 1	4	5	5 - 50 Hz	45	4,36 D	3
K1A5 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	8	10	5 - 50 Hz	95	4,06 D	3

Zylindertyp (Bauform C)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 1,5 kW/400VAC/8 pol./100L8			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1C5 (Trapezgewindetrieb)	5,0	1 : 1	4	5	5 - 87 Hz	80	6,12 D	3
K1C5 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	8	9	5 - 87 Hz	160	6,00 D	3
T1C5 (Trapezgewindetrieb)	10,0	1 : 1	4	5	5 - 50 Hz	45	4,36 D	3
K1C5 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	8	10	5 - 50 Hz	95	4,06 D	3

Zylindertyp (Bauform T)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 0,37 kW/400VAC/4 pol./63G4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1T5 (Trapezgewindetrieb)	10,0	7,5 : 1	4	1	5 - 50 Hz	12	2,00 D	1,1
K1T5 (Kugelgewindetrieb)		7,5 : 1	8	3	5 - 50 Hz	24	1,80 D	1,1

Verstellweg

Hub [mm]	100	200	300	400	500	600	800	1000
Maß a3 [mm]	455	555	655	755	855	955	1155	1355
Gewicht [kg] ca.	32	36	39	43	46	50	57	64

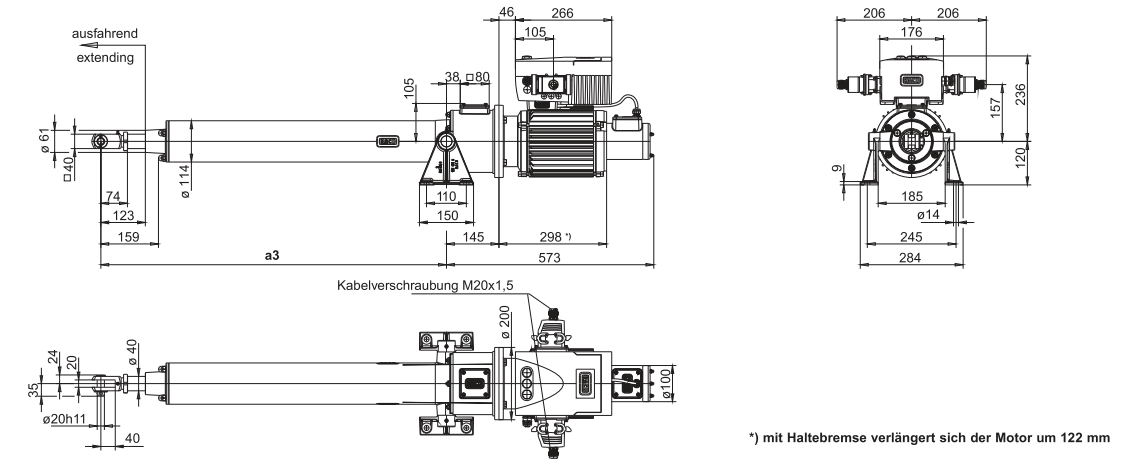


Kraftmessbolzen

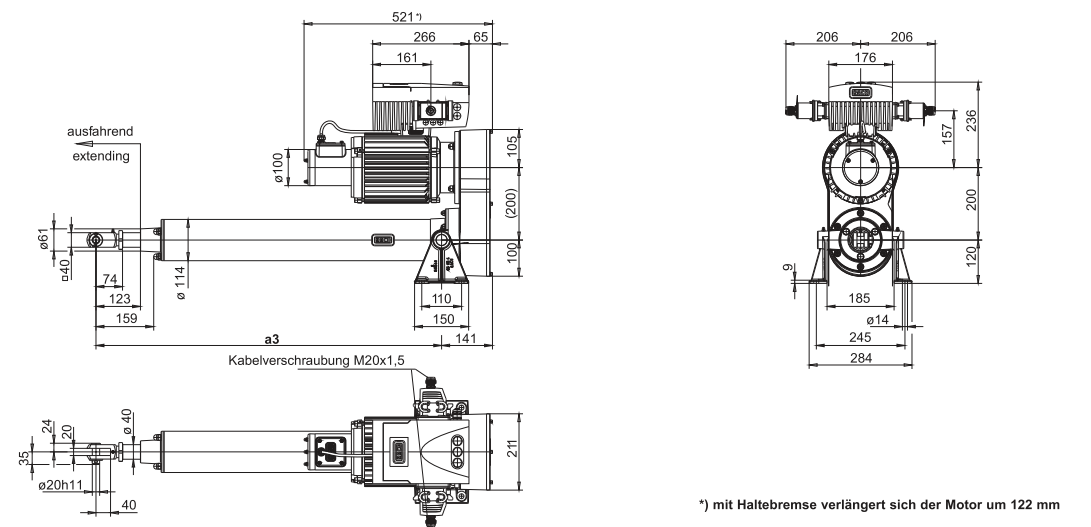
Tipp2:

Für Fügeprozesse und/oder Aufgaben die einen kraftgeregelten Stellantrieb erfordern, kann über einen Analogausgang wahlweise der aktuelle Verstellweg oder die Verstellkraft ausgegeben werden.

