

# Baureihe DCSA 36

Series DCSA 36



DC-LINEARANTRIEBE



Ø 36 mm



12/24 V/DC



5 - 40 mm/s



300 - 2.100 N

# DCSA 36 - ohne Spindel

DC LINEAR ACTUATORS WITHOUT ACME-SCREW



Ø 36 mm



12/24 V/DC



5 - 40 mm/s



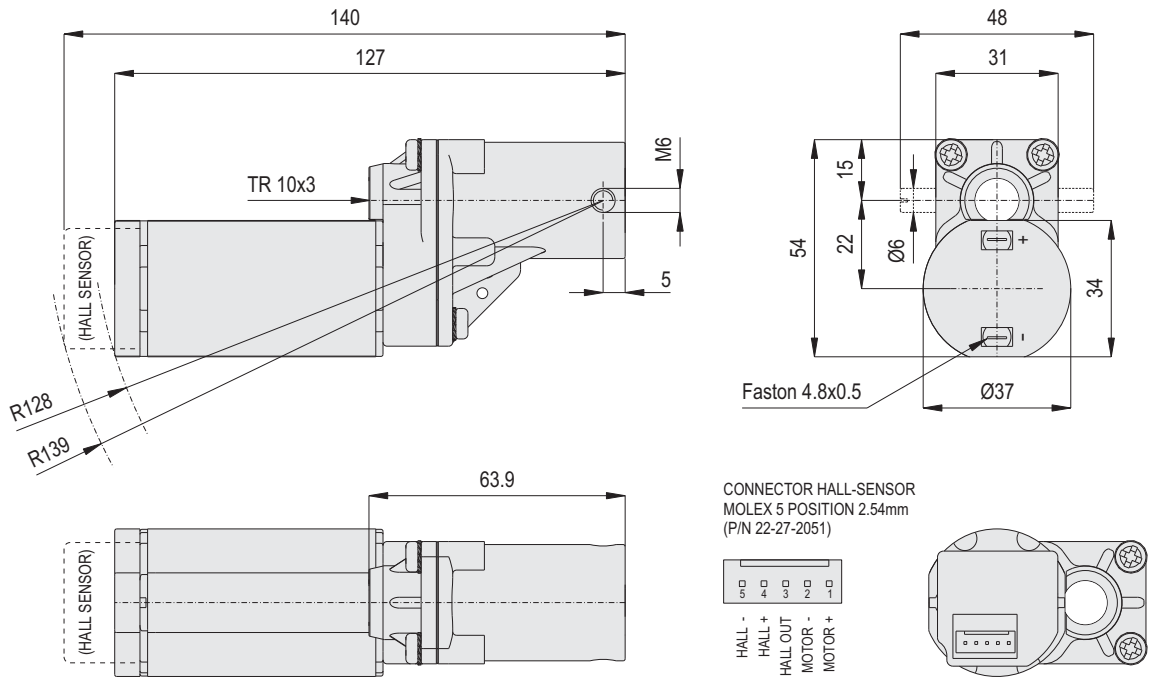
300 - 2.100 N



100 nF  
- µH

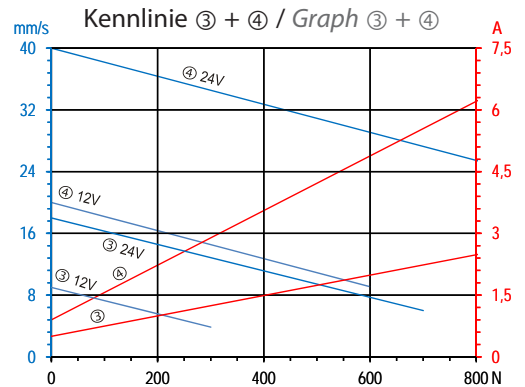
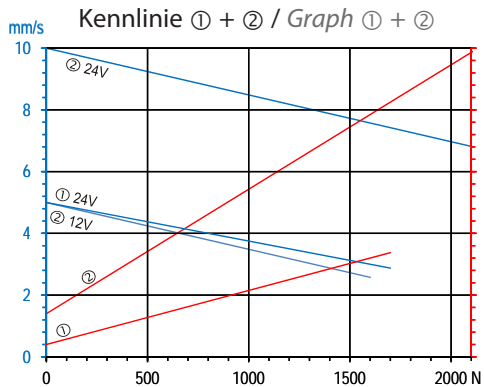


