

Caractéristiques techniques du type G RFY 035 F 20 B 01

facteur de marche ED	(%)	100	résistance nominale R_{20}	(Ω)	24,6
température de référence δ_{11}	($^{\circ}\text{C}$)	50	courant nominal I_N	(A)	0,68
course s	(mm)	$2 + 2^{1)}$	courant limite I_G	(A)	0,68
force magnétique nominale F_{MN}	(N)	50	courant de linéarité I_L	(A)	0,14
cycle d'hystérésis pour la force magnétique nominale H_{FN}	(%)	$\sim 1,2^{2)}$ $\sim 2^{3)}$	courant d'appel I_A	(A)	0,05
cycle d'hystérésis pour le courant nominal H_{IN}	(%)	< 2,5	puissance nominale $P_N = I_N^2 \cdot R_{20}$	(W)	11,4
déviaton nominale de linéarité I_N	(%)	2	puissance limite $P_G = I_G^2 \cdot R_W$	(W)	17,4
poids du noyau mobile m_A	(kg)	0,03	puissance de linéarité $P_L = I_L^2 \cdot R_{20}$	(W)	0,48
poids de l'électro-aimant m_M	(kg)	0,43	puissance d'appel $P_A = I_A^2 \cdot R_{20}$	(W)	0,06

1) Il s'agit d'une valeur directive pour la course indiquée. Nous recommandons un domaine de fonctionnement stable entre 0,5 et 1,5 mm de course d3 aux tolérances. On a fait une mesure statique sous 2) et une mesure dynamique sous 3) (vitesse de mesure 20 mm/min) du cycle d'hystérésis pour la force magnétique.

Tension nominale de 24 V~. Pour le contrôle comme à travers un amplificateur de réglage électronique, considérer une adaptation correspondante de la tension nominale.

Les données techniques indiquées se réfèrent à une alimentation à partir du réseau alternatif par l'intermédiaire d'un redresseur monophasé à double alternance. Une adaptation du bobinage pour toute autre alimentation est possible sur demande.

La variation des forces magnétiques peut être de $\pm 5\%$ par rapport aux valeurs indiquées.

La puissance limite se réfère au montage sur un distributeur hydraulique de dimensions mini. 46 x 46 x 66 mm et monté sur une plaque de base mesurant 46 x 66 x 30 mm.

La puissance limite se réfère au montage sur un distributeur hydraulique avec les dimensions mini. de 45 x 45 x 50 mm et monté sur une plaque de base mesurant 50 x 70 x 91 mm.

L'intérieur de l'électro-aimant et la position du noyau sont résistants à tous les liquides neutres utilisés normalement dans l'hydraulique. Demandez des précisions pour l'utilisation d'autres milieux d'opération.

Pour plus de détails et renseignements complémentaires, consulter les Notices Techniques concernant les électro-aimants de régulation. (Electro-aimants proportionnels)

Facteur de conversion:

