

Max Jac

12 und 24 Vdc - Lasten bis 800 N

» Bestellschlüssel – siehe Seite 80
» Glossar – siehe Seite 85



Standardmerkmale und Vorteile

- Für industrielle Anwendungen ausgelegt
- Widerstansfähiges Aluminiumgehäuse mit IP69K
- Höchst effizient
- Lange Lebensdauer
- Harteloxal für hohe Korrosionsbeständigkeit
- Praktisch wartungsfrei
- Ausführungen mit Schnecken- oder Kugelgewindetrieb
- Kontaktlose, analoge Stellungsrückmeldung

Allgemeine Daten

Parameter	Max Jac
Spindelausführung	Schnecke oder Kugel
Intern begrenzt	nein
Manuelle Übersteuerung	nein
Dynamische Bremsung	nein
Selbsthemmung; Aus- führung mit Schnecken- oder Kugel- gewindetrieb	ja nein
Endlagenschutz	nein
Mittellagenschutz	nein
Motorschutz	nein
Motoranschluss	freie Kabel oder Kabel mit Steckverbindern
Motorsteckverbinder	AMP Superseal Serie 1,5
Zertifikate	CE
Optionen	Positionsgeber Encoder

Leistungsdaten

Parameter		Max Jac
Max. Tragzahl, dynamisch / statisch MX •• W (Schnecken- gewinde) MX •• B (Kugel- gewinde)	[N]	500 / 2000 800 / 100 - 350 ⁽¹⁾
Geschwindigkeit, ohne Last / bei max. Last MX •• W (Schnecken- gewinde) MX •• B (Kugel- gewinde)	[mm/s]	33 / 19 60 / 30
Verfügbare Eingangsspannungen	[VDC]	12, 24
Standard-Hublängen	[mm]	50, 100, 150 200, 250 ⁽²⁾ , 300 ⁽²⁾
Betriebstemperaturgrenzen	[°C]	-40 bis +85
Auslastungsgrad bei voller Last und 25 °C	[%]	25
Längsspiel, max.	[mm]	0,3
Einspannmoment	[Nm]	2
Leiterquerschnitt	[mm ²]	1
Standard-Leiterlänge	[mm]	300, 1600
Schutzart		IP66/IP69K
Widerstand gegen Salzsprühnebel	[h]	500
Lebensdauer	[cycles]	500000 ⁽³⁾
Analoge Stellungsrückmeldung	[VDC]	0,5 - 4,5
Optional: Encoder für digitale Stel- lungsrückmeldung Versorgungsspannung Impulse pro mm, Schnecke/Kugel Kanäle	[VDC]	5 9,86 / 5,84 A, B

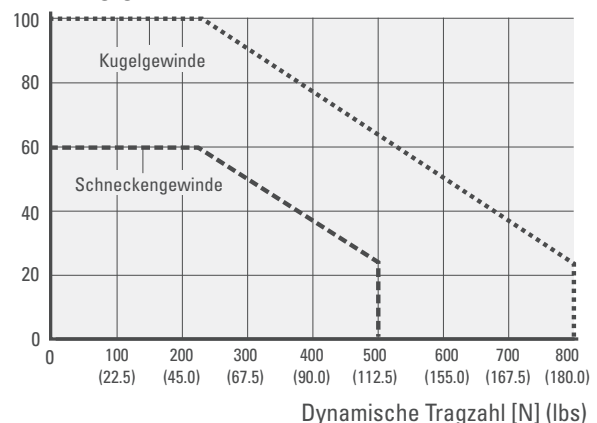
⁽¹⁾ Die statische Kraft (d.h. die Rücklauf-/Haltekraft) einer Einheit mit Kugel-
gewindetrieb variiert je nach geleisteten Laufzyklen und der Last.

⁽²⁾ Diese Hublängen sind nur für Modelle mit Kugelgewindetrieb möglich.