1 Ch. / 2 Pls.  
Pull-up inside



## HINWEIS / Remark

Lieferung inkl. Anbauteilen, ohne Spindel. Empfohlenes Fett für die Spindelmutter: OKS 400 von OKS München.  
Supplied with add-on parts, without acme-screw. Recommended grease for the screw: OKS 400 of OKS Munich.



## Technische Daten / Technical data

## Schutzart IP 20 / Protection class IP 20

Bestell-Nr. Order-No.	Hall-Sensor Hall sensor	U <sub>N</sub> Nom. Voltage	Leerlaufgeschw. No-load speed	i Gear ratio	Pull-up pull-up	Einschaltdauer Duty cycle	max. Hubkraft Max. torque	nom. Hubkraft Nom. torque	Kennlinie Graph
600.054	-	24 V/DC	5 mm/s	50:1	-	70%	1.700 N	1.000 N	①
600.056	-	24(12) V/DC	10(5) mm/s	50:1	-	30(50)%	2.100(1.600) N	1.200(1.200) N	②
600.053	-	24(12) V/DC	18(9) mm/s	12:1	-	50(80)%	700(300) N	400(200) N	③
600.055	-	24(12) V/DC	40(20) mm/s	12:1	-	30(50)%	800(600) N	400(400) N	④
600.154	✓	24 V/DC	5 mm/s	50:1	3,9 kOhm	70%	1.700 N	1.000 N	①
600.156	✓	24(12) V/DC	10(5) mm/s	50:1	3,9 kOhm	30(50)%	2.100(1.600) N	1.200(1.200) N	②
600.153	✓	24(12) V/DC	18(9) mm/s	12:1	3,9 kOhm	50(80)%	700(300) N	400(200) N	③
600.155	✓	24(12) V/DC	40(20) mm/s	12:1	3,9 kOhm	30(50)%	800(600) N	400(400) N	④

Nennspannung Hall-Sensor : 5 - 24 V/DC / Nominal voltage Hall sensor : 5 - 24 V/DC

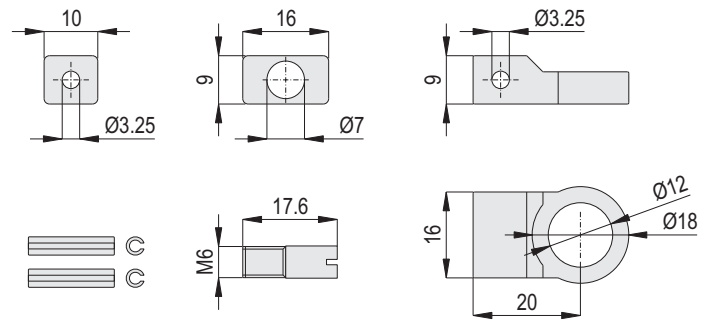
Diese Angaben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand des Motors. Abweichungen von ±10% sind möglich. Technische Änderungen vorbehalten.  
These data are measured average values at cold engine. Deviations from ±10% are possible. Subject to change without notice.



GERDT SEEFRID GMBH • Theodor-Heuss-Straße 35 • DE-61118 Bad Vilbel-Dortelweil  
Fon +49 (0)6101 5252-0 • Fax +49 (0)6101 5252-18 • vertrieb@seefrid.de • www.seefrid.com