1 N = 0,102 kp \approx 0,1 kp
1 Ncm = 0,102 kpcm \approx 0,1 kpcm

$F = f(s)$
Paramètre = I (A)
 $I_G = 0,68$

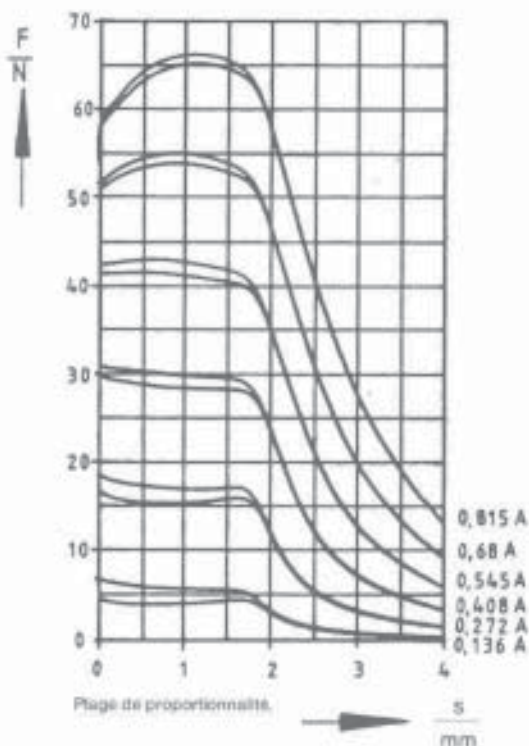


Fig. 2
Courbe caractéristique „force/course“

$F = f(I)$
course s = 1 mm
 $I_G = 0,68$ A

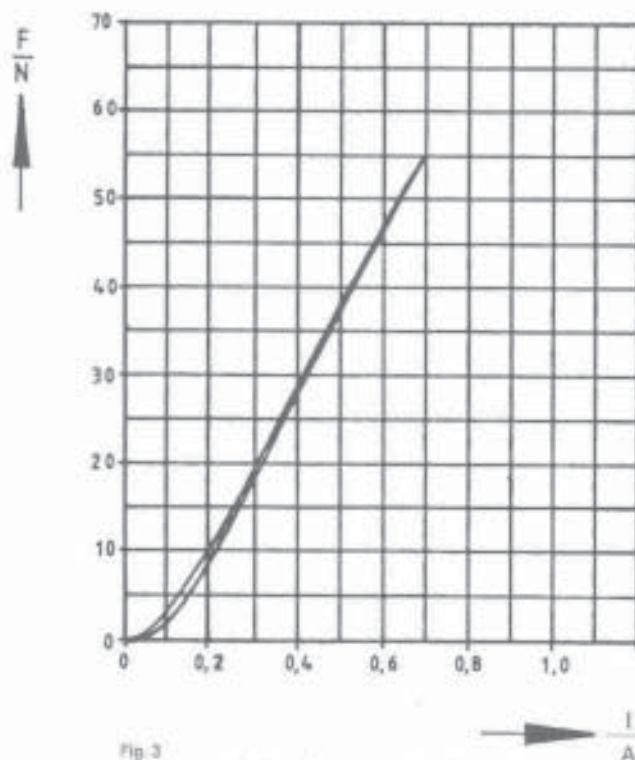


Fig. 3
Courbe caractéristique „force magnétique/courant“
avec course constante

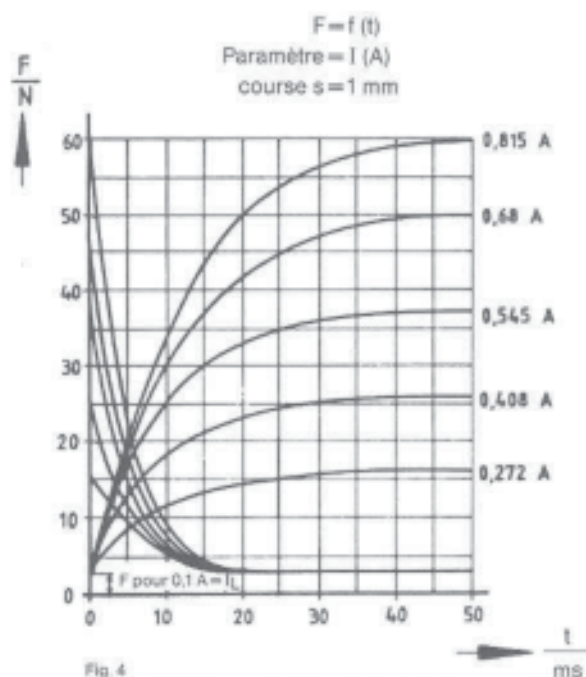


Fig. 4
Courbes d'établissement et d'annulation de la force magnétique en fonction du temps

