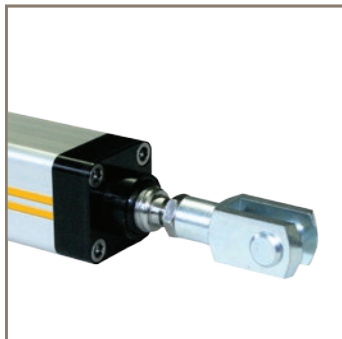


aerospace  
climate control  
**electromechanical**  
filtration  
fluid & gas handling  
hydraulics  
pneumatics  
process control  
sealing & shielding



# Vérin électrique ETH

Parker High Force Electro Thrust Cylinder



ENGINEERING YOUR SUCCESS.



### ***AVERTISSEMENT – RESPONSABILITE DE L'UTILISATEUR***

**LA DÉFECTUOSITÉ OU LA SÉLECTION OU L'USAGE ABUSIF DES PRODUITS DÉCRITS DANS LE PRÉSENT DOCUMENT OU D'ARTICLES ASSOCIÉS PEUT ENTRAÎNER LA MORT, DES BLESSURES ET DES DOMMAGES MATÉRIELS.**

- Ce document et d'autres informations de Parker-Hannifin Corporation, ses filiales et distributeurs autorisés, proposent des options de produit et de système destinées aux utilisateurs possédant de solides connaissances techniques.
- En procédant à ses propres analyses et essais, l'utilisateur est seul responsable de la sélection définitive du système et des composants, au même titre qu'il lui incombe de veiller à la satisfaction des exigences en matière de performances, endurance, entretien, sécurité et avertissement. L'utilisateur doit analyser tous les aspects de l'application, suivre les normes applicables de l'industrie et les informations concernant le produit dans le catalogue de produits actuel et dans tout autre document fourni par Parker, ses filiales ou distributeurs agréés.
- Dans la mesure où Parker ou ses filiales ou distributeurs agréés fournissent des options de système ou de composant se basant sur les données ou les spécifications indiquées par l'utilisateur, c'est à celui-ci qu'incombe la responsabilité de déterminer si ces données et spécifications conviennent et sont suffisantes pour toutes les applications et utilisations raisonnablement prévisibles des composants ou des systèmes.

<b>Vue d'ensemble .....</b>	<b>5</b>
<b>Caractéristiques techniques .....</b>	<b>8</b>
<b>Process de sélection pas à pas.....</b>	<b>10</b>
<b>Calcul de la force axiale requise .....</b>	<b>11</b>
<b>Sélection de la taille et du pas de vis .....</b>	<b>12</b>
<b>ETH - Vérin électrique pour environnement ATEX .....</b>	<b>12</b>
<b>Durée de vie .....</b>	<b>13</b>
<b>Couple Permissible - Moteur en parallèle .....</b>	<b>15</b>
<b>Forces de poussée axiales permmissibles.....</b>	<b>16</b>
<b>Charge latérale admissible .....</b>	<b>18</b>
<b>Course, course utile et course de sécurité.....</b>	<b>20</b>
<b>Regraissage .....</b>	<b>21</b>
<b>Dimensions .....</b>	<b>22</b>
<b>Options de montage moteur.....</b>	<b>23</b>
<b>Sélection moteur et réducteur .....</b>	<b>26</b>
<b>Méthodes de montage.....</b>	<b>27</b>
Standard .....	27
Montage sur tourillon .....	27
Montage sur articulation arrière .....	28
Chape arrière .....	28
Bride arrière .....	30
Bride avant .....	30
Montage sur pattes .....	31
Montage sur pattes latérales.....	32
<b>Version de la tige vérin .....</b>	<b>33</b>
Filetage externe .....	33
Filetage interne.....	33
Tige avec embout à rotule.....	34
Coupleur d'alignement .....	34
Guidage linéaire .....	35
<b>Accessoires.....</b>	<b>39</b>
Capteur de force - Embout à rotule avec capteur de force intégré.....	39
Capteurs origine / fin de course .....	42
<b>Sélection du Variateur .....</b>	<b>45</b>
Exemple de dimensionnement avec un entraînement prédéfini .....	45
Package entraînement prédéfini ETH032 .....	46
Package entraînement prédéfini ETH050 .....	48
Package entraînement prédéfini ETH080 .....	50
Package entraînement prédéfini ETH100, ETH125 .....	52
<b>Codification.....</b>	<b>54</b>

# Parker Hannifin

## Leader mondial des technologies et systèmes de contrôle de mouvement

### Conception de produits globaux

Parker Hannifin bénéficie de plus de 40 années d'expérience dans la conception et la fabrication de systèmes d'entraînement, de contrôle, de moteurs et de dispositifs mécaniques. Pour développer son offre de produits globaux, Parker peut compter sur l'expertise en technologies de pointe et l'expérience de ses équipes d'ingénieurs en Europe, en Amérique et en Asie.

### Expertise métier locale

Parker met à la disposition de ses clients des ingénieurs applications locaux capables de sélectionner et d'adapter les produits et technologies répondant le mieux à leurs attentes.

### Des sites de production répondant aux attentes de nos clients

Parker s'engage à répondre aux demandes de service de ses clients pour leur permettre de se développer sur les marchés globaux. Grâce à la généralisation de méthodes de production lean, nos équipes de production sont engagées dans des processus d'amélioration continue au service de nos clients. Nous mesurons notre réussite non pas par nos propres standards, mais par les critères de qualité et de respect des délais de livraison définis par nos clients. Pour atteindre ces objectifs, Parker maintient des sites de production en Europe, en Amérique du Nord et en Asie et investit constamment dans leur modernisation.

### Sites de production électromécaniques dans le monde

#### Europe

Littlehampton, Royaume Uni  
Dijon, France  
Offenburg, Allemagne  
Filderstadt, Allemagne  
Milan, Italie

#### Asie

Wuxi, Chine  
Jangan, Corée  
Chennai, Inde

#### Amérique du Nord

Rohnert Park, Californie  
Irwin, Pennsylvanie  
Charlotte, Caroline du Nord  
New Ulm, Minnesota



Offenburg, Allemagne

### Fabrication et support de proximité en Europe

Grâce à ses équipes commerciales et à son réseau de distributeurs agréés, Parker offre une assistance commerciale et un support technique local dans toute l'Europe.

Pour nous contacter, reportez-vous à la liste des agences commerciales sur la couverture de cette brochure, ou consultez notre site: [www.parker.com](http://www.parker.com)



Milan, Italie



Littlehampton, Royaume Uni



Filderstadt, Allemagne



Dijon, France

# ETH - High Force Electro Thrust Cylinder

## Vue d'ensemble

### Description

Le vérin électrique ETH comble le vide entre les transmissions pneumatiques et hydrauliques; il est approprié pour les remplacer dans beaucoup d'applications et pour augmenter dans le même temps la fiabilité du processus de production. En prenant en considération les coûts pour l'air et l'huile, vous constaterez que dans la plupart des cas un système électromécanique tel que le vérin électrique ETH offre la solution la plus économique. Combiné avec les nombreux accessoires qui sont proposés, il vous offre de nombreuses possibilités dans une grande variété d'applications.

### Domaines d'applications typiques




- **Transport des matériaux et systèmes de manutention**
  - industrie du travail du bois et du plastique
  - Axes verticaux pour l'alimentation des machines outils
  - Dans l'industrie textile pour la tension et la saisie des tissus
  - En construction automobile pour le transport et l'alimentation des composants
- Bancs d'essais et applications en laboratoire.
- Commande de distributeurs et de vannes
- Presse
- Machines d'emballage
- Dans les process agroalimentaires

### Caractéristiques

- Densité de puissance incomparable - Grandes forces et faibles encombrements
- Le câblage peut être dissimulé dans le profil
- Les accessoires avec capteurs de force intégrés permettent de mesurer et même de contrôler les forces avec précision
- Optimisé pour une manipulation sûre et un nettoyage simple
- Grande durée de vie
- Réduit les coûts de maintenance grâce à l'alésage de graissage sur le corps du vérin
- Remplacement aisé grâce à la conformité à la norme pneumatique ISO (DIN ISO 15552:2005-12)
- Dispositif anti-rotation intégré
- Réduction du bruit
- Une source unique. Nous proposons l'entraînement complet: Variateurs, moteurs et réducteurs correspondants au vérin électrique



### Caractéristiques techniques - Vue d'ensemble

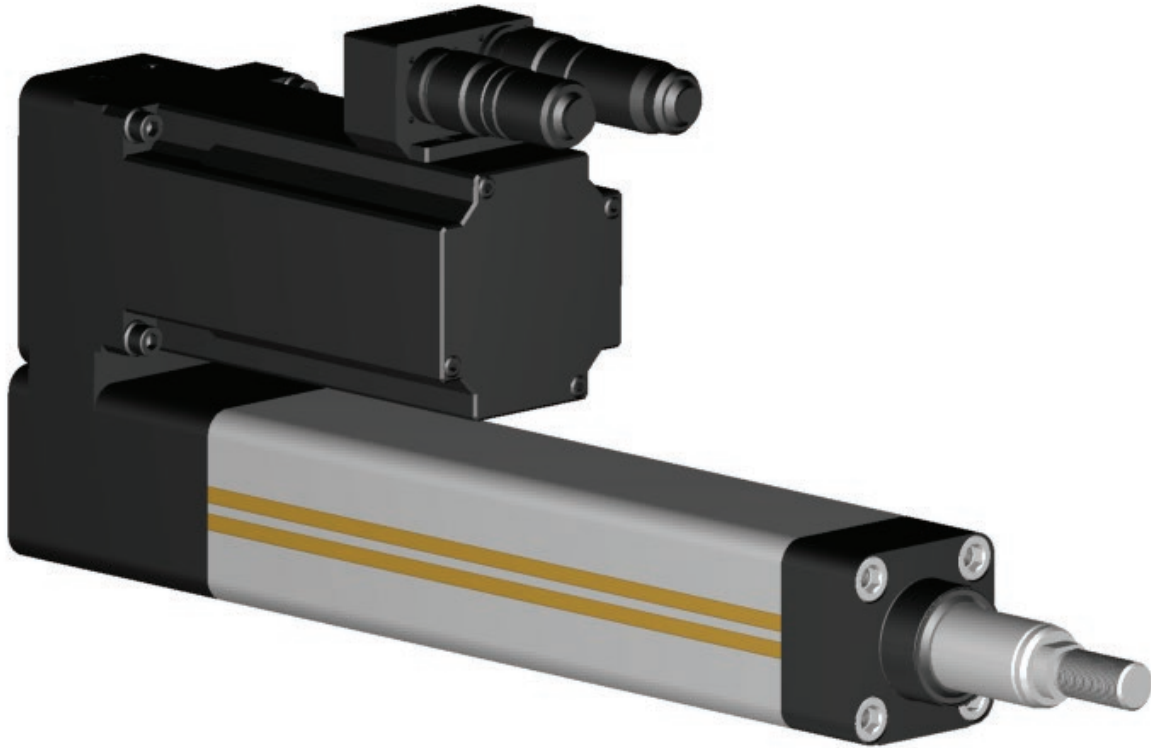
Type	Vérin électrique ETH
Tailles	ETH032 / ETH050 / ETH080 / ETH100 / ETH125
Pas de vis	5, 10, 16, 20, 32 mm
Course	jusqu'à 2000 mm
Force traction/poussée	jusqu'à 114 000 N
Vitesse	jusqu'à 1,7 m/s
Accélération	jusqu'à 15 m/s <sup>2</sup>
Force axiale dynamique équivalente à une durée de vie de 2500 km	jusqu'à 49 600 N
Rendement	jusqu'à 90%
Répétabilité	jusqu'à ±0,03 mm
Types de protection	IP54 IP54 avec vis en acier inoxydable IP65
Entraînement	Direct: entraînement axial ou déporté avec courroie crantée haute performance
Directives	2011/65/EC: Conforme à la norme RoHS 
	2014/34/UE Catégorie d'équipement 2 Groupe II autorisé pour atmosphères gazeuse zone 1 et zone 2
Classification	ETH032, 050:  II 2G Ex c IIC T4
	ETH080, 100, 125:  II 2G Ex c IIB T4
	Certificat de conformité n°: EPS 13 ATEX 2 592 X il existe des spécifications spéciales d'utilisation, merci d'observer les préconisations d'utilisation du vérin ATEX

### Solutions personnalisées:

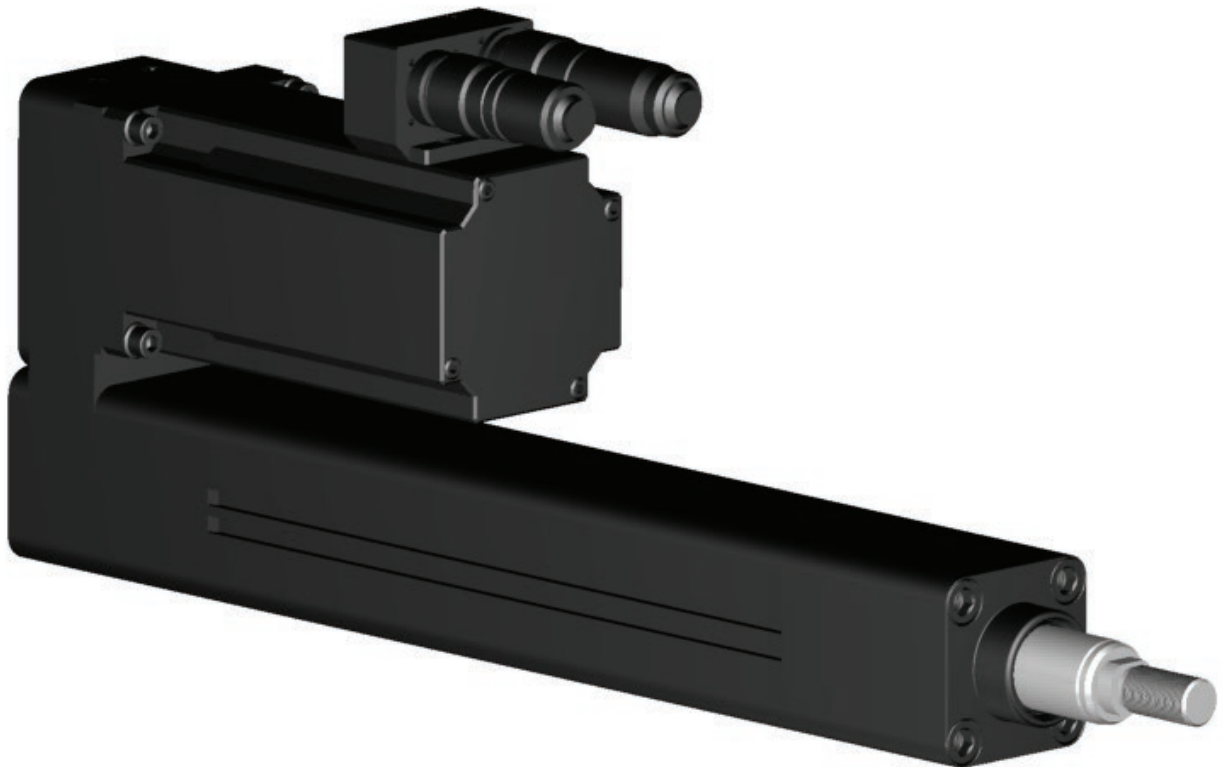
Si votre application nécessite une version spéciale de vérin ETH, veuillez contacter votre correspondant Parker local.