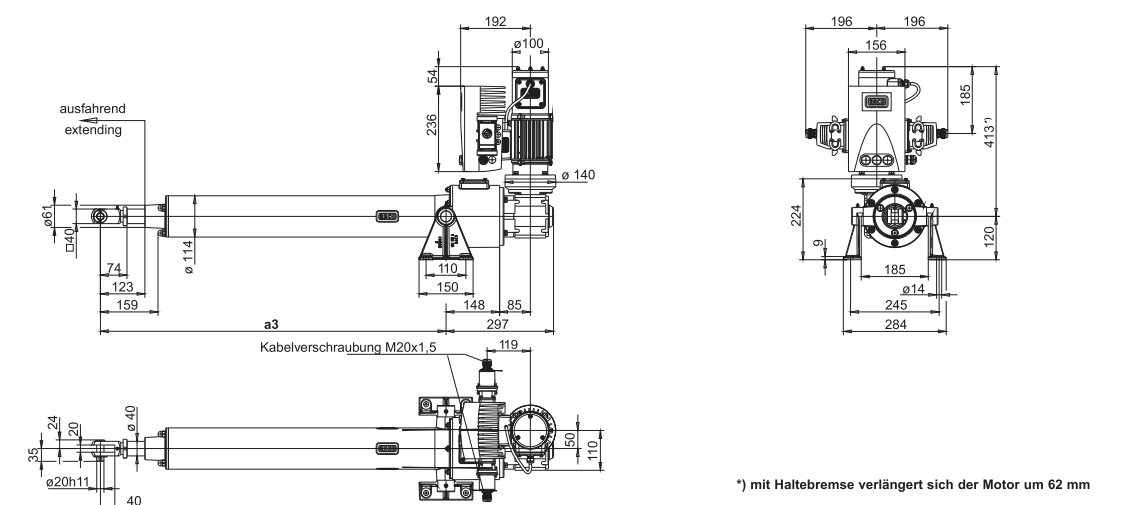
Bauform A



Bauform C



Bauform T



Leistungsdaten der Baugröße 6 mit RACOMATIC®

Zylindertyp (Bauform A)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 2,2 kW/400VAC/8 pol./100LX8			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1A6 (Trapezgewindetrieb)	10,0	1 : 1	5	5	5 - 87 Hz	100	9,98 D	5,5
K1A6 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	10	11	5 - 87 Hz	200	9,41 D	5,5
T1A6 (Trapezgewindetrieb)	17,5	1 : 1	5	5	5 - 50 Hz	50	8,50 Y	5,5
K1A6 (Kugelgewindetrieb)	20,0	1 : 1	10	11	5 - 50 Hz	105	8,33 Y	5,5

Zylindertyp (Bauform C)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 2,2 kW/400VAC/8 pol./100LX8			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1C6 (Trapezgewindetrieb)	10,0	1 : 1	5	5	5 - 87 Hz	100	9,98 D	5,5
K1C6 (Kugelgewindetrieb)		1 : 1	10	11	5 - 87 Hz	200	9,41 D	5,5
T1C6 (Trapezgewindetrieb)	17,5	1 : 1	5	5	5 - 50 Hz	50	8,50 Y	5,5
K1C6 (Kugelgewindetrieb)	20,0	1 : 1	10	11	5 - 50 Hz	105	8,33 Y	5,5

Zylindertyp (Bauform M)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 2,2 kW/400VAC/4 pol./90L4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1M6 (Trapezgewindetrieb)	20,0	3 : 1	5	4	5 - 50 Hz	35	5,56 Y	3

Zylindertyp (Bauform T)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 0,37 kW/400VAC/4 pol./63G4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1T6 (Trapezgewindetrieb)	20,0	20 : 1	5	1	5 - 50 Hz	6	1,8 D	1,1
K1T6 (Kugelgewindetrieb)		20 : 1	10	2	5 - 50 Hz	12	1,8 D	1,1

Zylindertyp (Bauform T)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 2,2 kW/400VAC/4 pol./90L4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1T6 (Trapezgewindetrieb)	20,0	7,5 : 1	5	2	5 - 87 Hz	28	6,0 D	3
K1T6 (Kugelgewindetrieb)		7,5 : 1	10	3	5 - 87 Hz	55	5,8 D	3