## Mitgelieferte Anbauteile

Included add-on parts

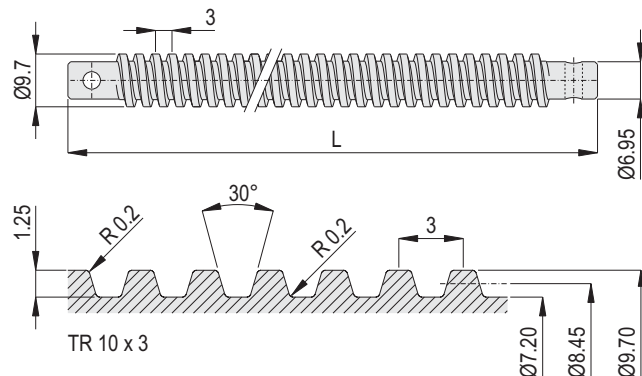
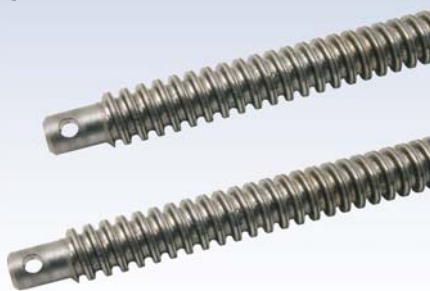


## Beschreibung / Description

Diese Anbauteile sind im Lieferumfang der nebestehend abgebildeten Linearantriebe enthalten.

These add-on parts are supplied with linear actuators shown on the left side.

## Trapezspindeln / ACME-Screws



## Beschreibung / Description

Die Trapezspindeln in Hubhöhen zwischen 50 und 300 mm sind an den Enden bereits für die Montage der Anbauteile vorbereitet. Sonderlängen können vom Anwender aus unbearbeiteter Meterware selbst angefertigt werden.

The acme-screws in strokes between 50 and 300 mm are already prepared for the mounting of add-on parts at the ends. Special lengths can be customized from raw material by the user.


## Technische Daten / Technical data


Bestell-Nr. Order-No.	Hubhöhe Stroke	Gesamtlänge L Overall length L	bearbeitet Enden Prepared ends	Bestell-Nr. Order-No.	Hubhöhe Stroke	Gesamtlänge L Overall length L	bearbeitet Enden Prepared ends
999.021	50 mm	132 mm	✓	999.025	250 mm	332 mm	✓
999.022	100 mm	182 mm	✓	999.026	300 mm	382 mm	✓
999.023	150 mm	232 mm	✓	999.007		1.000 mm	-
999.024	200 mm	282 mm	✓	Trapezgewindespindeln TR 10x3 / ACME-Screws TR 10x3			

Technische Änderungen vorbehalten. Subject to change without notice.