- Graissage par barbotage dans l'huile
- Montages et embouts de tige customisés
- Montage du moteur client
- Préparation du vérin pour une utilisation dans des environnements sévères
- Tige de poussée rallongée
- Tige de poussée polie
- Tige de poussée chromée.

## Parker High Force Electro Thrust Cylinder



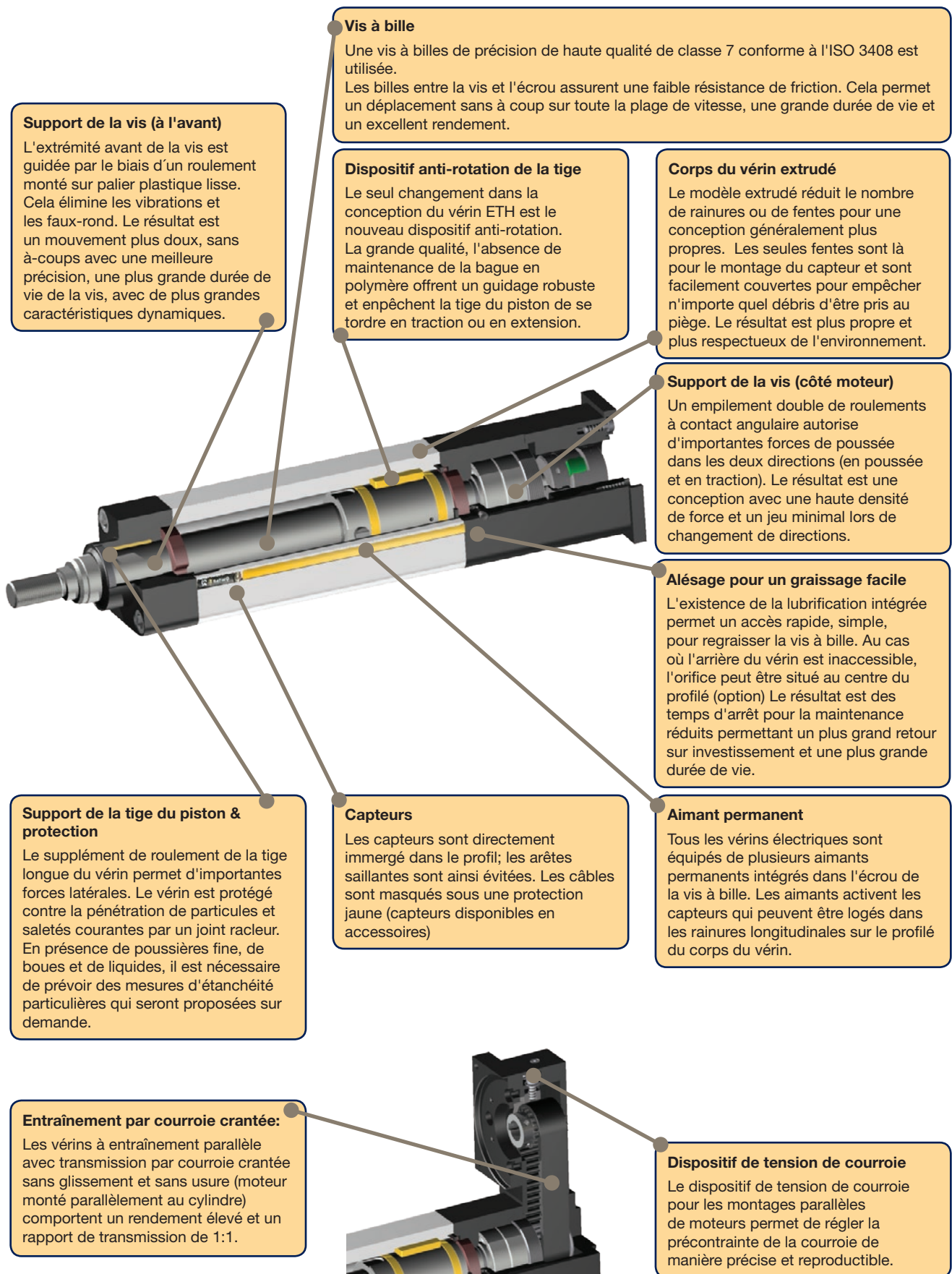
ETH IP54 (Standard)<sup>1)</sup>



ETH IP65

<sup>1)</sup> ETH032/050/080 ATEX: embouts et corps du vérin ne sont pas anodisés

## Conception de l'axe



### Support de la vis (à l'avant)

L'extrémité avant de la vis est guidée par le biais d'un roulement monté sur palier plastique lisse. Cela élimine les vibrations et les faux-rond. Le résultat est un mouvement plus doux, sans à-coups avec une meilleure précision, une plus grande durée de vie de la vis, avec de plus grandes caractéristiques dynamiques.

### Vis à bille

Une vis à billes de précision de haute qualité de classe 7 conforme à l'ISO 3408 est utilisée. Les billes entre la vis et l'écrou assurent une faible résistance de friction. Cela permet un déplacement sans à-coup sur toute la plage de vitesse, une grande durée de vie et un excellent rendement.

### Dispositif anti-rotation de la tige

Le seul changement dans la conception du vérin ETH est le nouveau dispositif anti-rotation. La grande qualité, l'absence de maintenance de la bague en polymère offrent un guidage robuste et empêchent la tige du piston de se tordre en traction ou en extension.

### Corps du vérin extrudé

Le modèle extrudé réduit le nombre de rainures ou de fentes pour une conception généralement plus propres. Les seules fentes sont là pour le montage du capteur et sont facilement couvertes pour empêcher n'importe quel débris d'être pris au piège. Le résultat est plus propre et plus respectueux de l'environnement.

### Support de la vis (côté moteur)

Un empilement double de roulements à contact angulaire autorise d'importantes forces de poussée dans les deux directions (en poussée et en traction). Le résultat est une conception avec une haute densité de force et un jeu minimal lors de changement de directions.

### Alésage pour un graissage facile

L'existence de la lubrification intégrée permet un accès rapide, simple, pour regraisser la vis à bille. Au cas où l'arrière du vérin est inaccessible, l'orifice peut être situé au centre du profilé (option). Le résultat est des temps d'arrêt pour la maintenance réduits permettant un plus grand retour sur investissement et une plus grande durée de vie.

### Support de la tige du piston & protection

Le supplément de roulement de la tige longue du vérin permet d'importantes forces latérales. Le vérin est protégé contre la pénétration de particules et saletés courantes par un joint racler. En présence de poussières fine, de boues et de liquides, il est nécessaire de prévoir des mesures d'étanchéité particulières qui seront proposées sur demande.

### Capteurs

Les capteurs sont directement immergés dans le profil; les arêtes saillantes sont ainsi évitées. Les câbles sont masqués sous une protection jaune (capteurs disponibles en accessoires)

### Aimant permanent

Tous les vérins électriques sont équipés de plusieurs aimants permanents intégrés dans l'écrou de la vis à bille. Les aimants activent les capteurs qui peuvent être logés dans les rainures longitudinales sur le profilé du corps du vérin.

### Entraînement par courroie crantée:

Les vérins à entraînement parallèle avec transmission par courroie crantée sans glissement et sans usure (moteur monté parallèlement au cylindre) comportent un rendement élevé et un rapport de transmission de 1:1.

### Dispositif de tension de courroie

Le dispositif de tension de courroie pour les montages parallèles de moteurs permet de régler la précontrainte de la courroie de manière précise et reproductible.

## Caractéristiques techniques

Taille du vérin type	Unité	ETH032			ETH050			ETH080		
		M05	M10	M16 <sup>4)</sup>	M05	M10	M20 <sup>4)</sup>	M05	M10	M32 <sup>4)</sup>
Pas de vis	[mm]	5	10	16	5	10	20	5	10	32
Diamètre de la vis	[mm]	16			20			32		

### Courses, vitesses et accélérations

Courses disponibles <sup>1)2)</sup>	[mm]	Continue de 50 à 1000 et courses standards			Continue de 50 à 1200 et courses standards			Continue de 50 à 1600 et courses standards		
Vitesse maximale permise pour une course =										
50-400 mm	[mm/s]	333	667	1067	333	667	1333	267	533	1707
600 mm	[mm/s]	286	540	855	333	666	1318	267	533	1707
800 mm	[mm/s]	196	373	592	238	462	917	267	533	1707
1000 mm	[mm/s]	146	277	440	177	345	684	264	501	1561
1200 mm	[mm/s]	-	-	-	139	270	536	207	394	1233
1400 mm	[mm/s]	-	-	-	-	-	-	168	320	1006
1600 mm	[mm/s]	-	-	-	-	-	-	140	267	841
Max. Accélération	[m/s <sup>2</sup> ]	4	8	12	4	8	15	4	8	15

### Forces

Force axiale de traction/poussée maximale moteur direct	[N]		3700	2400		7000	4400		25 100	10600
Force axiale de traction/poussée maximale dépendant de la vitesse du moteur $n < 100 \text{ min}^{-1}$ <sup>1) - Moteur déporté <sup>3)</sup></sup>	[N]	3600	3280	2050	9300	4920	2460	17800	11620	3630
Force axiale dynamique équivalente à une durée de vie de 2500 km	[N]	1130	1700	1610	2910	3250	2740	3140	7500	6050

### Couple transmissible max. / force permanente

Couple transmissible max. moteur montage direct	[Nm]	3,2	6,5	6,8	8,2	12,4	15,6	15,7	44,4	60,0
Le couple transmissible dépend de la vitesse du moteur $n < 100 \text{ min}^{-1}$ - Moteur déporté <sup>3)</sup>	[Nm]	3,5	6,4		9,1	9,3		17,5	22,8	
Force constante moteur direct <sup>5)</sup>	[N/Nm]	1131	565	353	1131	565	283	1131	565	177
Force constante moteur déporté <sup>5)</sup>	[N/Nm]	1018	509	318	1018	509	254	1018	509	159

### Poids <sup>6)</sup>

Masse de l'unité de base avec course nulle (incluant la tige du vérin)	[kg]	1,2	1,2	1,3	2,2	2,3	2,5	6,9	7,6	8,7
Poids additionnel de l'unité montage en ligne	[kg]	0,7			1,0			3,2		
Poids additionnel de l'unité montage parallèle	[kg]	0,8			1,0			3,1		
Poids de course supplémentaire (incluant la tige du vérin)	[kg/m]	4,8			8,6			18,7		
Poids de la tige du vérin - sans course	[kg]	0,06			0,15			0,59		
Poids de la tige du vérin - longueur additionnelle	[kg/m]	0,99			1,85			4,93		

### Moments d'inertie

Moteur déporté sans course	[kgmm <sup>2</sup> ]	8,3	8,8	14,1	30,3	30,6	38,0	215,2	213,6	301,9
Moteur direct sans course	[kgmm <sup>2</sup> ]	7,1	7,6	12,9	25,3	25,7	33,1	166,2	164,5	252,9
Moteur direct/déporté par mètre	[kgmm <sup>2</sup> /m]	41,3	37,6	41,5	97,7	92,4	106,4	527,7	470,0	585,4

### Précision: Répétabilité bidirectionnelle (ISO230-2)

Moteur direct	[mm]	±0,03								
Moteur déporté	[mm]	±0,05								

### Rendement

Moteur direct	Le rendement inclut tous les couples de friction	[%]	90							
Moteur déporté		[%]	81							

### Conditions ambiantes

Température de fonctionnement	[°C]	-10...+70								
Température ambiante	[°C]	-10...+40								
Température de stockage	[°C]	-20...+40								
Humidité	[%]	0...95 % (sans condensation)								
Plage de hauteur	[m]	max. 3000								

<sup>1)</sup> "Codification" (page 54), <sup>2)</sup> Les longueurs de courses intermédiaires peuvent être interpolées.

<sup>3)</sup> Valable seulement avec vitesse moteur  $< 100 \text{ min}^{-1}$  Couple transmissible en fonction de la vitesse du moteur n, moteur déporté voir page 15.