Verstellweg

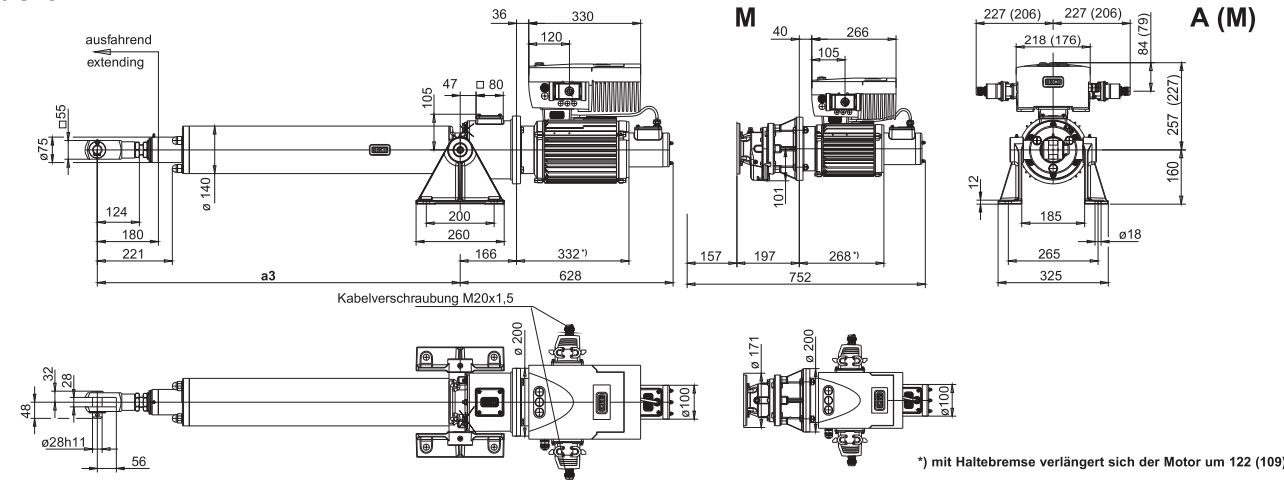
Hub [mm]	200	400	600	800	1000	1200	1400	1600
Maß a3 [mm]	670	870	1070	1270	1470	1670	1870	2070
Gewicht [kg] ca.	81	89	98	106	115	123	132	141



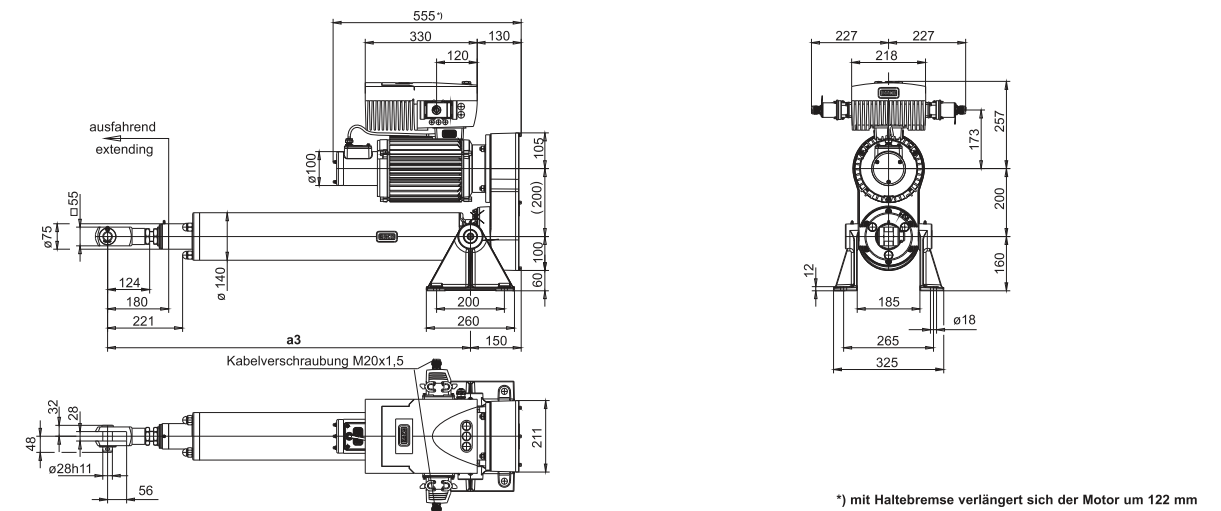
Tipp3:

RACO bietet mit der RACO-Synchronlauf-Steuerung alle relevanten Funktionen für den Betrieb von zwei oder bis zu vier Achsen als Black-Box fertig konfiguriert an.

