

**FRAGEBOGEN** (graue Felder bitte doppelt anklicken)  
**RACO ELEKTROZYLINDER**




<b>Kunde:</b>	<b>Ansprechpartner</b>	<b>Telefon</b>	<b>Fax</b>
<b>PLZ:</b>	<b>Technik:</b>		
<b>Ort:</b>	<b>Einkauf:</b>		
<b>Straße:</b>	<b>e-Mail:</b>		

**Kunden Referenz / Anfrage Nr.:** \_\_\_\_\_ **Projekt:** \_\_\_\_\_ **Datum:** \_\_\_\_\_

**Beschreibung der geplanten Anwendung:** \_\_\_\_\_ **Produktauswahl aus Katalog:** \_\_\_\_\_

**Stückzahl:**  
**Budget:**

**0 Ausführung:**  gerade  parallel  gewinkelt **Einschaltungen pro Stunde:**  
**Stunden pro Tag:**



mit Trapezgewindetrieb  mit Kugelgewindetrieb  
 Selbsthemmung des Systems gefordert?  Ja  Nein **Sicherheitsposition bei Spannungsausfall?**  Ja  Nein

**1 Anschlussspannung:**  1 x V DC  1x V AC Hz  3x V AC Hz

**2 Verstellgeschwindigkeit:** ca. mm/s **Beschleunigung / Verzögerung:** m/s<sup>2</sup>  
**Reproduzierbare Zwischenstellungen:**  Ja  Nein **Positioniergenauigkeit:** mm

**Motor:**  Drehstrommotor  Schrittmotor  Positioniermotor  Servomotor  
**Handverstelleinrichtung:**  Ja  Nein  Bremse „L“ => mit Spannung lüftend  Bremse „B“

**3 Verstellkraft:** kN **statische Belastung:** kN **Last geführt?**  Ja  Nein

**Lastrichtung:**  drückend  ziehend  drückend und ziehend  
**Einbaulage:**  horizontal  vertikal  geneigt im Winkel von Grad  
**Motor:**  oben  unten (Bei Getriebemotoren ist der Ölstand zu beachten!)

**4 Verstellweg:** mm (Nutzhub) mm + Hubreserve: mm

**5 Einflüsse auf das System:** Sind bei statischer Belastung **Erschütterungen** vorhanden?  Ja  Nein

**6 Befestigungsart:**  Drehzapfen  Lagerfüße für drehbare Lagerung  Flansch  Auge hinten

**7 Schutzart:**  IP  ISO-Klasse **Umgebungstemperatur von** °C bis °C

**Umgebungsverhältnisse:**  trocken  staubig  feucht  tropisch  
**Aufstellung:**  im Freien  Seeklima, außen  überdacht  im geschlossenen Raum  
**Ausführung:**  Faltenbalg  Schutzrohr über Schubrohr  erhöhter Korrosionsschutz

**8 Position:**  Wegsensorik EPS02 mit 2 Endschaltern  Wegsensorik EPS06 mit 6 Endschaltern & Analogsignal  
 2  4  6 einstellbare mech. Endschalter  1  2  3  4 Näherungsschalter (induktiv), extern  
 Drehwinkelmessumformer DMU 4-20 mA  Potentiometer (1 kΩ)  Induktiver Drehimpulsgeber

**9 Gerätezusatzgehäuse hinten:**  A  B  C **Gerätezusatzgehäuse seitlich:**  D  E  F

**Elektronik-**  Überlastabschaltung  Kaltleiterauslösegerät  
**Baugruppen:**  Anschlussmodul  Frequenzumrichter direkt an den Motor adaptiert

**Steuerungen:**  Positioniermodul Typ RCM 100  Verstellgeschwindigkeit regelbar  
 Einachspositionierung  Synchronisierung mehrerer Elektrozyylinder  
 Kompl. Steuerung/Regelung nach Kundenvorgabe

**10 Zubehör / weitere Optionen:** \_\_\_\_\_