<sup>4)</sup> ATEX non disponible, <sup>5)</sup> Le facteur de rendement est inclus dans les constantes de force. <sup>6)</sup> Poids sans extrémité de tige et option de montage



Taille du vérin type	Unité	ETH100		ETH125	
		M10	M20	M10	M20
Pas de vis	[mm]	10	20	10	20
Diamètre de la vis	[mm]	50		63	

### Courses, vitesses et accélérations

Courses disponibles <sup>1) 2)</sup>	[mm]	Continue de 100 à 2000 et courses standards		Continue de 100 à 2000 et courses standards	
Vitesse maximale permise pour une course =					
100-400 mm	[mm/s]	400	800	417	833
500 mm	[mm/s]	400	747	417	807
600 mm	[mm/s]	333	622	395	684
800 mm	[mm/s]	241	457	290	514
1000 mm	[mm/s]	185	354	224	405
1200 mm	[mm/s]	148	284	180	329
1400 mm	[mm/s]	122	235	148	275
1600 mm	[mm/s]	102	198	125	234
2000 mm	[mm/s]	76	148	94	170
Max. Accélération	[m/s <sup>2</sup> ]	8	10	8	10

### Forces

Force axiale de traction/poussée maximale moteur direct	[N]		56 000	88 700	114 000
Force axiale de traction/poussée maximale dépendant de la vitesse du moteur $n < 100 \text{ min}^{-1}$ - Moteur déporté <sup>3)</sup>	[N]	54 800	50 800	76 300	81 400
Force axiale dynamique équivalente à une durée de vie de 2500 km	[N]	18 410	27 100	27 140	49 600

### Couple transmissible max. / force permanente

Couple transmissible max. moteur montage direct	[Nm]	100	200		400
Le couple transmissible dépend de la vitesse du moteur $n < 100 \text{ min}^{-1}$ - Moteur déporté <sup>3)</sup>	[Nm]	108	200	150	320
Force constante moteur direct <sup>5)</sup>	[N/Nm]	565	283	565	283
Force constante moteur déporté <sup>5)</sup>	[N/Nm]	509	254	509	254

### Poids <sup>6)</sup>

Masse de l'unité de base avec course nulle (incluant la tige du vérin)	[kg]	21	23	56	64
Poids additionnel de l'unité montage en ligne	[kg]		12		27
Poids additionnel de l'unité montage parallèle	[kg]		21		51
Poids de course supplémentaire (incluant la tige du vérin)	[kg/m]		39		62
Poids de la tige du vérin - sans course	[kg]		1,2		2,9
Poids de la tige du vérin - longueur additionnelle	[kg/m]		7,8		14,4

### Moments d'inertie

Moteur déporté sans course	[kgmm <sup>2</sup> ]	5860	6240	17 050	17 990
Moteur direct sans course	[kgmm <sup>2</sup> ]	2240	2620	12 960	13 400
Moteur direct/déporté par mètre	[kgmm <sup>2</sup> /m]	4270	4710	10 070	10 490

### Précision: Répétabilité bidirectionnelle (ISO230-2)

Moteur direct	[mm]	±0,03
Moteur déporté	[mm]	±0,05

### Rendement

Moteur direct	Le rendement inclut tous les couples de friction	[%]	90
Moteur déporté		[%]	81

### Conditions ambiantes

Température de fonctionnement	[°C]	-10...+70
Température ambiante	[°C]	-10...+40
Température de stockage	[°C]	-20...+40
Humidité	[%]	0...95 % (sans condensation)
Plage de hauteur	[m]	max. 3000

<sup>1)</sup> "Codification" (page 54), <sup>2)</sup> Les longueurs de courses intermédiaires peuvent être interpolées.

<sup>3)</sup> Valable seulement avec vitesse moteur  $< 100 \text{ min}^{-1}$  Couple transmissible en fonction de la vitesse du moteur  $n$ , moteur déporté voir page 15.

<sup>5)</sup> Le facteur de rendement est inclu dans les constantes de force. <sup>6)</sup> Poids sans extrémité de tige et option de montage

**Les caractéristiques techniques sont valables sous conditions normalisées et ne s'appliquent pas aux conditions de fonctionnement et de charge dans les différents cas particuliers. Dans le cas de charges composées, il est nécessaire de vérifier conformément aux lois physiques et aux normes techniques si des valeurs individuelles peuvent être réduites. En cas de doute, veuillez consulter Parker.**

## Process de sélection pas à pas

Les étapes suivantes de dimensionnement vont vous aider à trouver le vérin électrique approprié.

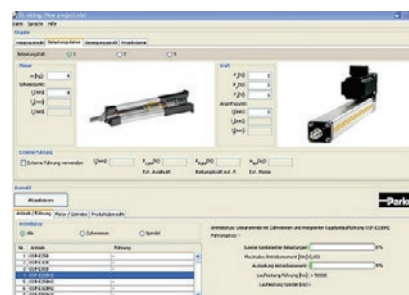
Sélectionnez un vérin électrique en utilisant les données estimées de l'application. Calculez réellement les données de l'application après les étapes de dimensionnement décrites ci-dessous.

Si les exigences de votre applications dépassent une valeur maximale, merci de choisir une taille de vérin supérieure et revérifiez les valeurs maximales. Peut être qu'un vérin électrique plus petit peut également répondre aux exigences.

### Dimensionnement automatique avec l'aide du logiciel "EL Sizing Tool"

Un outil de dimensionnement simplifie le process de dimensionnement.

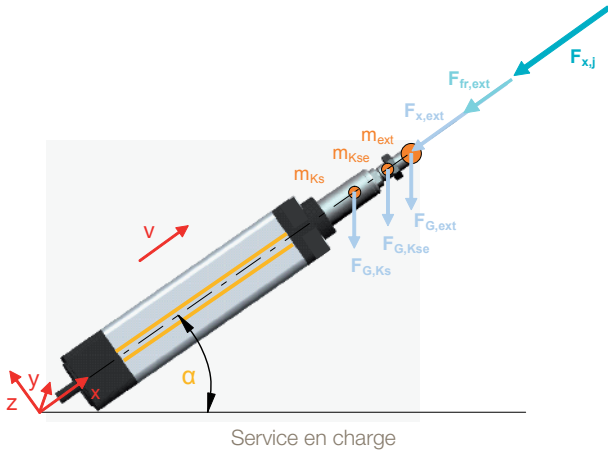
Téléchargement à l'adresse: [www.parker.com/eme/eth](http://www.parker.com/eme/eth)



Pas	Données de l'application	Sélection	Avec l'aide de ...
1	Environnement ATEX	Vérifiez les conditions environnementales pour une utilisation du vérin ETH	"Vérin électrique pour environnement ATEX" (page 12)
2	Précision, Conditions ambiantes	Vérifiez les conditions de base pour utiliser l'ETH dans votre application.	"Caractéristiques techniques" (page 8)
3	Espace requis	Vérifiez l'espace disponible dans votre application et choisissez l'option de montage: direct ou déporté	"Dimensions" (page 22)
4	Forces axiales	Calcul des forces axiales dans les segments individuels du cycle de l'application.	"Calcul de la force axiale requise" (page 11)
5	Force maximale requise	Détermination de la force maximale requise (force de poussée et de traction)	Détermination de la force axiale maximale requise (page 12)
		Sélection du vérin via la force de traction/poussée maximale (merci d'utiliser les caractéristiques de votre montage moteur: direct ou déporté).	"Caractéristiques techniques" (page 8)
6	Vitesse maximale	Sélection du pas de vis pour le vérin demandé.	"Caractéristiques techniques" (page 8)
7	Accélération maximale	Merci de vérifier que l'accélération maximale est suffisante.	"Caractéristiques techniques" (page 8)
8	Sélectionnez la course	Sélectionnez la course désirée: Déterminez la course requise de la course utile et des courses de sécurité Sélectionnez la course désirée dans la liste des courses standards	"Course, course utile et course de sécurité" (page 20)
		ou, si la course désirée n'est pas listée: Définir la longueur de la course utile par pas de un mm. Avertissement! Merci de respecter les courses mini et maxi possible	"Codification" (page 54) "Caractéristiques techniques" (page 8)
9	Force de poussée permise prenant le risque attaché en considération	Vérifiez la force de poussée maximale suivant la course et la variante de montage Votre application peut éventuellement être réalisée par une variante de montage permettant d'atteindre le maximum de force de poussée.	"Charge latérale admissible" (page 18)
10	Durée de vie	Détermination de la durée de vie avec l'aide d'une force axiale équivalente, l'environnement de fonctionnement (facteur de travail) et les courbes de durée de vie.	"Durée de vie" (page 13)
11	Charge latérale admissible	Déterminez les forces latérales de votre application et comparez les aux forces latérales permises (dépendantes de la course).	Charge latérale (page 18) Courbes (page 18)
12	Cycle de graissage	Merci de vérifier, si le cycle de regraissage recommandé est approprié dans l'environnement de votre production	"Regraissage" (page 21)
13	Moteur / réducteur	Calcul du couple nécessaire pour générer la force requise sur le vérin ETH. Sélection du moteur approprié	"Sélection moteur et réducteur" (page 26)
14	Bride de montage moteur	Sélection de la bride moteur approprié	"Options de montage moteur" (page 23)
15	Type de montage	Sélection de la méthode de montage du vérin électrique.	"Méthodes de montage" (page 27)
16	Tiges du vérin	Sélection de l'extrémité de la tige du vérin pour monté la charge.	"Version de la tige vérin" (page 33)

# Calcul de la force axiale requise

Les formules 1 & 2 ci-dessous donne l'équation mathématique pour le calcul de la poussée nécessaire pour sortir ou rentrer la tige du vérin. Avec l'aide de la force axiale, il est possible de vérifier si le vérin électrique est capable de fournir la force demandée et si la charge de flambage maximale est respectée. Les forces axiales sont également utilisées pour le calcul de base de la durée de vie.



## Symboles (formules 1-2)

- $F_{x,a,j}$  = Forces axiales en extension en N
- $F_{x,e,j}$  = Forces axiales en rétraction en N
- $F_{x,ext}$  = Force externe axiale en N
- $F_{G,ext}$  = Force causée par le poids d'une masse additionnelle en N
- $F_{G,Kse}$  = Force causée par le poids de l'extrémité de la tige du vérin en N
- $F_{G,Ks}$  = Force causée par le poids de la tige du vérin en N
- $m_{ext}$  = Poids additionnel en kg
- $m_{Kse}$  = Masse de la tige du vérin en kg (voir «Versions de tige vérin» page 33)
- $m_{Ks,0}$  = Masse de la tige du vérin à course nulle en kg (voir tableau «Caractéristiques techniques» page 8)
- $m_{Ks,course}$  = Masse de la tige du vérin par mm de course en kg (voir tableau «Caractéristiques techniques» page 8)
- Course = Course sélectionnée en m
- $a_{k,j}$  = Accélération de la tige du vérin en  $m/s^2$
- $\alpha$  = Alignement angulaire en °
- $F_{x,max}$  = Force axiale maximale permise en N
- $F_{fr,ext}$  = Force de friction externe en N

Index "j" pour un segment individuel du cycle de l'application

## Calcul des forces axiales

Déterminez les forces axiales dans chaque partie du cycle de l'application.

### Extension de la tige vérin:

$$F_{x,a,j} = F_{x,ext} + F_{fr,ext} + (m_{ext} + m_{Kse} + m_{Ks,0} + m_{Ks,Course} \cdot Course) \cdot (a_{k,j} + \sin\alpha \cdot 9,81 \frac{m}{s^2})$$

Formule 1

### Contraction de la tige vérin:

$$F_{x,e,j} = F_{x,ext} - F_{fr,ext} + (m_{ext} + m_{Kse} + m_{Ks,0} + m_{Ks,Course} \cdot Course) \cdot (-a_{k,j} + \sin\alpha \cdot 9,81 \frac{m}{s^2})$$

Formule 2

### Exemple de calcul:

Exemple de calcul:		
<p><b>Montage vertical</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- ETH050</li> <li>- Course = 500 mm = 0,5 m</li> <li>- Pas = 5 mm</li> <li>- Extrémité de la tige: Filetage externe</li> <li>- Profil trapézoïdal en vitesse</li> <li>- Accélération <math>a_k = 4 m/s^2</math></li> <li>- <math>m_{ext} = 150 kg</math></li> <li>- <math>F_{x,ext} = 1000 N</math></li> <li>- <math>m_{Kse} = 0,15 kg</math></li> <li>- <math>m_{Ks,0} = 0,15 kg</math></li> <li>- <math>m_{Ks,course} = 1,85 kg/m</math></li> <li>- Alignement angle <math>\alpha = -90^\circ</math></li> <li>- Force de friction externe = 30 N</li> </ul>		
<p><b>La tige du vérin avance: La masse descend</b></p> <p>Cas de la Charge: Accélération</p> $F_{x,a,1} = 1000N + 30N + \left(150kg + 0,15kg + 0,15kg + 1,85 \frac{kg}{m} \cdot 0,5m\right) \cdot \left(4 \frac{m}{s^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{m}{s^2}\right) = 151N$ <p>Cas de la Charge: Vitesse constante</p> $F_{x,a,2} = 1000N + 30N + \left(150kg + 0,15kg + 0,15kg + 1,85 \frac{kg}{m} \cdot 0,5m\right) \cdot \left(0 \frac{m}{s^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{m}{s^2}\right) = -454N$ <p>Cas de la Charge: Décélération</p> $F_{x,a,3} = 1000N + 30N + \left(150kg + 0,15kg + 0,15kg + 1,85 \frac{kg}{m} \cdot 0,5m\right) \cdot \left(-4 \frac{m}{s^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{m}{s^2}\right) = -1058N$	<p><b>La tige du vérin recule: La masse monte</b></p> <p>Cas de la Charge: Accélération</p> $F_{x,e,4} = 1000N - 30N + \left(150kg + 0,15kg + 0,15kg + 1,85 \frac{kg}{m} \cdot 0,5m\right) \cdot \left(-4 \frac{m}{s^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{m}{s^2}\right) = -1118N$ <p>Cas de la Charge: Vitesse constante</p> $F_{x,e,5} = 1000N - 30N + \left(150kg + 0,15kg + 0,15kg + 1,85 \frac{kg}{m} \cdot 0,5m\right) \cdot \left(0 \frac{m}{s^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{m}{s^2}\right) = -514N$ <p>Cas de la Charge: Décélération</p> $F_{x,e,6} = 1000N - 30N + \left(150kg + 0,15kg + 0,15kg + 1,85 \frac{kg}{m} \cdot 0,5m\right) \cdot \left(4 \frac{m}{s^2} + \sin(-90^\circ) \cdot 9,81 \frac{m}{s^2}\right) = 91N$	

## Sélection de la taille et du pas de vis

### Force axiale maximale requise

Déterminez la force axiale maximale (page 11) que le vérin électrique doit fournir.