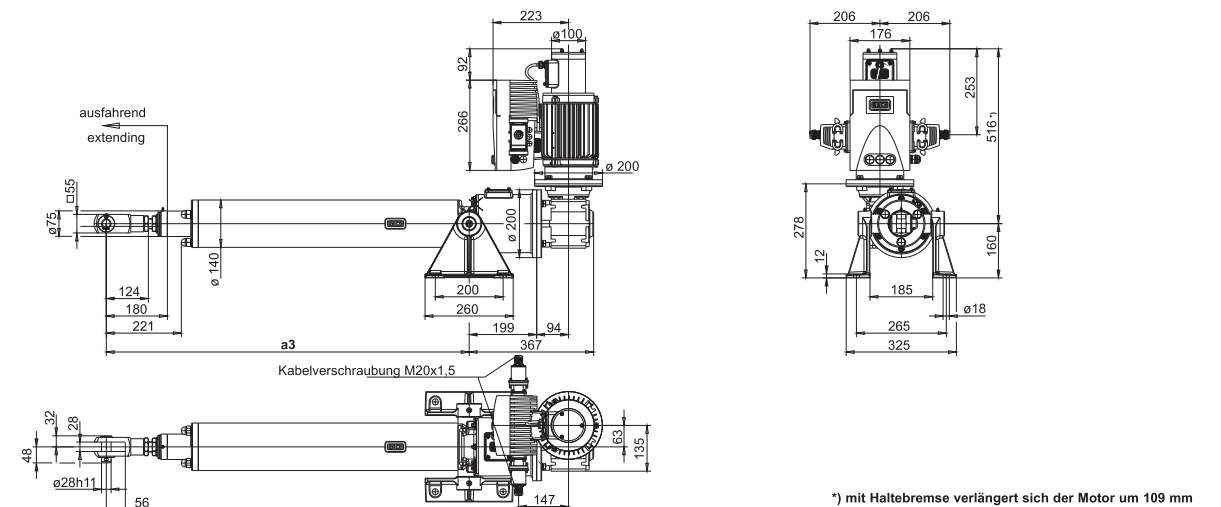
Bauform A



Bauform C



Bauform T



Leistungsdaten der Baugröße 7 mit RACOMATIC®

Zylindertyp (Bauform M)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 2,2 kW/400VAC/4 pol./90L4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
K1M7 (Kugelgewindetrieb)	15,0	3 : 1	12	10	5 - 87 Hz	165	8,10 D	5,5 **)
T1M7 (Trapezgewindetrieb)	20,0	5 : 1	7	5	5 - 87 Hz	55	8,50 D	5,5 **)
T1M7 (Trapezgewindetrieb)	30,0	6,7 : 1	7	3	5 - 50 Hz	25	5,40 Y	3
K1M7 (Kugelgewindetrieb)		5 : 1	12	6	5 - 50 Hz	55	5,30 Y	3
T1M7 (Trapezgewindetrieb)	40,0	8,4 : 1	7	2	5 - 50 Hz	20	5,70 Y	3
K1M7 (Kugelgewindetrieb)		6,7 : 1	12	4	5 - 50 Hz	40	5,30 Y	3
T1M7 (Trapezgewindetrieb)	50,0	10,6 : 1	7	2	5 - 50 Hz	15	5,60 Y	3
K1M7 (Kugelgewindetrieb)		8,4 : 1	12	3	5 - 50 Hz	30	5,30 Y	3

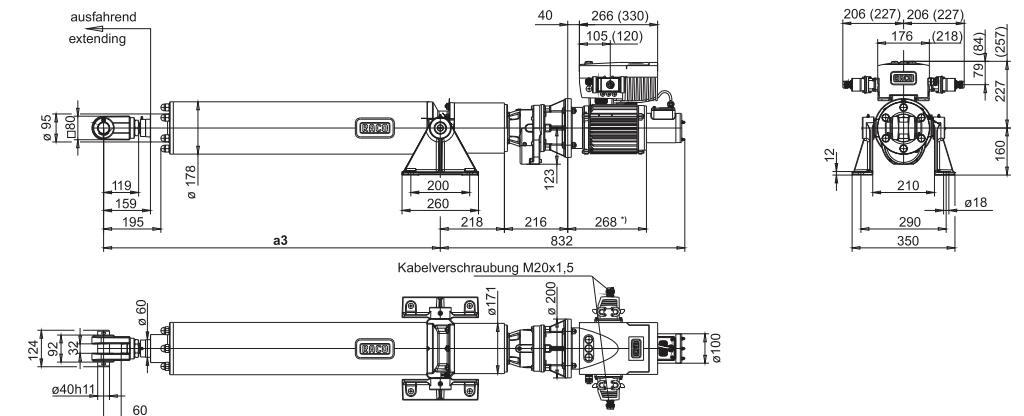
Zylindertyp (Bauform N)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 2,2 kW/400VAC/4 pol./90L4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
K1N7 (Kugelgewindetrieb)	15,0	3 : 1	12	10	5 - 87 Hz	165	8,10 D	5,5 **)
T1N7 (Trapezgewindetrieb)	20,0	5 : 1	7	5	5 - 87 Hz	55	8,50 D	5,5 **)
T1N7 (Trapezgewindetrieb)	30,0	6,7 : 1	7	3	5 - 50 Hz	25	5,40 Y	3
K1N7 (Kugelgewindetrieb)		5 : 1	12	6	5 - 50 Hz	55	5,30 Y	3
T1N7 (Trapezgewindetrieb)	40,0	8,4 : 1	7	2	5 - 50 Hz	20	5,70 Y	3
K1N7 (Kugelgewindetrieb)		6,7 : 1	12	4	5 - 50 Hz	40	5,30 Y	3
T1N7 (Trapezgewindetrieb)	50,0	10,6 : 1	7	2	5 - 50 Hz	15	5,60 Y	3
K1N7 (Kugelgewindetrieb)		8,4 : 1	12	3	5 - 50 Hz	30	5,30 Y	3