⁽³⁾ Für Aktuatoren mit Kugelgewindetrieb, mit 100 mm Hublänge, einer
durchschnittlichen Last von 500 N und wechselnder Belastungsrichtung.

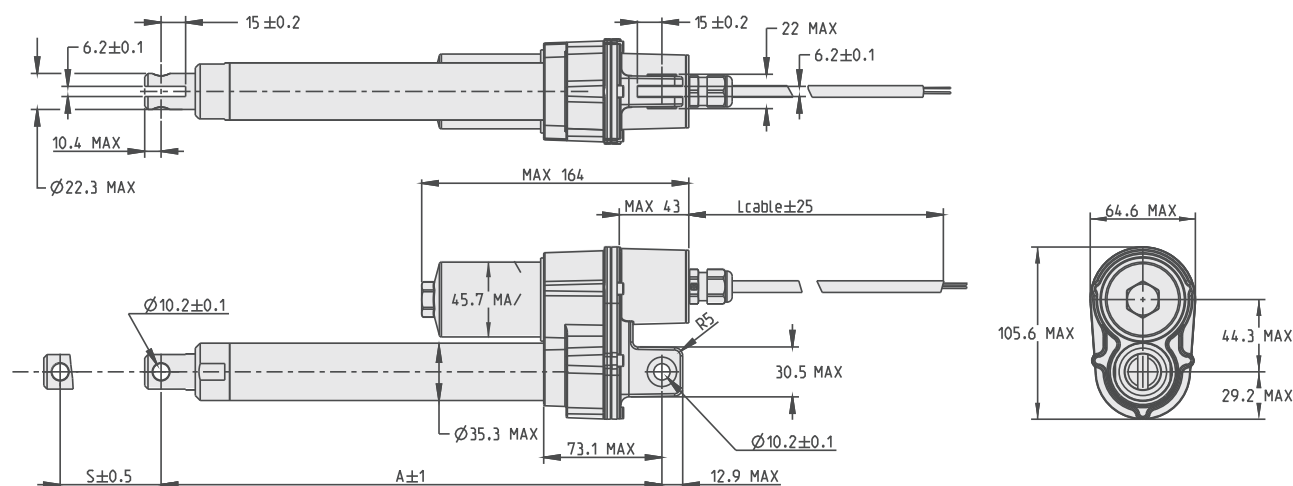
Einschaltdauer vgl. mit Last

Auslastungsgrad bei 25 °C [%]



Max Jac

12 und 24 Vdc - Lasten bis 800 N

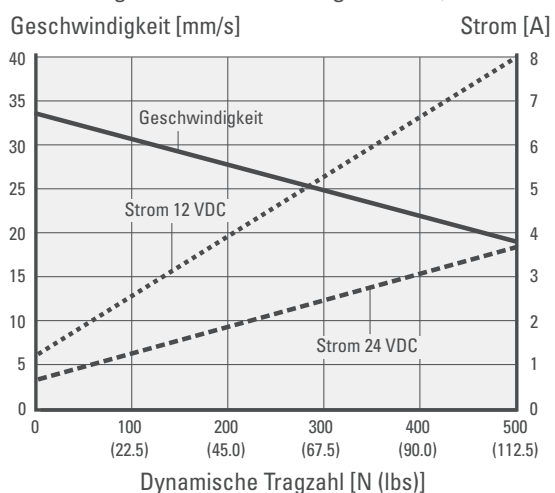


Hub (S)	[mm]	50	100	150	200	250 *	300 *
Eingefahrene Länge (A)	[mm]	206	256	306	356	406	456
Gewicht	[kg]	1,5	1,7	1,9	2,1	2,2	2,4