### Préselection du vérin électrique

Utilisez la force calculée requise, comparez aux caractéristiques de l'ETH actuel (page 8) pour déterminer quelle taille de profil produira assez de force.

Une fois que vous avez déterminé une taille de profil, vérifiez que l'unité tiendra physiquement dans l'espace permis par l'application (incluant le montage direct ou déporté du moteur).

### Vitesse maximale requise

La vitesse maximale du vérin électrique dépend de la course.

Avec le profil choisi, référez-vous aux informations de vitesse critiques (page 8) pour déterminer quel pas de vis sera le plus adapté pour l'application à la course demandée.

Quand la course est précisément définie, la vitesse doit être à nouveau vérifiée.

### Accélération maximale requise

L'accélération maximale dépend du pas de vis et sert de critère de sélection supplémentaire pour le vérin électrique approprié. C'est indiqué dans les "Caractéristiques techniques" (page 8).

## ETH - Vérin électrique pour environnement ATEX

Parker Hannifin renforce sa gamme de vérins électriques ETH pour leurs permettant d'être utilisés en atmosphères explosives (ATEX). Le nouveau ETH ATEX conserve tous les avantages de la gamme de vérins électriques ETH et permet même dans des environnements explosifs, un réglage, un mouvement ou un positionnement précis.

La gamme ETH ATEX dispose de la certification ATEX pour les équipements de groupe II, catégorie 2 pour des atmosphères gazeuses explosives. Avec les servomoteurs de la gamme EX également certifiés ATEX, Parker Hannifin propose désormais un ensemble complet d'entraînement pour de telles applications.



### Marchés / Applications

Une atmosphère explosive est un mélange d'air et de substances inflammables sous forme de gaz ou de vapeur dans des conditions atmosphériques susceptibles d'exploser. Les appareils certifiés ATEX sont essentiels pour une utilisation dans ces conditions.

#### Applications typiques:

- Industrie pétrolière et gazière
- Industries chimiques, petrochimiques ou pharmaceutiques
- Industrie agroalimentaire (distilleries)
- Machines d'impression & Industrie plastique
- Énergie (génération de gaz Bio, turbines à gaz)
- Industrie automobile (peinture de finition)
- Usine de traitement des déchets

### Comment procéder lors du choix d'un vérin ATEX

- Choisissez un vérin électrique ETH à l'aide de ce catalogue
- Vérifiez à l'aide du document ETH ATEX frame conditions for applications" [192-550006] si le vérin électrique ETH choisi, répond à toutes les exigences ATEX de votre application.
- Dans le cas où les conditions ne peuvent être remplies, merci de choisir un vérin plus grand et revérifiez les données de l'application (par exemple des temps de cycle modifiés).
- Une version pour une application spécifique en mesurant l'auto-échauffement avec les données de votre application par notre société est possible (voir "ETH ATEX frame conditions for applications" [192-550006]).

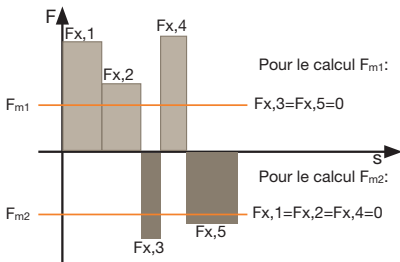
# Durée de vie

## Durée de vie nominale <sup>1,2</sup>

La durée de vie du vérin électrique peut être déterminée à l'aide des diagrammes page 14.

Les forces calculées dans chaque partie du cycle doivent être condensées en une force axiale équivalente  $F_m$  "Calcul de la force axiale requise" (page 11). Si des forces axiales de signes différents s'appliquent, deux forces axiales équivalentes doivent être calculées:

- $F_{m1}$  pour toutes les forces positives. Les forces négatives seront converties à zéro.
- $F_{m2}$  pour toutes les forces négatives. Les forces positives seront converties à zéro.



## Calcul

$$F_{m1,2} = \sqrt[3]{\frac{1}{s_{total}} (F_{x,1}^3 \cdot s_1 + F_{x,2}^3 \cdot s_2 + F_{x,3}^3 \cdot s_3 + \dots)}$$

Formule 3

Avec les forces axiales équivalentes, la durée de vie nominale  $L$  en km peut être lue sur les diagrammes page 14.

Avec une **charge des deux côtés**, la durée de vie nominale est:

$$L = (L_1^{-1,11} + L_2^{-1,11})^{-0,9}$$

Formule 3.1

## Durée de vie actuelle

La durée de vie actuelle peut seulement être approximative compte tenu de la variété des différents effets. La durée de vie nominale  $L$  calculée, par exemple, ne prend pas en considération un graissage insuffisant, les chocs et les vibrations ou les charges latérales critiques. Ces effets peuvent être cependant être estimés à l'aide du facteur de travail  $f_w$ .

La durée de vie actuelle est calculée comme suit:

$$L_{f_w} = \frac{L}{f_w^3}$$

Formule 4

## Facteur de travail $f_w$

Cycle de déplacement	Chocs / vibrations			
	aucun	Faible	moyenne	Fort
Plus de 2,5 tours de vis	1,0	1,2	1,4	1,7
de 1,0 à 2,5 rotations de la vis <sup>3)</sup> (applications faible course)	1,8	2,1	2,5	3,0

<sup>3)</sup>Après max. Tous les 10000 cycles, un graissage doit être réalisé (voir le tableau d'intervalles de graissage pour les applications à faible course).

### Conditions limites pour un facteur de travail $f_w$ :

- Vérins électriques à guidage externe
- Accélération  $< 10 \text{ m/s}^2$

Si votre facteur de travail est  $< 1,5$  merci de contacter Parker. La même chose s'applique pour les calculs détaillés ou pour des conditions aux limites particulières.

## Longueur de graissage pour des applications avec faible course

Longueur de graissage de fonctionnement [mm]	ETH032			ETH050			ETH080			ETH100		ETH125	
	M05	M10	M16	M05	M10	M20	M05	M10	M32	M10	M20	M10	M20
>45	>54	>58	>40	>46	>58	>47	>65	>95	>102	>140	>122	>210	

## Abréviations (formules 3-4)

- $F_m$  = Force axiale équivalente en N
- $F_{x,j}$  = Force axiale résultante en N (voir formule 1 & formule 2, page 11)
- $s_j$  = La course induit une force définie  $F_{x,a,j}$  en mm
- $s_{total}$  = Course totale en mm
- $L$  = Durée de vie nominale en km (voir la courbe "Durée de vie" page 14)
- $L_{f_w}$  = Durée de vie respectant le facteur de travail en km
- $f_w$  = Facteur de travail (voir le tableau « facteur de travail » page 13)

Index "j" pour un segment individuel du cycle de l'application

Si vous avez besoin de la durée de vie comme un nombre de cycles possibles, divisez juste la durée d'utilisation en kilomètres par deux fois la course exécutée. i.e. les temps de pause ne sont pas pris en compte lorsque l'on détermine la force axiale équivalente ( $F_m$ ), comme  $s=0$ . Avertissement, toujours considéré la course ainsi que la course de retour.

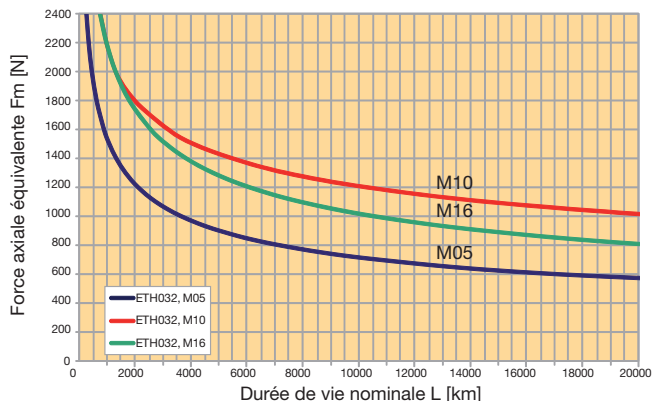
<sup>1</sup>La durée de vie nominale est la durée de vie atteinte à 90 % d'un nombre suffisant de vérins électriques semblables jusqu'à ce que les premiers signes de fatigue matériels se produisent.

<sup>2</sup>Les vérins ATEX possèdent une durée de vie réduite. Merci de noter la brochure «Instructions d'utilisation» (192-550004).

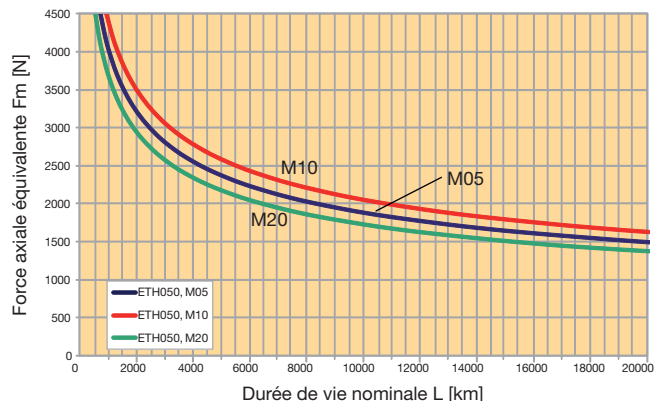
## Courbes <sup>2</sup>

Les valeurs données s'appliquent en adhérant aux intervalles de graissage recommandés (voir regraissage) Les courbes sont établies conformément à la norme DIN ISO 3408-5

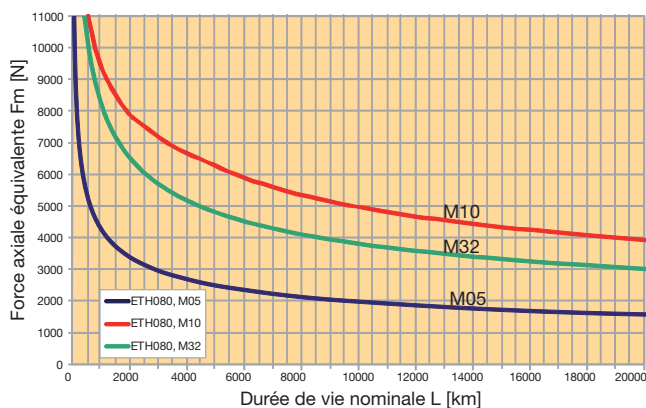
### ETH032



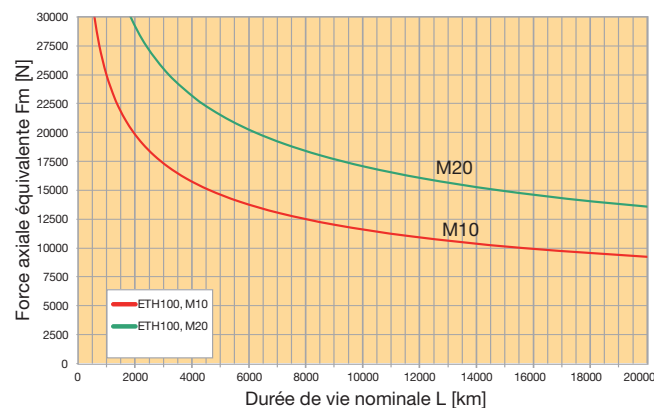
### ETH050



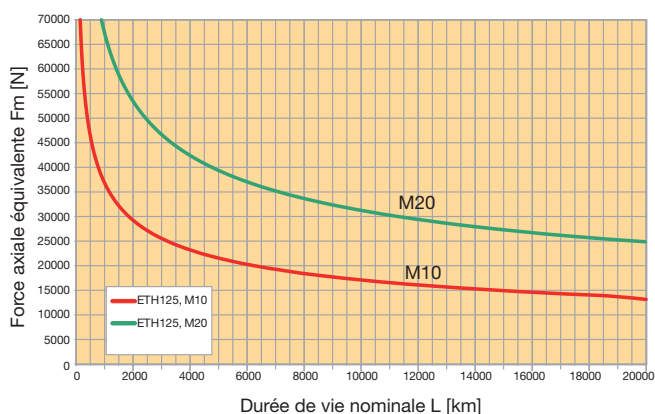
### ETH080



### ETH100



### ETH125



### Prérequis pour la durée de vie nominale

- Température de la vis et des roulements entre 20 °C et 40 °C.
- Aucune diminution de la lubrification, par exemple par particules externes.
- Regraissage conforme aux spécifications
- Les valeurs données pour la force de poussée, la vitesse et l'accélération doivent être adhérentes en tout cas.
- Aucune approche des arrêts des fin de course mécanique (externe ou interne), aucune autre charge

brusque, comme la force maximale donnée du vérin ne doit jamais être dépassée.

- Pas de charges latérales extérieures
- Facteur de travail  $f_w = 1$ . Pour le calcul de la durée de vie réelle et le facteur de travail correspondant, veuillez vous référer au chapitre "Durée de vie" voir page 13
- Aucune exploitation de plusieurs caractéristiques de puissance à la fois (par exemple vitesse maximale ou force de poussée).
- Aucune oscillation à l'arrêt

<sup>2</sup> Les vérins ATEX possèdent une durée de vie réduite. Merci de noter la brochure «Instructions d'utilisation» (192-550004).