Zylindertyp (Bauform T)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 2,2 kW/400VAC/4 pol./90L4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1T7 (Trapezgewindetrieb)	40,0	7,6 : 1	7	2	5 - 50 Hz	20	6,20 Y	3
K1T7 (Kugelgewindetrieb)		7,6 : 1	12	4	5 - 50 Hz	40	4,80 Y	3
T1T7 (Trapezgewindetrieb)	50,0	10 : 1	7	2	5 - 50 Hz	15	5,90 Y	3
K1T7 (Kugelgewindetrieb)		10 : 1	12	3	5 - 50 Hz	30	4,70 Y	3

Verstellweg

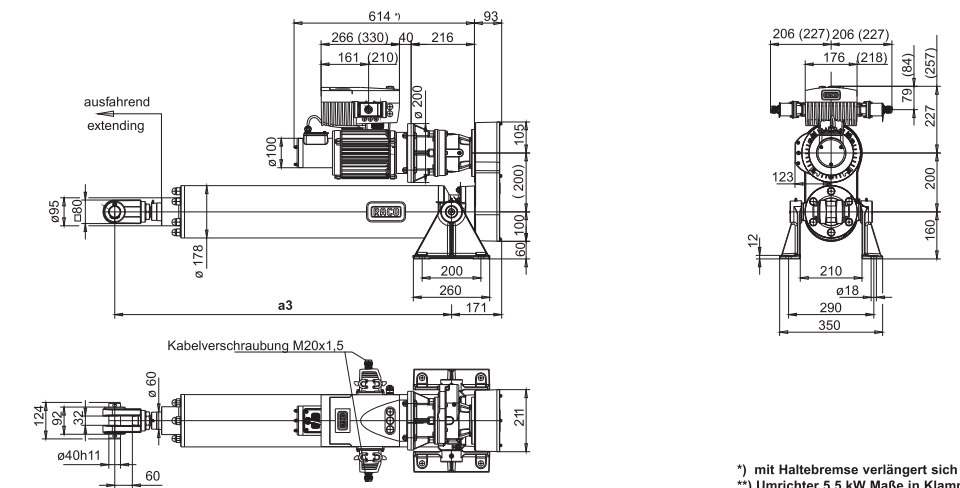
Hub [mm]	200	400	600	800	1000	1200	1400	1600	1800	2000
Maß a3 [mm]	745	945	1145	1345	1545	1745	1945	2145	2345	2545
Gewicht [kg] ca.	128	138	148	158	168	178	188	198	208	218

Bauform M



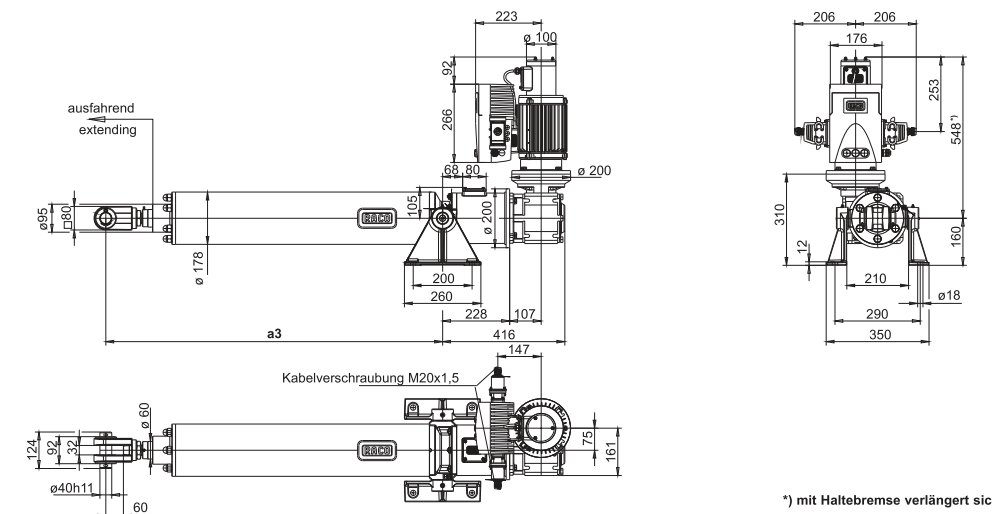
*) mit Haltebremse verlängert sich der Motor um 109 mm
**) Umrichter 5,5 kW Maße in Klammern