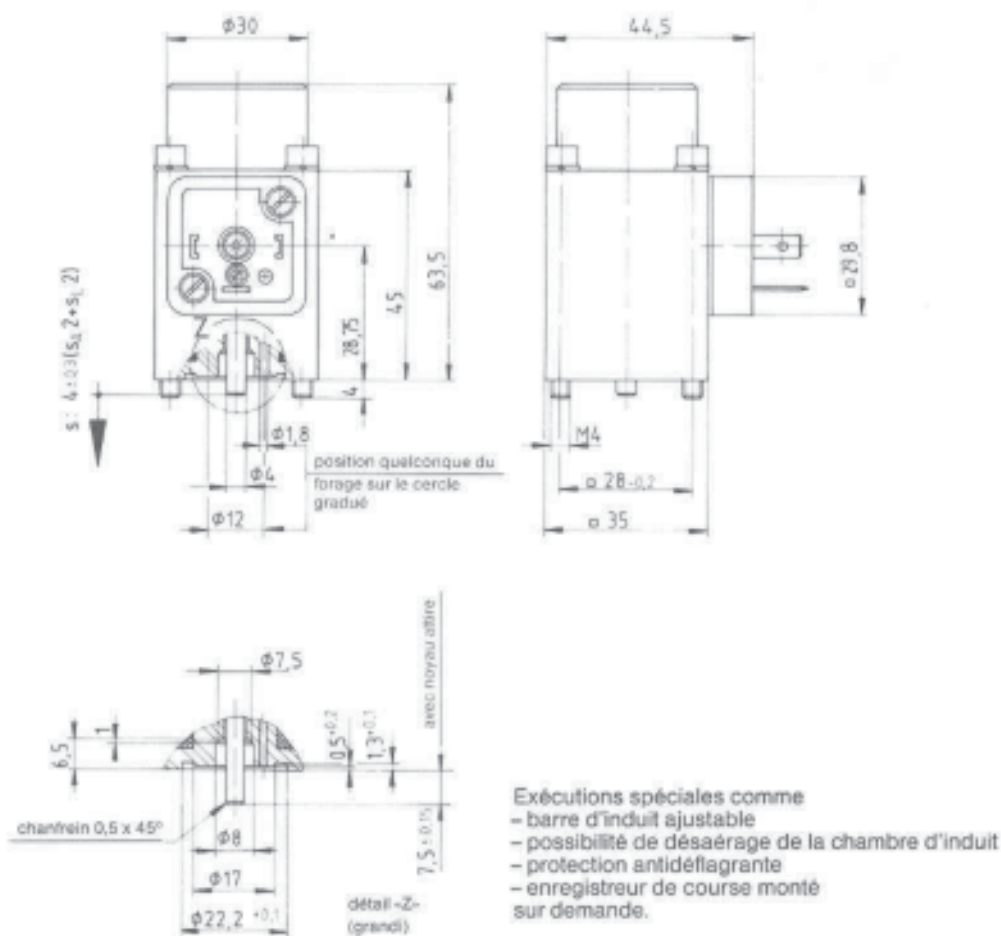
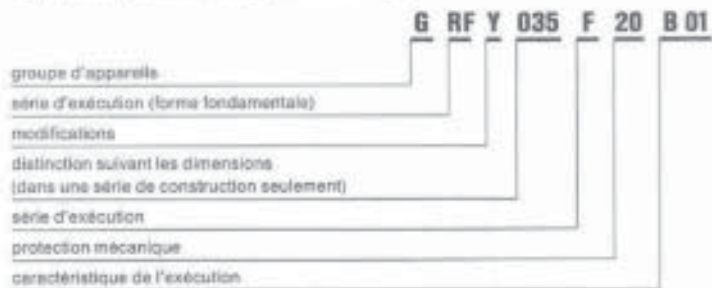


Fig. 5
Type G RFY 035 F 20 B 01

Explication pour la désignation d'un appareil



Exemple de commande:

type	G RFY 035 F 20 B 01
tension	24 V-
facteur de marche	100 %

Exécutions spéciales:

Exécutions spéciales et modifications sur demande.
En ce cas veuillez nous donner les conditions
d'utilisations exactes suivant les Explications Techniques

Les conditions de livraison général sont celles de l'industrie électrique européenne.