# Couple Permissible - Moteur en parallèle

Le couple transmissible avec un montage parallèle du moteur est limité par la transmission à courroie en fonction de la vitesse du moteur ou du pas de vis choisi.

Conversion

La conversion du couple transmissible en force de traction/force de compression axiale résultante en fonction de la vitesse axiale peut être réalisée par les formules 9 et 10

$$F_{x,j} = M_{\text{moteur}} \cdot \text{Constante de Force}$$

Formule 9

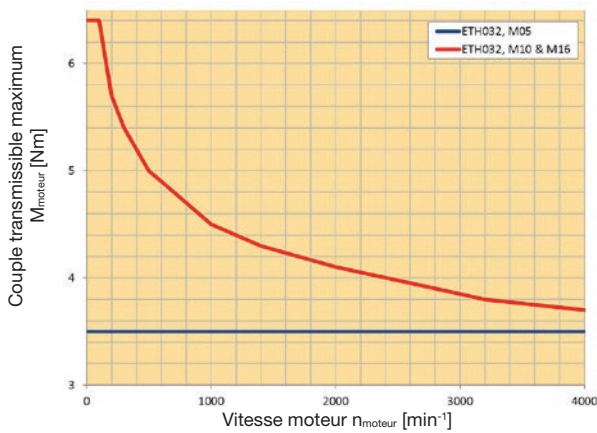
$$v_{\text{ETH}} = \frac{n_{\text{moteur}}}{60} \cdot P_{\text{ETH}}$$

Formule 10

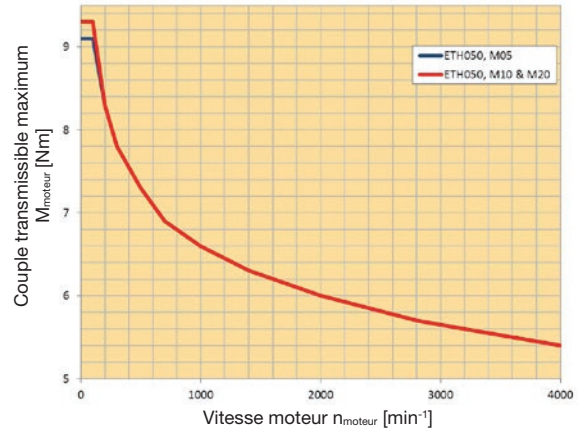
### Abbreviations utilisées (formules 9-10)

- $F_{x,j}$  = force de traction/force de compression
- $P_{\text{ETH}}$  = Pas de vis en mm
- $v_{\text{ETH}}$  = Vitesse de déplacement en mm
- $M_{\text{moteur}}$  = Couple moteur en Nm
- $n_{\text{moteur}}$  = Vitesse moteur en  $\text{min}^{-1}$
- Constante de Force: Constante de Force, Montage moteur parallèle N/Nm (Caractéristiques Techniques; page 8)

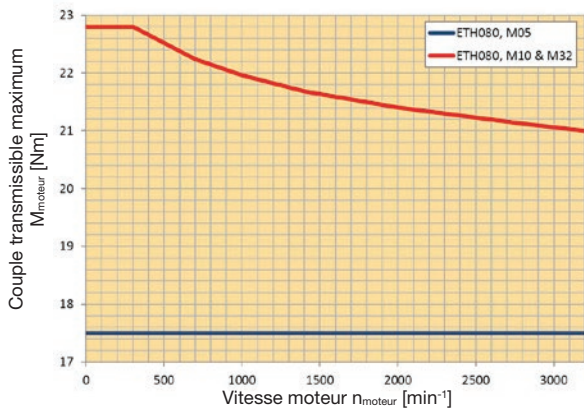
ETH032



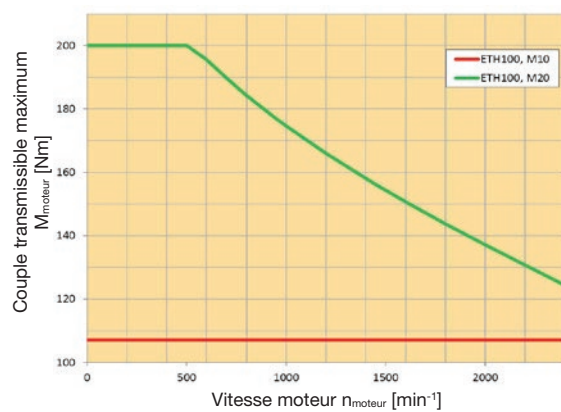
ETH050



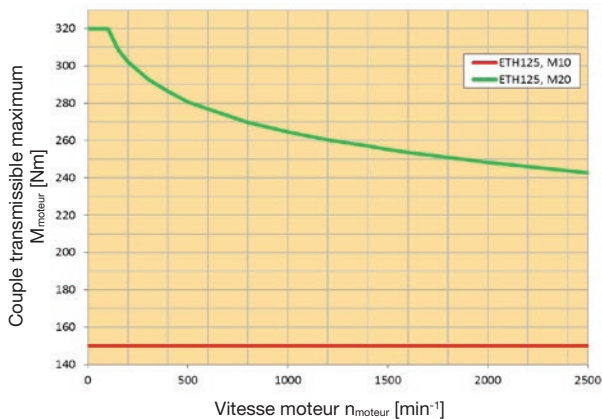
ETH080



ETH100



ETH125



<sup>1)</sup> Merci d'observer le maximum autorisé, vitesse en fonction de la course du vérin sélectionné (page 8, 9).

## Forces de poussée axiales permises

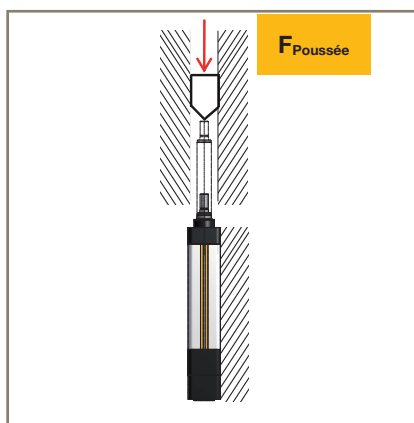
Limitées par le risque de flambage, selon la course et la méthode de montage; les forces de traction ne posent pas de risque de flambage.

Merci de vérifier si la force axiale maximale (page 11) est possible avec la méthode de montage prévue et pour la course désirée.

### Courbes

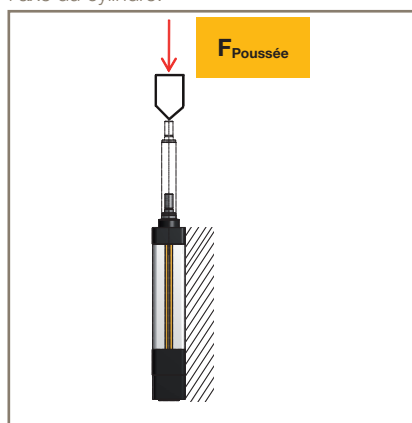
#### Cas 1

Vérins montés sur pattes, pattes latérales ou brides  
 Vérin toujours fixé à l'extrémité avant également.  
 Tige de poussée avec guidage axial.



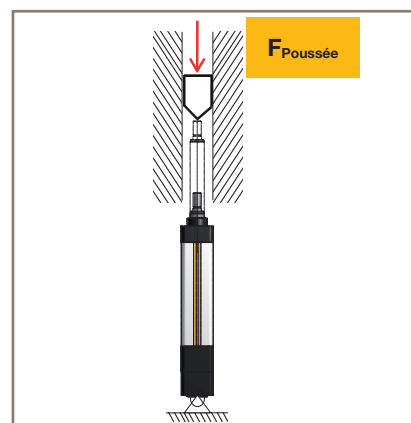
#### Cas 2

Vérins montés sur pattes, pattes latérales ou brides  
 Vérin toujours fixé à l'extrémité avant également.  
 Tige de poussée sans guidage axial Force externe appliquée axialement par rapport à l'axe du cylindre.

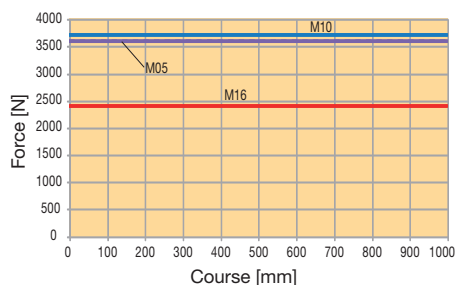


#### Cas 3

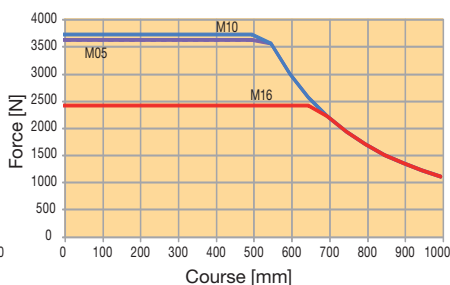
Vérin monté sur tourillon central, chape arrière ou tout autre méthode de fixation par l'arrière (par exemple, bride à l'arrière).  
 Tige de poussée avec guidage axial.



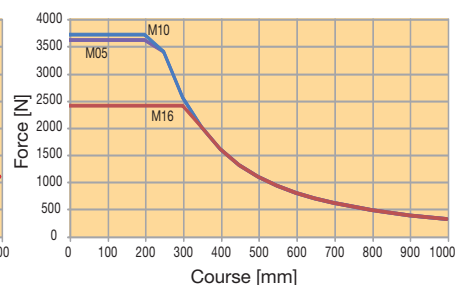
ETH032 - Cas 1



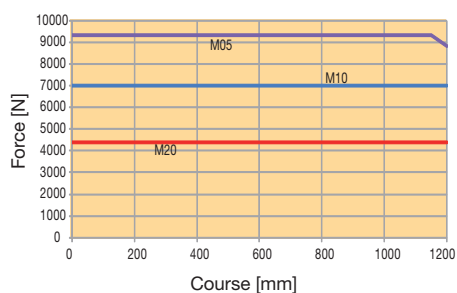
ETH032 - Cas 2



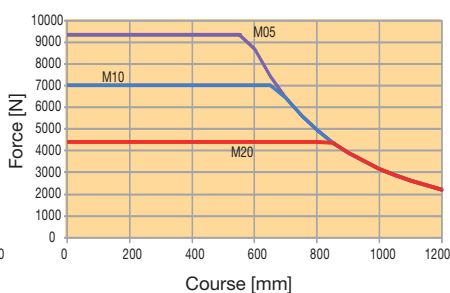
ETH032 - Cas 3



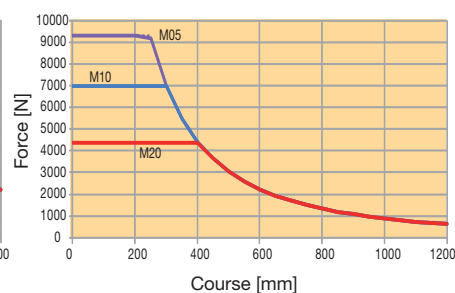
ETH050 - Cas 1



ETH050 - Cas 2



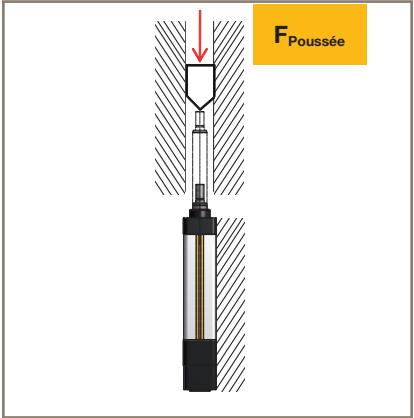
ETH050 - Cas 3





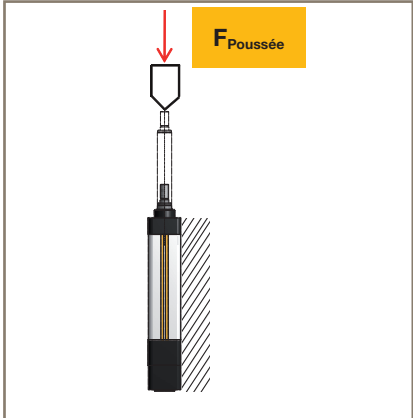
**Cas 1**

Vérins montés sur pattes, pattes latérales ou brides  
Vérin toujours fixé à l'extrémité avant également.  
Tige de poussée avec guidage axial.



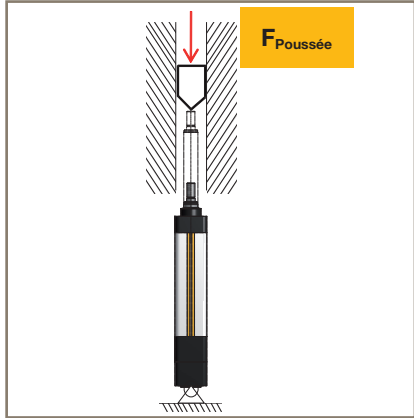
**Cas 2**

Vérins montés sur pattes, pattes latérales ou brides  
Vérin toujours fixé à l'extrémité avant également.  
Tige de poussée sans guidage axial Force externe appliquée axialement par rapport à l'axe du cylindre.

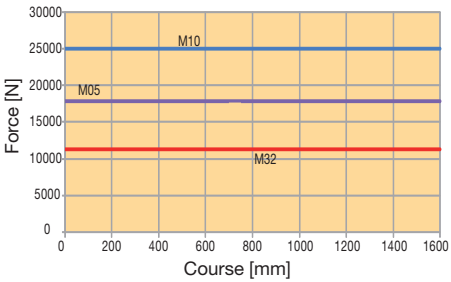


**Cas 3**

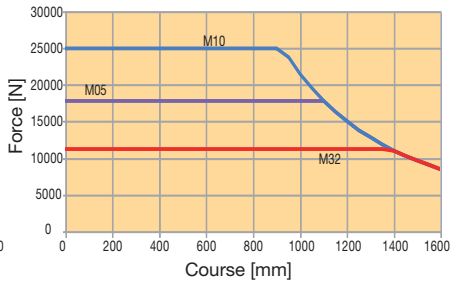
Vérin monté sur tourillon central, chape arrière ou tout autre méthode de fixation par l'arrière (par exemple, bride à l'arrière).  
Tige de poussée avec guidage axial.