Bauform N



*) mit Haltebremse verlängert sich der Motor um 109 mm
**) Umrichter 5,5 kW Maße in Klammern

Bauform T



*) mit Haltebremse verlängert sich der Motor um 109 mm

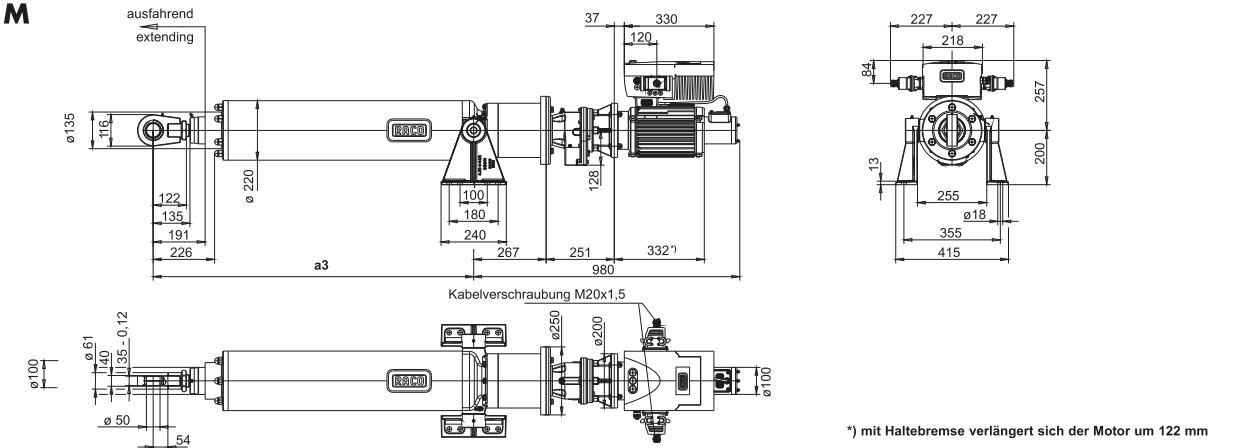
Leistungsdaten der Baugröße 8 mit RACOMATIC®

Zylindertyp (Bauform M,N und T)	Verstellkraft (kN)	i	P (mm)	RACO-Motor 4kW/400VAC/4 pol./100L4			Motor-Strom (A) / Schaltung	Umrichter (kW)
				min.	(mm/s)	max.		
T1M8 (Trapezgewindetrieb)	40,0	8,1 : 1	10	3	5 - 50 Hz	30	10,10 Y	5,5
K1M8 (Kugelgewindetrieb)		5,3 : 1	16	7	5 - 50 Hz	70	9,10 Y	5,5
T1M8 (Trapezgewindetrieb)	60,0	13,5 : 1	10	2	5 - 50 Hz	20	9,30 Y	5,5
K1M8 (Kugelgewindetrieb)		6,8 : 1	16	6	5 - 50 Hz	55	10,30 Y	5,5
T1M8 (Trapezgewindetrieb)	80,0	16,8 : 1	10	2	5 - 50 Hz	15	9,90 Y	5,5
K1M8 (Kugelgewindetrieb)		9,8 : 1	16	4	5 - 50 Hz	40	9,70 Y	5,5
T1M8 (Trapezgewindetrieb)	100,0	20,3 : 1	10	1	5 - 50 Hz	10	10,00 Y	5,5
K1M8 (Kugelgewindetrieb)		13,5 : 1	16	3	5 - 50 Hz	30	9,00 Y	5,5
T1N8 (Trapezgewindetrieb)	40,0	8,1 : 1	10	3	5 - 50 Hz	30	10,10 Y	5,5
K1N8 (Kugelgewindetrieb)		5,3 : 1	16	7	5 - 50 Hz	70	9,10 Y	5,5
T1N8 (Trapezgewindetrieb)	60,0	13,5 : 1	10	2	5 - 50 Hz	20	9,30 Y	5,5
K1N8 (Kugelgewindetrieb)		6,8 : 1	16	6	5 - 50 Hz	55	10,30 Y	5,5
T1N8 (Trapezgewindetrieb)	80,0	16,8 : 1	10	2	5 - 50 Hz	15	9,90 Y	5,5
K1N8 (Kugelgewindetrieb)		9,8 : 1	16	4	5 - 50 Hz	40	9,70 Y	5,5
T1N8 (Trapezgewindetrieb)	100,0	20,3 : 1	10	1	5 - 50 Hz	10	10,00 Y	5,5
K1N8 (Kugelgewindetrieb)		13,5 : 1	16	3	5 - 50 Hz	30	9,00 Y	5,5
T1T8 (Trapezgewindetrieb)	35,0	7,6 : 1	10	3	5 - 50 Hz	30	9,60 Y	5,5
T1T8 (Trapezgewindetrieb)	60,0	12,5 : 1	10	2	5 - 50 Hz	20	9,90 Y	5,5
K1T8 (Kugelgewindetrieb)		7,6 : 1	16	5	5 - 50 Hz	50	9,50 Y	5,5
T1T8 (Trapezgewindetrieb)	80,0	16 : 1	10	2	5 - 50 Hz	15	10,20 Y	5,5
T1T8 (Trapezgewindetrieb)	100,0	21,5 : 1	10	1	5 - 50 Hz	10	9,60 Y	5,5
K1T8 (Kugelgewindetrieb)		12,5 : 1	16	3	5 - 50 Hz	30	9,50 Y	5,5