# DCSA 36 - gekapselt

DC LINEAR ACTUATORS WITH PROTECTED ACME-SCREW


 Ø 36 mm

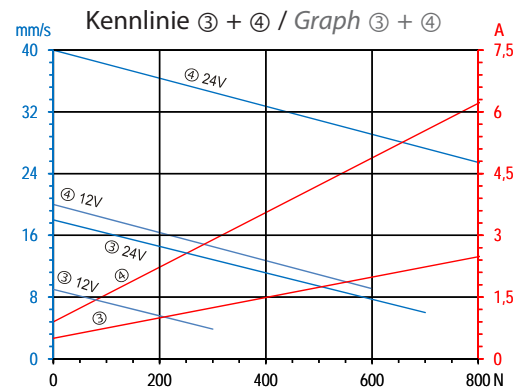
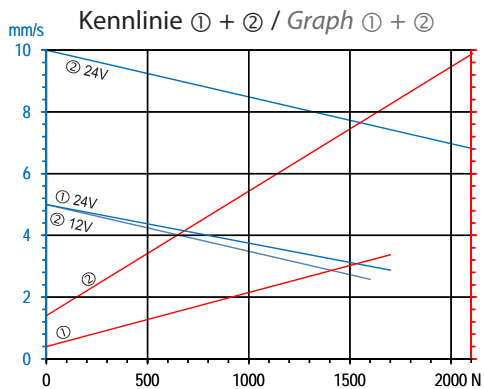
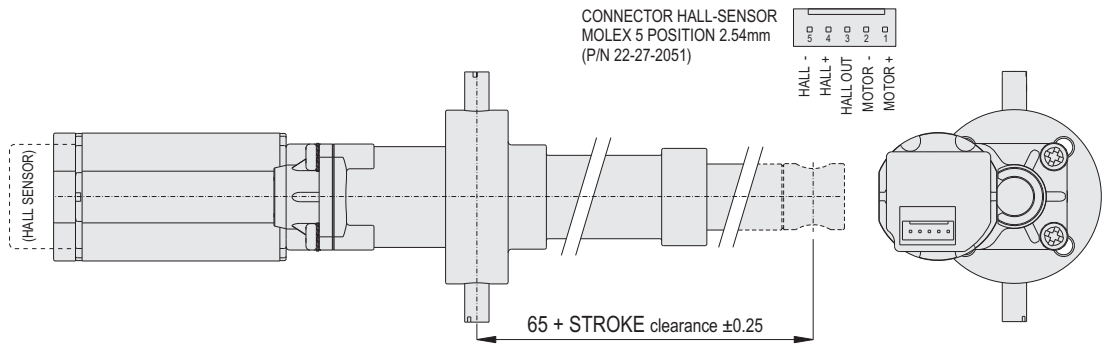
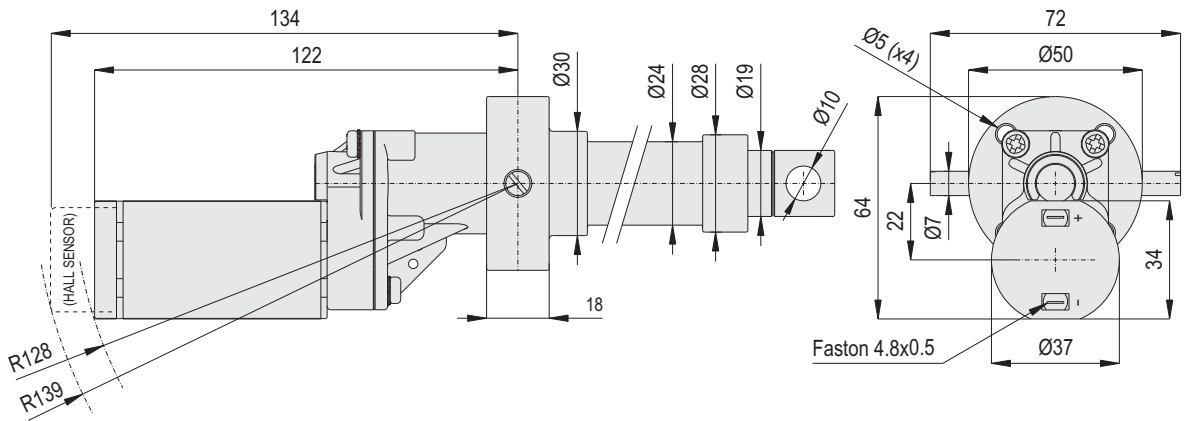
 12/24 V/DC