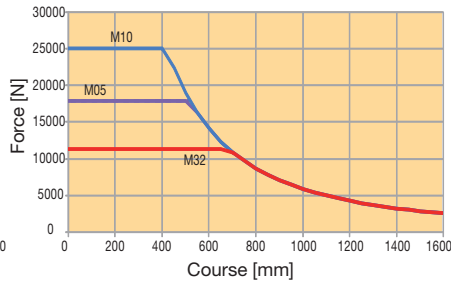
**ETH080 - Cas 1**



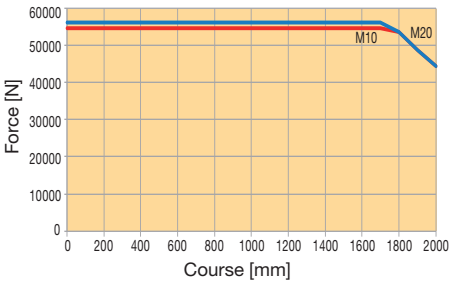
**ETH080 - Cas 2**



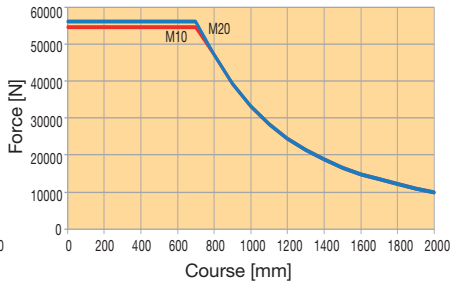
**ETH080 - Cas 3**



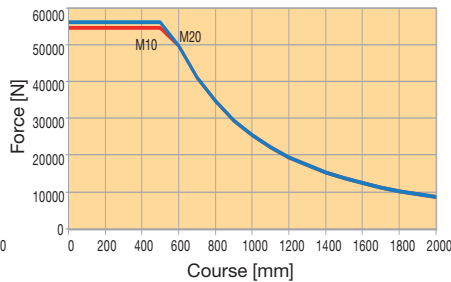
**ETH100 - Cas 1**



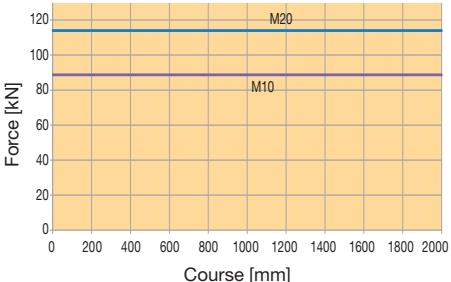
**ETH100 - Cas 2**



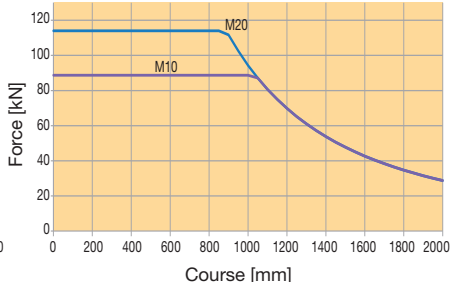
**ETH100 - Cas 3**



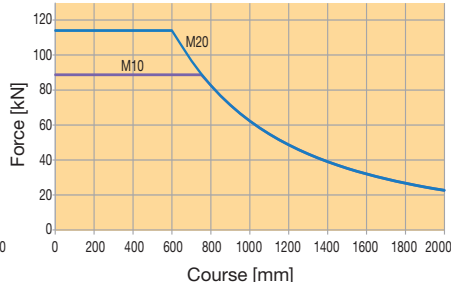
**ETH125 - Cas 1**



**ETH125 - Cas 2**



**ETH125 - Cas 3**



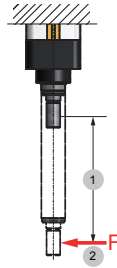
# Charge latérale admissible <sup>1)</sup>

Le vérin électrique propose une tige généreusement dimensionnée et un palier sous la forme d'un coulisseau en plastique de haute qualité pour absorber la force latérale.

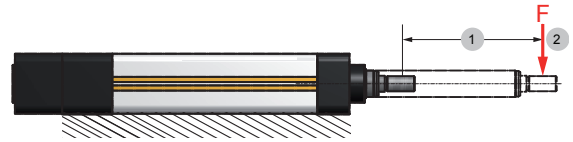
Merci de noter qu'un vérin électrique avec une course plus longue supporte de plus grande forces latérales pour

une même distance d'extension Il peut donc être utile de choisir une course plus longue que ne le demande l'application pour augmenter la force latérale permise. Si les forces latérales permises sont dépassées ou si la force axiale maximale se produit en même temps, l'option de guidages linéaires (option R) doit être utilisée.

## Force latérale admissible en position verticale

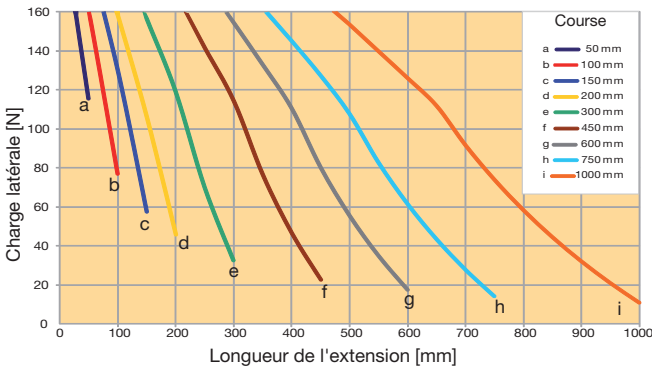


## Force latérale admissible en position horizontale

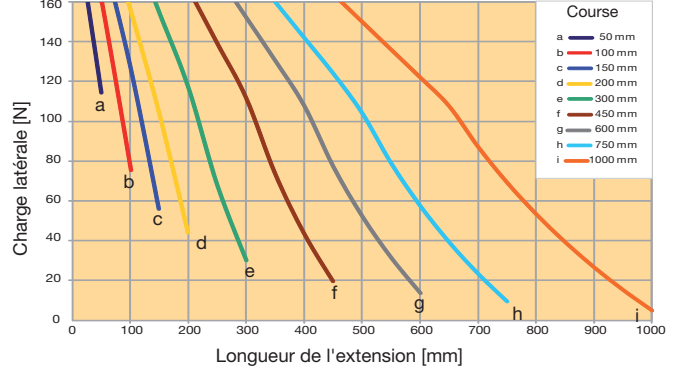


1: Longueur prolongée  
2: Application de la force - au milieu de la tige du vérin

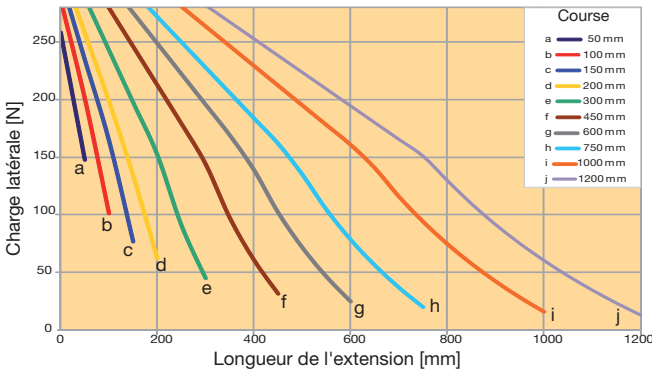
### ETH032



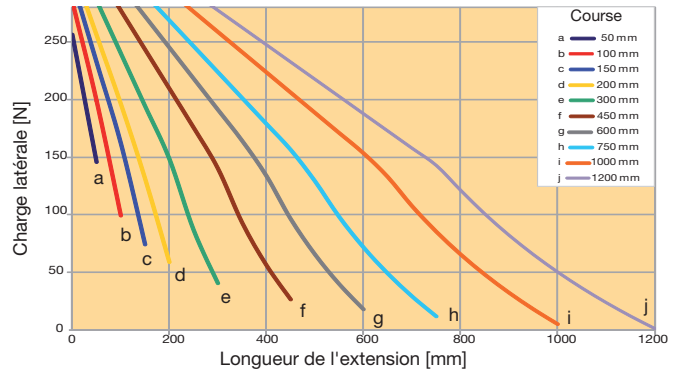
### ETH032



### ETH050



### ETH050



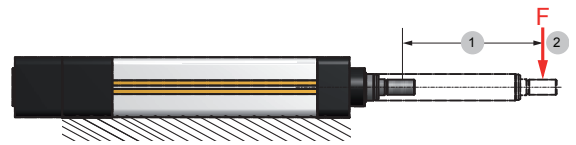
Les courbes s'appliquent à une température ambiante de 20°C, et toutes les orientations, pour une vitesse de mouvement moyenne de 0,5 m/s, (ETH032, ETH050, ETH080) ou 0,25 m/s (ETH100, ETH125).

<sup>1)</sup> Pour les vérins ATEX, les charges latérales ne sont pas autorisées !

**Force latérale admissible en position verticale**

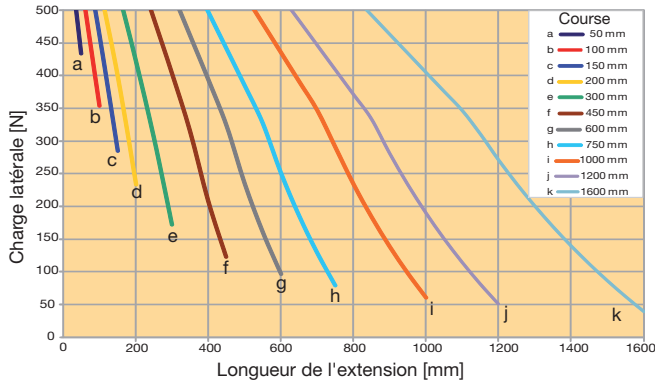


**Force latérale admissible en position horizontale**

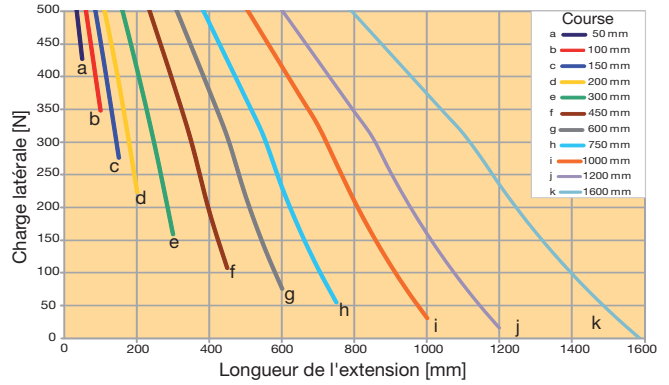


1: Longueur prolongée  
2: Application de la force - au milieu de la tige du vérin

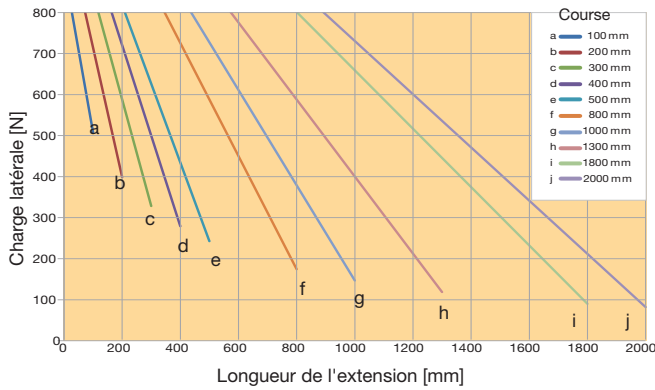
**ETH080**



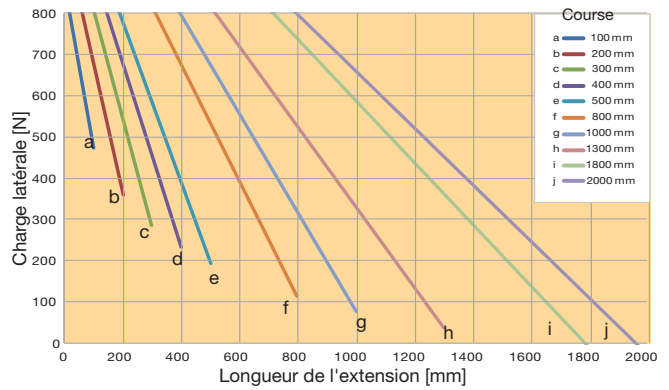
**ETH080**



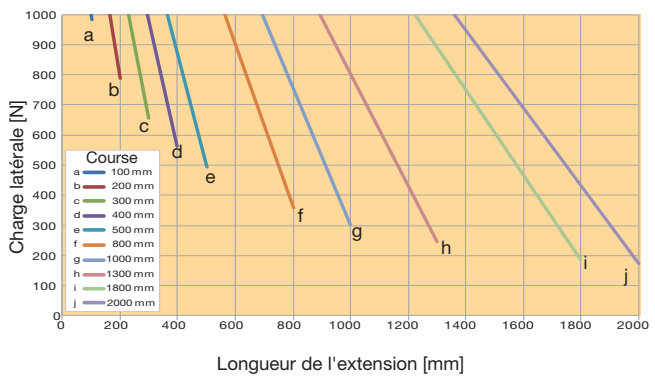
**ETH100**



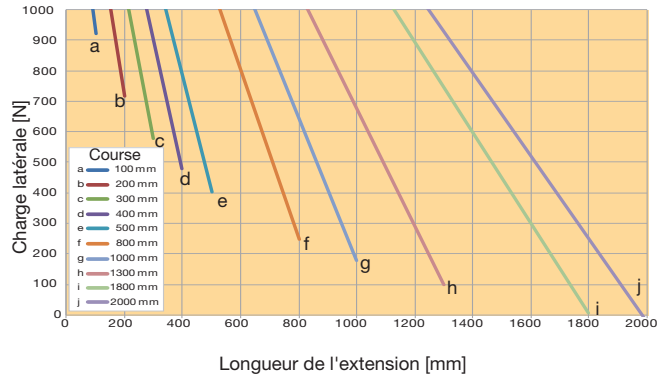
**ETH100**



**ETH125**



**ETH125**



Les courbes s'appliquent à une température ambiante de 20°C, et toutes les orientations, pour une vitesse de mouvement moyenne de 0,5 m/s, (ETH032, ETH050, ETH080) ou 0,25 m/s (ETH100, ETH125).