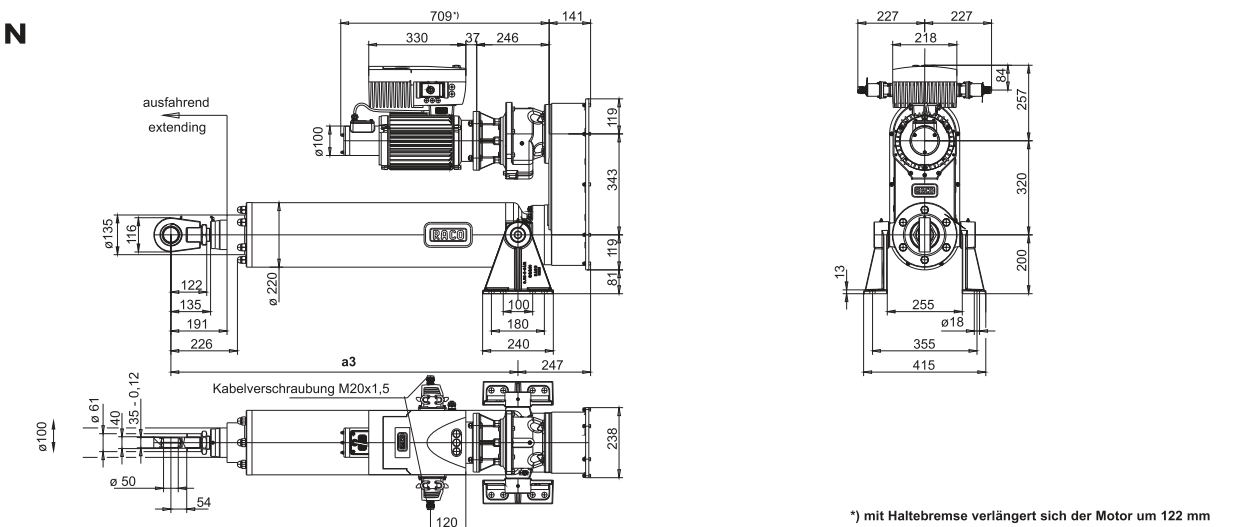
Verstellweg

Hub [mm]	200	400	600	800	1000	1200	1400	1600	1800	2000
Maß a3 [mm]	780	980	1180	1380	1580	1780	1980	2180	2380	2580
Gewicht [kg] ca.	209	223	237	251	265	279	293	307	321	335