 5 - 40 mm/s

 300 - 2.100 N

 100 nF  
- µH

 1 Ch. / 2 Pls.  
Pull-up inside



## Technische Daten / Technical data

Schutzart IP 40 / Protection class IP 40

Bestell-Nr. Order-No.	Hall-Sensor Hall sensor	U <sub>N</sub> Nom. Voltage	Leerlaufgeschw. No-load speed	i Gear ratio	Hubhöhe Stroke	Einschaltdauer Duty cycle	max. Hubkraft Max. torque	nom. Hubkraft Nom. torque	Kennlinie Graph
600.041 - 600.046	-	24 V/DC	5 mm/s	50:1	50 - 300 mm	70%	1.700 N	1.000 N	①
600.035 - 600.040	-	24(12) V/DC	10(5) mm/s	50:1	50 - 300 mm	30(50)%	2.100(1.600) N	1.200(1.200) N	②
600.029 - 600.034	-	24(12) V/DC	18(9) mm/s	12:1	50 - 300 mm	50(80)%	700(300) N	400(200) N	③
600.047 - 600.052	-	24(12) V/DC	40(20) mm/s	12:1	50 - 300 mm	30(50)%	800(600) N	400(400) N	④
600.141 - 600.146	✓	24 V/DC	5 mm/s	50:1	50 - 300 mm	70%	1.700 N	1.000 N	①
600.135 - 600.140	✓	24(12) V/DC	10(5) mm/s	50:1	50 - 300 mm	30(50)%	2.100(1.600) N	1.200(1.200) N	②
600.129 - 600.134	✓	24(12) V/DC	18(9) mm/s	12:1	50 - 300 mm	50(80)%	700(300) N	400(200) N	③
600.147 - 600.152	✓	24(12) V/DC	40(20) mm/s	12:1	50 - 300 mm	30(50)%	800(600) N	400(400) N	④

Nennspannung Hall-Sensor : 5 - 24 V/DC / Nominal voltage Hall sensor : 5 - 24 V/DC

Diese Angaben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand des Motors. Abweichungen von ±10% sind möglich. Technische Änderungen vorbehalten.  
These data are measured average values at cold engine. Deviations from ±10% are possible. Subject to change without notice.

## Allgemeines

Alle Angaben zu DC-Motoren und DC-Linearantrieben sind Mittelwerte gemessen im kalten Zustand. Abweichungen von  $\pm 10\%$  sind möglich. Technische Änderungen vorbehalten.

Aktuelle Informationen finden Sie auf unserer Internetseite unter [www.seefrid.com](http://www.seefrid.com).

## General

All data to DC motors and DC linear actuators are measured average values at cold engine. Deviations from  $\pm 10\%$  are possible. Subject to change without notice.

Current information you will find on our website [www.seefrid.com](http://www.seefrid.com).

## Symbole / Symbols



Nennspannung [V]  
Nominal voltage [V]



Leerlaufdrehzahl [ $\text{min}^{-1}$ ]  
No-load speed [rpm]



Maximalmoment [Nm]  
Maximum torque [Nm]



Hubhöhe [mm]  
Stroke [mm]



Leerlaufgeschwindigkeit [mm/s]  
No-load speed [mm/s]



max. Hubkraft [N]  
max. lift power [N]



$\varnothing$  Motortopf [mm]  
Motor diameter [mm]



Motorbefestigung [mm]  
Mounting of motor [mm]



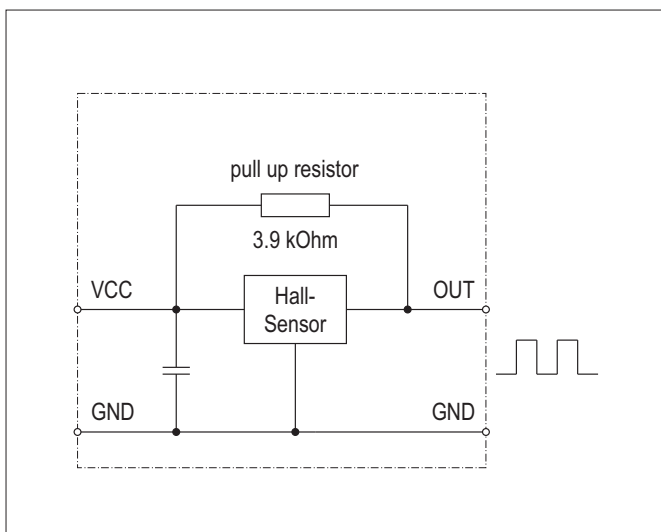
Hall-Sensor  
Hall sensor



EMV Entstörung  
EMC filter

## Anschlussschema für Linearantriebe der Baureihe DCSA36 mit eingebautem Hall-Sensor

Connection diagram for linear actuators of series DCSA36 with built-in Hall sensor