1) Pour les vérins ATEX, les charges latérales ne sont pas autorisées !

# Course, course utile et course de sécurité

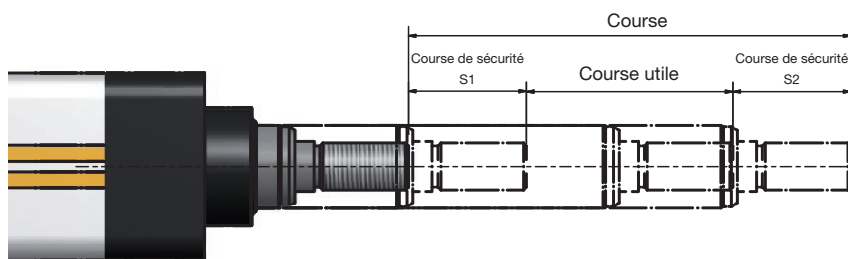
## Calcul

### Course:

La course indiquée dans la référence de commande est la course la plus grande possible mécaniquement entre les butées.

### Course utile:

La course utile est la course qui est nécessaire pour votre application. Elle est toujours inférieure à la course proprement dite.

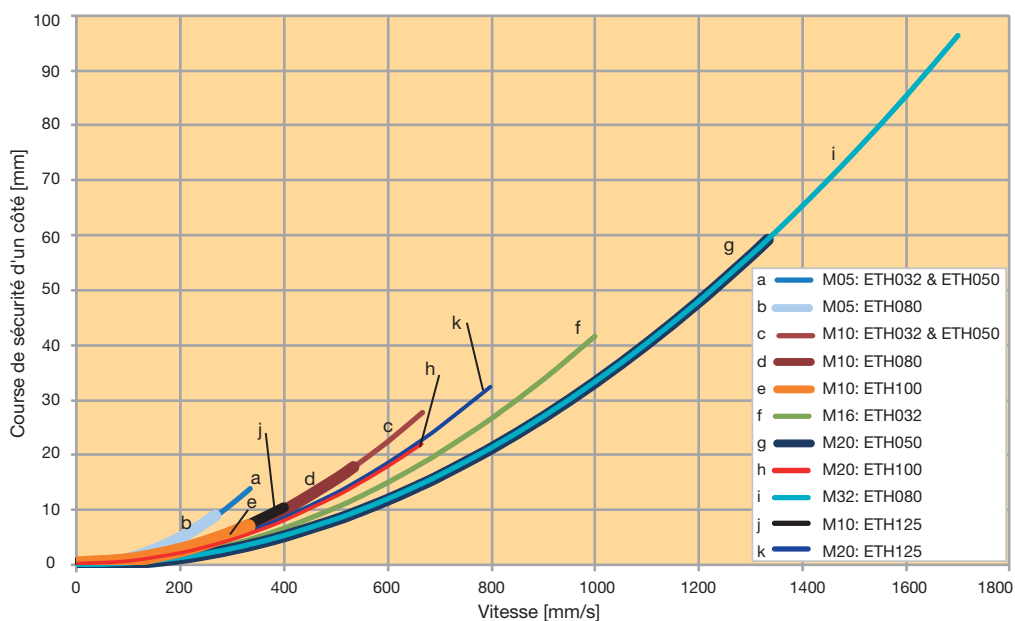


### Courses de sécurité (S1 & S2) :

Les courses de sécurité sont nécessaires afin de freiner après le dépassement d'un capteur limite, arrêt d'urgence afin d'éviter le contact avec les butées de fin de course. Dépend du pas de vis et de la vitesse maximum, la courbe suivante recommande une course de sécurité

minimale qui sera suffisante dans la plupart des applications. En cas d'applications exigeantes (masses et dynamique élevées), les distances de sécurité doivent être calculées et augmentées en conséquence (calcul sur demande).

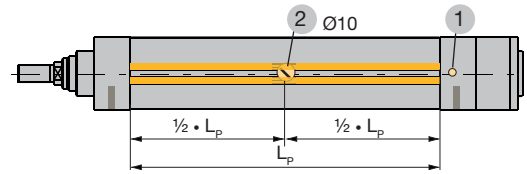
## Courbe



**Information:** La course de sécurité extraite du diagramme s'applique à un côté. I.e. les valeurs des courbes doivent être multipliées par un facteur 2 afin d'obtenir la course totale de sécurité. La courbe est basée sur l'accélération/décélération maximum de la vis

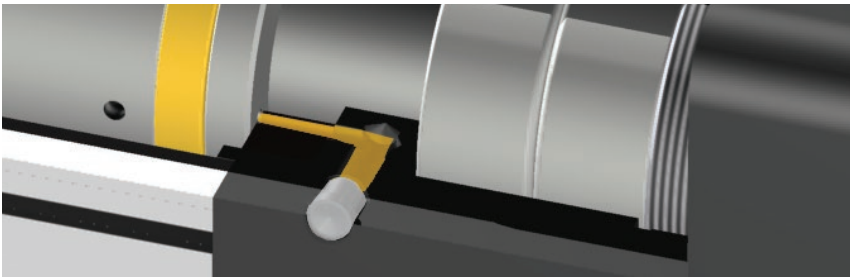
## Regraissage

Toutes les tailles comportent un port de graissage facile en standard pour la lubrification de l'écrou ( désignation "1" dans le Code commande page 54).



- 1: Graissage central (standard)
- 2: Option de graissage (possible sur les 4 côtés).
- $L_p$ : Longueur du profil

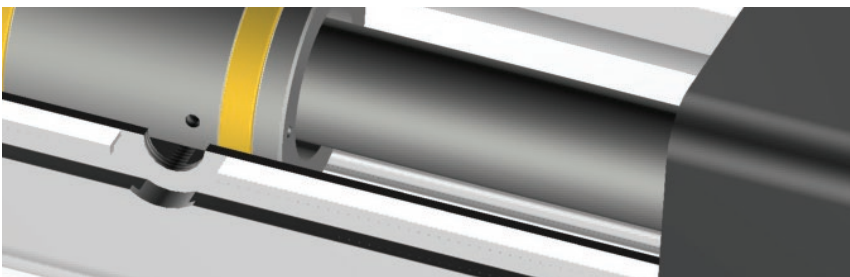
### Option 1: Graissage (standard)



Regraissage aisé avec un alésage facile d'accès Les utilisateurs réalisent simplement une rentrée contrôlée du vérin jusqu'au fin de course à vitesse lente et graissent le vérin.

L'accès pour la lubrification est toujours orienté à 3 heures.

### Option 2...5: Graissage moyen via une ouverture dans le profilé



Si une contrainte spatiale ne permet pas de libre accès à l'alésage de lubrification standard, d'autres options dans le numéro de référence permettent de l'avoir au centre du profil d'extrusion.

L'accès libre à cet alésage même après l'intégration du vérin peut être assurée en choisissant l'orientation appropriée du profil (voir le Code commande page 54). L'alésage est placé exactement au milieu du profilé aluminium.

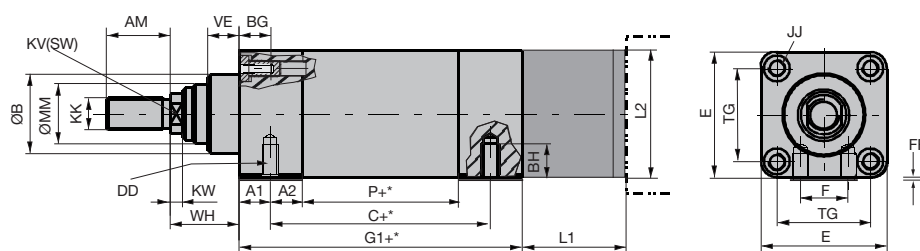
Dans le cas d'actionneurs à très faibles courses, la position du port de lubrification au centre du profil peut ne pas être possible. Dans ce cas, la position de relubrification se situe à une position centrale par rapport à la plage de la course. Pour plus d'informations, consultez le manuel d'instructions de montage. ([www.parker.com/eme/eth](http://www.parker.com/eme/eth))

Utiliser un tuyau approprié pour le tube de lubrification en entonnoir, type D1a4 DIN3405: buse à bec Article No.: 180-006043 (filetage 1/8 ")

## Dimensions

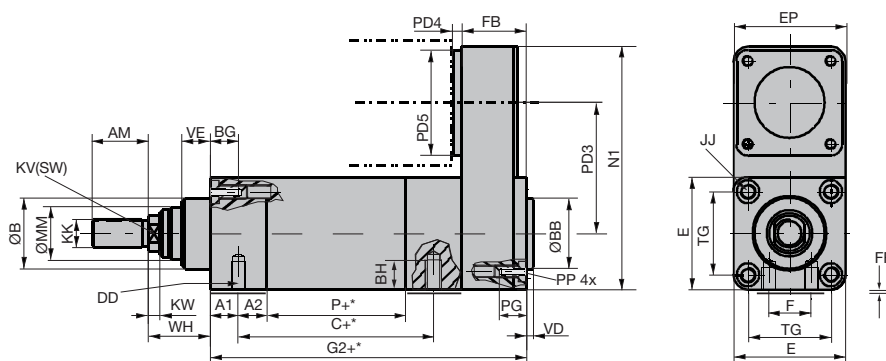
### Vérin électrique

préparé pour un montage direct  
du moteur



### Vérin électrique

préparé pour un montage déporté  
du moteur



+\* = Dimension + longueur de la course désirée

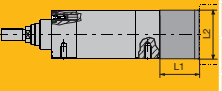
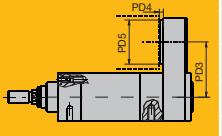
### Dimensions Standard (Version IP)

Taille du vérin	Unité	ETH032			ETH050			ETH080			ETH100		ETH125	
		M05	M10	M16	M05	M10	M20	M05	M10	M32	M10	M20	M10	M20
Pas de vis		M05	M10	M16	M05	M10	M20	M05	M10	M32	M10	M20	M10	M20
C	[mm]	93,6 (93,6)	102,6 (102,6)	106,6 (106,6)	99,5 (100,5)	105,5 (106,5)	117,5 (118,5)	141,5 (142,5)	159,5 (160,5)	189,5 (190,5)	- 2)		- 2)	
G1	[mm]	133 (180,5)	142 (189,5)	146 (193,5)	154 (198,5)	160 (204,5)	172 (216,5)	197 (259,5)	215 (277,5)	245 (307,5)	323 (349,5)	361 (387,5)	461 (487,5)	549 (575,5)
G2	[mm]	180,5 (228,5)	189,5 (237,5)	193,5 (241,5)	194 (239)	200 (245)	212 (257)	257 (320)	275 (338)	305 (368)	451 (478,0)	489 (516,0)	624 (651,0)	712 (739,0)
P	[mm]	66	75	79	67	73	85	89	107	137	162	200	192	280
A1	[mm]	14 (60)			15,5 (58,5)			21 (82)			- 2)		- 2)	
A2	[mm]	17			18,5			32			- 2)		- 2)	
AM	[mm]	22			32			40			70		96	
BG (=BN+BS)	[mm]	16			25			26			32		44	
BN Longueur du filetage utilisable	[mm]	11			20			20			22		33	
BS Profondeur de la largeur entre plat (sans filetage)	[mm]	5			5			6			10		11	
BH	[mm]	9			12,7			18,5			- 2)		- 2)	
DD filetage de montage <sup>1)</sup>	[mm]	M6x1,0			M8x1,25			M12x1,75			- 2)		- 2)	
E	[mm]	46,5			63,5			95			120		150	
EP	[mm]	46,5			63,5			95			175		220	
F	[mm]	16			24			30			- 2)		- 2)	
FF	[mm]	0,5			0,5			1,0			0		0	
JJ	[mm]	M6x1,0			M8x1,25			M10x1,5			M16x2		M20x2,5	
PP	[mm]	M6x1,0			M8x1,25			M10x1,5			M16x2		M20x2,5	
PG (Profondeur du filetage sur l'enveloppe PA)	[mm]	BG (=BN+BS)			BG (=BN+BS)			BG (=BN+BS)			26		35	
KK	[mm]	M10x1,25			M16x1,5			M20x1,5			M42x2		M48x2	
KV	[mm]	10			17			22			46		55	
ØMM h9	[mm]	22			28			45			70		85	
TG	[mm]	32,5			46,5			72			89		105	
KW	[mm]	5			6,5			10			10		10	
N1	[mm]	126			160			233,5			347		450	
FB	[mm]	47,5 (48)			40 (40,5)			60 (60,5)			128 (128,5)		163 (163,5)	
VD	[mm]	4			4			4			4		5	
ØBB	[mm]	30 d11			40 d11			45 d11			90 d9		110 d8	
VE	[mm]	12			16			20			20		20	
WH	[mm]	26			37			46			51		53	
ØB	[mm]	30 d11			40 d11			60 d11			90 d8		110 d8	


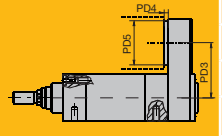
<sup>1)</sup> Filetage "DD" seulement obligatoire pour une méthode de montage "F".