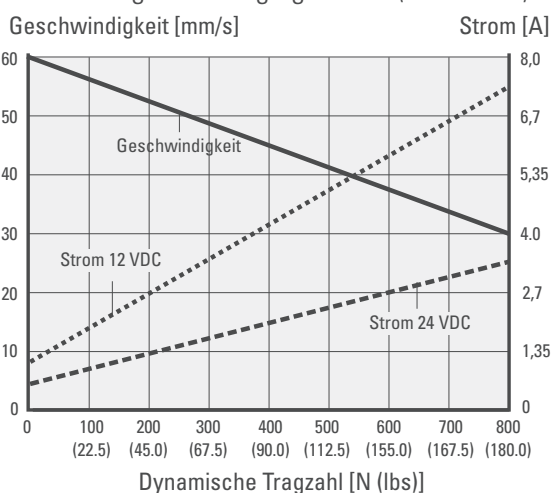
* Diese Hublängen sind nur für Modelle mit Kugelgewindetrieb möglich.

Leistungsdiagramme

Ausführungen mit Schneckengewinde (MX • • W)



Ausführungen mit Kugelgewinde (MX • • B)



Bestellschlüssel

Electrak DC-Aktuatoren

Electrak Throttle Drosselklappen-Aktuator

1	2	3	4	5	6	7
ET12-	084-	S	E	NP	1	S

1. Aktuator- und Versorgungsspannung

ET12- = Electrak®-Drosselklappe, 12 VDC
ET24- = Electrak®-Drosselklappe, 24 VDC

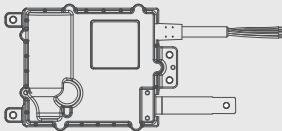
2. Version max. dynamische Last und Drehzahl

084- = 45 N (10 lbf), hohe Drehzahl*
174- = 130 N (30 lbf), Standard-Drehzahl

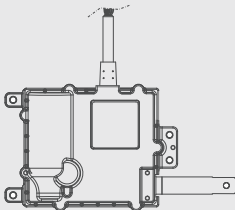
3. Ausrichtung des Kabelgeschirrs

S = Parallel zum Adapter
R = Im Gehäuse um 90° gedreht

S



R



4. Temperaturbereich

S = Standard: -40 (-40) bis +85 (+185) °C (F)
E = Hohe Temperatur: -40 (-40) bis +125 (+257) °C (F)*

5. Steuerungsoption

NP = Analoger Stellungsrückmelder
FN = Endlagenschalter
FP = Analoge Stellungsrückmelder
und Endlagenschalter
CN = CAN-Bus SAE J1939

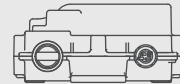
6. Anschlussmöglichkeiten

1 = Freie Anschlüsse
2 = Deutsch-DTM04-6P-Stecker

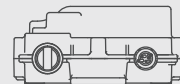
7. Adapteroptionen

S = Standard-Adaptorausrichtung
M = 90° gedrehter Adapter

S



M



* Diese Version kann nur in Kombination mit hohem Temperaturbereich (Code E in Position 4) bestellt werden und umgekehrt. Beachten Sie bitte, dass bei den Modellen mit hohem Temperaturbereich kein Thermo- und Endlagenschalter zum Schutz des Motors vorhanden ist.

Max Jac

1	2	3	4	5
MX12-	B8	M15	E	1

1. Modell und Eingangsspannung

MX12- = Max Jac 12 VDC
MX24- = Max Jac 24 VDC

2. Max. Tragzahl, Gewindetyp, max. Geschwindigkeit

B8 = 800 N, Kugelgewinde, 55 mm/s
W1 = 500 N, Schnecken- und Kegelgewinde, 35 mm/s

3. Hub (S)

M05 = 50 mm
M10 = 100 mm
M15 = 150 mm
M20 = 200 mm
M25 = 250 mm*
M30 = 300 mm*

4. Option für Stellungsrückmeldung

P = Analoges Signal (Standard)
E = Encoder für digitales Signal

5. Kabel und Anschlüsse

0 = 300 mm lang, freie Kabel
1 = 300 mm lang, Kabel mit Steckverbinder**
2 = 1600 mm lang, Kabel mit Steckverbinder**
** AMP Superseal Serie 1,5 Steckverbinder

* Diese Hublängen sind nur für Modelle mit Kugelgewindetrieb möglich.