### Umrechnungen (für die Praxis gerundete Werte) / Conversion (rounded values)

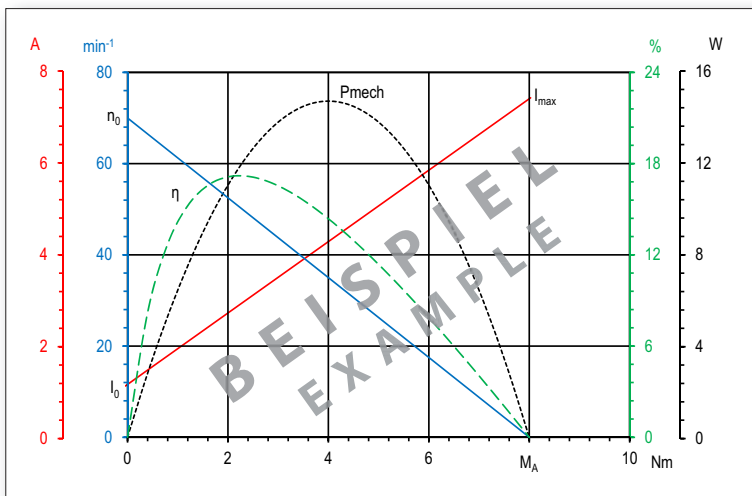
• **Kräfte / Forces**

1 N = 0,1 kg = 100 g                      1 kg = 10 N = 10.000 mN

• **Drehmomente / Torques**

1 Nm = 10.000 g/cm = 10 kg/cm                      1 kg/cm = 0,1 Nm = 10 Ncm  
 1 Ncm = 100 g/cm = 0,1 kg/cm                      1 g/cm = 1·10<sup>-4</sup> Nm = 1·10<sup>-2</sup> Ncm

### Kennlinie / Diagram



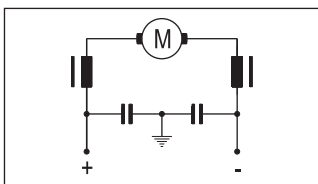
**Legende / Description**

- n<sub>0</sub> = Leerlaufdrehzahl / No-load speed [min<sup>-1</sup>]
- η = Wirkungsgrad / Efficiency [%]
- P<sub>mech</sub> = mech. Leistung / Mech. power [W]
- I<sub>0</sub> = Leerlaufstrom / No load current [A]
- I<sub>max</sub> = Maximalstrom / Max. current [A]
- M = Drehmoment / Torque [Nm]
- M<sub>A</sub> = Anlaufmoment / Starting torque [Nm]

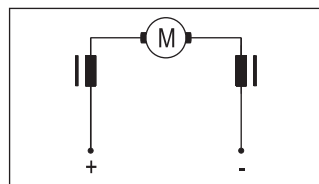
### EMV-Entstörung / EMC filter

Ein Teil unserer DC-Motoren und DC-Linearantriebe sind mit Entstörkomponenten ausgestattet. Hierbei handelt es sich ausschließlich um eine Grundentstörung. Die tatsächlich notwendige Entstörung ist anwendungsabhängig zu ermitteln.

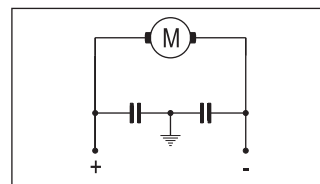
*Some of our DC motors and DC linear actuators have built-in EMC filter components. This is only a basic interference suppression. The really needed interference suppression must be determined in combination with the complete machine.*



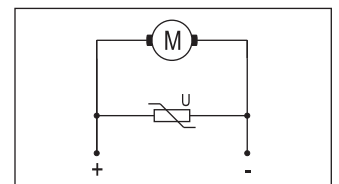
Kapazitive und induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor and choke.*



Induktive EMV-Entstörung. *EMC suppression with choke.*



Kapazitive EMV-Entstörung. *EMC suppression with capacitor.*



EMV-Entstörung mit einem Varistor. *EMC suppression with a varistor.*

Beispiel: / Example:



1,0 nF  
4,7 μH

Beispiel: / Example:



- nF  
4,7 μH

Beispiel: / Example:



1,0 nF  
- μH

Beispiel: / Example:



Varistor