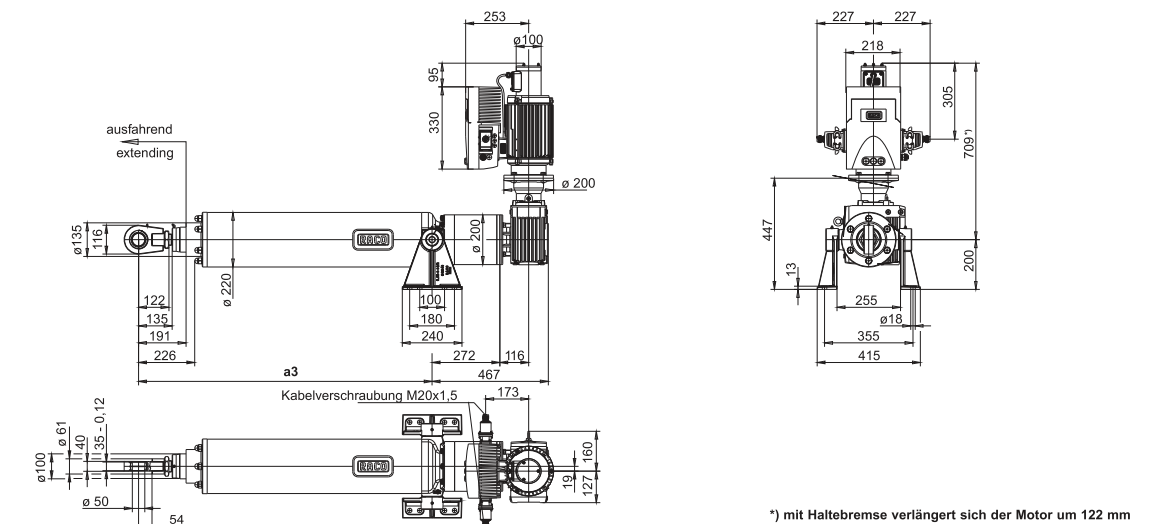
Bauform M



Bauform N



Bauform T

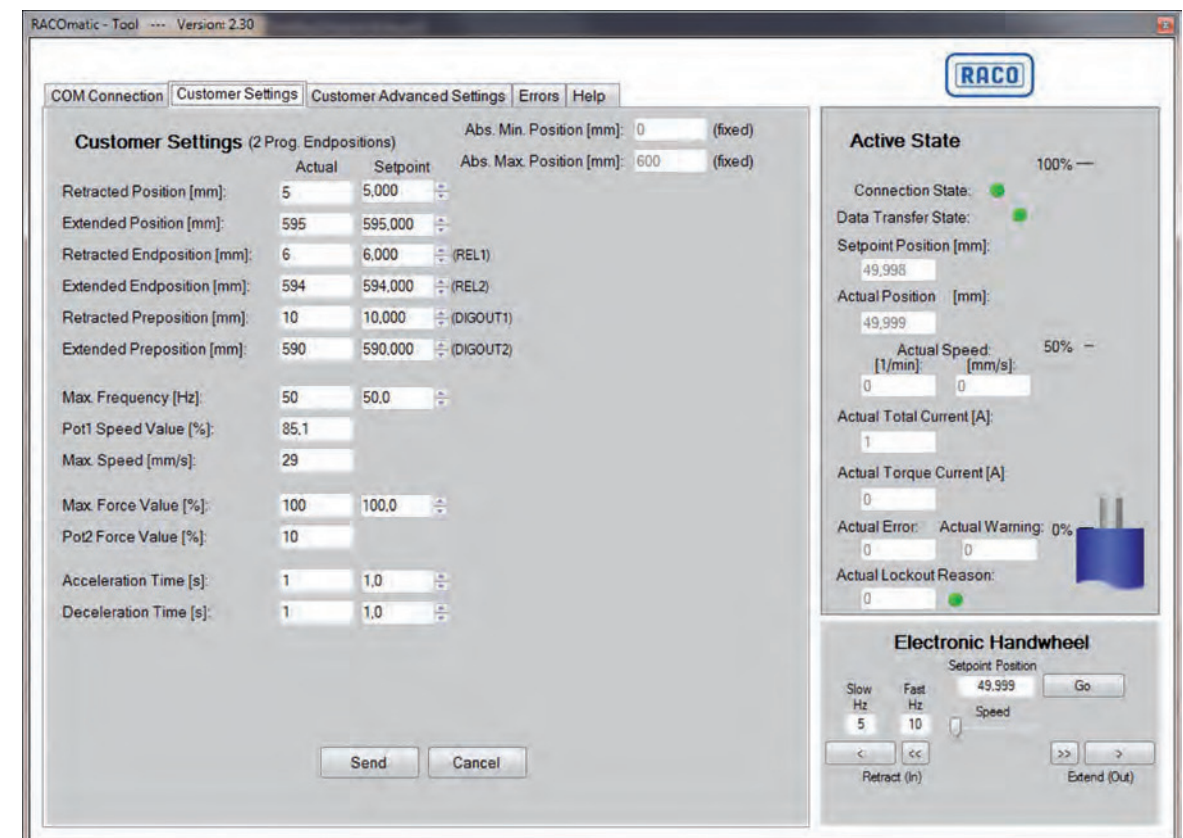




DAS RACOMATIC® TOOL

WEIL EINFACH EINFACHER IST

Integrierte Antriebe mit RACOMATIC® sind bereits im Auslieferungszustand auf die Betriebsanforderungen vorkonfiguriert und nach Anschluss direkt betriebsbereit. Alle Parameter des Auslieferungszustandes sind bei RACO geprüft, dokumentiert und können jederzeit wiederhergestellt werden.



Das einzigartige RACOMATIC® Tool - die Anwendersoftware aus dem Hause RACO - reduziert die ca. 800 Stellgrößen, die aus der Kombination von Frequenzumrichter und Sensorik resultieren, sinnvoll auf die wenigen, für Ihre Anwendung benötigten Parameter.

Unabhängig von der Leitsteuerung kann mit dem elektronischen Handrad der Antrieb bei Einbau und Inbetriebnahme verfahren und eingerichtet werden.

Wird ein Feldbussystem eingesetzt, unterstützt das RACOMATIC® Tool auch dessen Konfiguration.

RACOmatic®

intelligente Elektrozyylinder



RACO-ELEKTRO-MASCHINEN GMBH

Jesinghauser Str. 56-64
D-58332 Schwelm

Tel.: +49 2336 4009-0
Fax: +49 2336 4009-10



Email: info@raco.de
www: raco.de