<sup>2)</sup> les ETH100, ETH125 n'ont pas de filetage de fixation sur la partie inférieure

# Options de montage moteur<sup>1)</sup>

		Dimensions moteur					Options de montage moteur							
	direct	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	Ø Arbre	Longueur d'arbre	L1	L2					
ETH032		K1B	SMH60-B5/11	60	75	11	23	60,0	70,0					
		K1B	MH70-B5/11	60	75	11	23							
		K1B	NX3, EX3	60	75	11	23							
		K1C	SMH82-B8/14	80	100	14	30				67,0	82,0		
		P1A	PS60	50	70	16	40				77,0	63,5		
		P1G	PE3	40	52	14	35				72,0	63,5		
		déporté	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	Ø Arbre	Longueur d'arbre	PD3		PD4	PD5		
		K1B	SMH60-B5/11	60	75	11	23	67,5			9,0	70,0		
		K1B	MH70-B5/11	60	75	11	23							
		K1B	NX3	60	75	11	23							
		K1B	EX3	60	75	11	23							
		K1C	SMH82-B8/14	80	100	14	30						14,0	82,0
		P1A	PS60	50	70	16	40						22,0	63,5
		P1G	PE3	40	52	14	35						16,0	63,5

		Dimensions moteur					Options de montage moteur							
	direct	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	Ø Arbre	Longueur d'arbre	L1	L2					
ETH050		K1B	SMH60-B5/11	60	75	11	23	59	70					
		K1B	MH70-B5/11	60	75	11	23	59	70					
		K1B	NX3	60	75	11	23	59	70					
		K1C	SMH82-B8/14	80	100	14	30	63	82					
		K1E	SMH82-B5/19	95	115	19	40	84	100					
		K1E	SMH100-B5/19	95	115	19	40	84	100					
		K1E	MH105-B5/19	95	115	19	40	84	105					
		K1D	MH105-B9/19	80	100	19	40	84	105					
		K1D	SMH82-B8/19	80	100	19	40	84	82					
		K1D	NX4, EX4	80	100	19	40	84	82					
		P1A	PS60	50	70	16	40	74	63,5					
		P1G	PE3	40	52	14	35	69	63,5					
			déporté	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	Ø Arbre	Longueur d'arbre		PD3	PD4	PD5	
	K1B		SMH60-B5/11	60	75	11	23	87,5			9	70		
	K1B		MH70-B5/11	60	75	11	23							
	K1B		NX3	60	75	11	23							
	K1C		SMH82-B8/14	80	100	14	30						13	82
	K1D		EX4	80	100	19	40						92	92
	K1F		SMH100-B5/14 <sup>2)</sup>	95	115	14	30						13	100
	P1A	PS60	50	70	16	40	24						63,5	
P1G	PE3	40	52	14	35	16	63,5							

<sup>1)</sup> Avec les versions ETH ATEX n'utilisez que des moteurs/réducteurs certifiés ATEX (ex: gamme de moteurs EX)

<sup>2)</sup> Code commande SMH100-B5/14: " SMH100...ET..." (le diamètre d'arbre moteur est remplacé par le terme "ET")(pas dans le catalogue moteur) uniquement avec capteur de retour: Résolveur, A7

ETH032/ETH050/ETH080: Moteurs toujours avec rainure de clavette sur l'arbre de sortie.

Options de montage moteur supplémentaires sur demande.

Avant de monter un moteur qui ne se trouve pas dans la liste ci-dessus, merci de contacter Parker à l'adresse em\_motion@parker.com


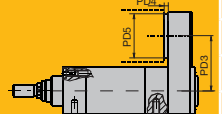
**Détails sur internet:**

**Moteurs**

[www.parker.com/eme/smh](http://www.parker.com/eme/smh)  
[www.parker.com/eme/mh](http://www.parker.com/eme/mh)  
[www.parker.com/eme/nx](http://www.parker.com/eme/nx)  
[www.parker.com/eme/ex](http://www.parker.com/eme/ex)

**Réducteurs**

[www.parker.com/eme/gear](http://www.parker.com/eme/gear)

	direct	Dimensions moteur					Options de montage moteur			
		Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	L1	L2	
ETH080		K1E	SMH82-B5/19	95	115	19	40	94,5	100	
		K1E	SMH100-B5/19	95	115	19	40	94,5	100	
		K1E	MH105-B5/19	95	115	19	40	94,5	100	
		K1D	MH105-B9/19	80	100	19	40	94,5	96	
		K1D	SMH82-B8/19	80	100	19	40	94,5	96	
		K1D	NX4	80	100	19	40	94,5	96	
		K1K	MH145-B5/24	130	165	24	50	104,5	145	
		K1K	SMH142-B5/24	130	165	24	50	104,5	145	
		K1J	MH105-B6/24	110	130	24	50	104,5	116	
		K1J	SMH115-B7/24	110	130	24	50	104,5	116	
		K1J	NX6, EX6	110	130	24	50	104,5	116	
		P1B	PS90	80	100	22	52	106,5	95	
		P1H	PE4	80	100	20	40	94,5	95	
		ETH080		Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	PD3
K1E	SMH82-B5/19			95	115	19	40	130	15	100
K1E	SMH100-B5/19			95	115	19	40		15	100
K1E	MH105-B5/19			95	115	19	40		15	100
K1D	MH105-B9/19			80	100	19	40		15	96
K1D	SMH82-B8/19			80	100	19	40		15	96
K1D	NX4			80	100	19	40		15	96
K1K	MH145-B5/24			130	165	24	50		15	145
K1K	SMH142-B5/24			130	165	24	50		15	145
K1J	MH105-B6/24			110	130	24	50		15	116
K1J	SMH115-B7/24			110	130	24	50		15	116
K1J	NX6			110	130	24	50		15	116
K1J	EX6			110	130	24	50		121,5	120
P1B	PS90			80	100	22	52		30	95
P1H	PE4	80	100	20	40	12	95			

ETH032/ETH050/ETH080: Moteurs toujours avec rainure de clavette sur l'arbre de sortie.

Options de montage moteur supplémentaires sur demande.

Avant de monter un moteur qui ne se trouve pas dans la liste ci-dessus, merci de contacter Parker à l'adresse [em\\_motion@parker.com](mailto:em_motion@parker.com)

**Détails sur internet:**

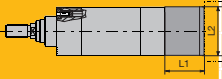
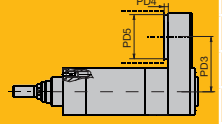
**Moteurs**

- [www.parker.com/eme/smh](http://www.parker.com/eme/smh)
- [www.parker.com/eme/mh](http://www.parker.com/eme/mh)
- [www.parker.com/eme/nx](http://www.parker.com/eme/nx)
- [www.parker.com/eme/ex](http://www.parker.com/eme/ex)

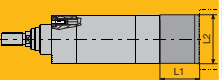
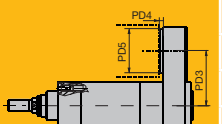
**Réducteurs**

- [www.parker.com/eme/gear](http://www.parker.com/eme/gear)



			Dimensions moteur				Options de montage moteur			
			Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	L1	L2		
ETH100	direct	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	L1	L2	
		K1H	SMH100-B5/24	95	115	24	50	155	140	
		K1H	MH105-B5/24	95	115	24	50	155	140	
		K1J	SMH115-B7/24, NX6, EX6	110	130	24	50	155	140	
		K1K	SMH142-B5/24	130	165	24	50	155	145	
		K1K	MH145-B5/24	130	165	24	50	155	145	
		K1L	MH205-B5/38	180	215	38	80	185	205	
		K1L	SMH170-B5/38	180	215	38	80	185	205	
		P1C	PS115	110	130	32	68	175	140	
		P1D	PS142	130	165	40	102	207	142	
		P1J	PE5	110	130	25	55	160	140	
	déporté	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	PD3	PD4	PD5
		K1H	SMH100-B5/24	95	115	24	50	176	23	155
		K1H	MH105-B5/24	95	115	24	50		23	155
		K1J	SMH115-B7/24, NX6, EX6	110	130	24	50		23	155
		K1K	SMH142-B5/24	130	165	24	50		22	155
		K1K	MH145-B5/24	130	165	24	50		22	155
		K1L	MH205-B5/38	180	215	38	80		27	205
		K1L	SMH170-B5/38	180	215	38	80		27	205
P1C		PS115	110	130	32	68	38		155	
P1D		PS142	130	165	40	102	45		155	
P1J		PE5	110	130	25	55	23		155	

Moteurs toujours avec rainure de clavette sur l'arbre de sortie. Options de montage moteur supplémentaires sur demande.

			Dimensions moteur				Options de montage moteur			
			Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	L1	L2		
ETH125	direct	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	L1	L2	
		K1L	SMH170	180	215	38	80	209,5	205	
		K1L	MH205	180	215	38	80	209,5	205	
		K1M	MH265	250	300	48	110	239,5	264	
		P1C	PS115	110	130	32	68	197,5	170	
		P1D	PS142	130	165	40	102	231,5	170	
		P1K	PE7	120	140	40	97	226,5	205	
		déporté	Code	Moteur / réducteur	Centrage	Diamètre de fixation	∅ Arbre	Longueur d'arbre	PD3	PD4
		K1L	SMH170	180	215	38	80	224	25	205
		K1L	MH205	180	215	38	80		25	205
		K1M	MH265	250	300	48	110		45	264
		P1C	PS115	110	130	32	68		32	185
		P1D	PS142	130	165	40	102		45	185
P1K		PE7	120	140	40	97	42		205	

ETH032/ETH050/ETH080: Moteurs toujours avec rainure de clavette sur l'arbre de sortie.

Options de montage moteur supplémentaires sur demande.

Avant de monter un moteur qui ne se trouve pas dans la liste ci-dessus, merci de contacter Parker à l'adresse [em\\_motion@parker.com](mailto:em_motion@parker.com)

**Détails sur internet:**

**Moteurs**

[www.parker.com/eme/smh](http://www.parker.com/eme/smh)  
[www.parker.com/eme/mh](http://www.parker.com/eme/mh)  
[www.parker.com/eme/nx](http://www.parker.com/eme/nx)  
[www.parker.com/eme/ex](http://www.parker.com/eme/ex)

**Réducteurs**

[www.parker.com/eme/gear](http://www.parker.com/eme/gear)

# Sélection moteur et réducteur

## Calcul du couple variateur

Le couple devant être fourni par le moteur résulte de l'accélération, de la charge et du couple de friction. Les couples doivent être calculés pour toutes les parties du cycle de l'application (représentés par l'index «j»)

Calcul du **couple d'accélération** en respectant le moment d'inertie de rotation:

$$M_{B,j} = \left( (J_{ip,0} + J_{ip,Course} \cdot Course) \cdot \frac{1}{\eta_{ETH}} \cdot \frac{1}{i_G^2 \cdot \eta_G} + J_G + J_M \right) \cdot 10^{-3} \cdot \frac{6,28 \cdot a_{K,j}}{P_h}$$

**uniquement avec réducteur**

Formule 5

Les forces d'accélération dues au mouvement de translation des masses sont prises en compte dans le calcul des forces axiales (page 11).

Les **couple de charge** résultent des forces axiales existantes:

$$M_{L,j} = \frac{F_{x,a/e,j}}{\text{Force constante}} \cdot \frac{1}{i_G \cdot \eta_G}$$

**uniquement avec réducteur**

Formule 6

Le moteur doit donc générer les couples variateurs suivant:

$$M_{M,j} = M_{B,j} + M_{L,j}$$

Formule 7

Le **couple efficace** peut être déduit du couple variateur pour toutes les parties du cycle de l'application (formule 7):

$$M_{eff} = \sqrt{\frac{1}{t_{total}} \cdot (M_{M1}^2 \cdot t_1 + M_{M2}^2 \cdot t_2 + \dots)}$$

Formule 8

## Dimensionnement moteur

- Le couple nominal du moteur doit dépassé le couple efficace calculé (formule 8).
  - Le couple max. du moteur doit dépassé le couple maximum du variateur (formule 7).
- Avec l'aide du tableau « options de montage moteurs » vous pouvez vérifier si le moteur est mécaniquement compatible avec le vérin électrique correspondant.

### Abréviations utilisées(formules 5-8)

- $M_{B,j}$  = Couple d'accélération variable en Nm
- $J_{i/p,0}$  = Red. rot. inertie à course nulle pour une configuration direct/déporté du moteur en kgmm<sup>2</sup>  
voir «Caractéristiques techniques» page 8
- $J_{i/p, course}$  = Red. rot. inertie par mm de course pour une configuration direct/déporté du moteur en kgmm<sup>2</sup>  
voir «Caractéristiques techniques» page 8
- Course = Course sélectionnée en mm
- $\eta_{ETH}$  = Rendement du vérin électrique                    0,9 (montage direct)0,81 (montage déporté)
- $i_G$  = Rapport de réduction
- $\eta_G$  = Rendement du réducteur (voir les caractéristiques du fabricant)
- $J_M$  = Moment d'inertie du moteur en kgmm<sup>2</sup> (voir les caractéristiques du constructeur)
- $J_G$  = Moment d'inertie du réducteur en kgmm<sup>2</sup> (voir les caractéristiques du constructeur)
- $a_{K,j}$  = Accélération de la tige du vérin en m/s<sup>2</sup>
- $P_h$  = Pas de vis en mm
- $M_{L,j}$  = Couple de la charge en Nm
- $F_{x,a/e,j}$  = Charge dans la direction x en N (voir page 11)
- $M_{M,j}$  = Couple variateur en Nm
- $M_{eff}$  = Valeur moteur efficace en Nm
- $t_{total}$  = Temps de cycle total en s
- $t_j$  = Temps total du cycle en s

Force constante: "Caractéristiques techniques" voir page 8.  
Index "j" pour un segment individuel du cycle de l'application

## Méthodes de montage

Merci de respecter les indications du manuel ETH (19x-550002) sur les couples de serrage et les vis.

### Standard



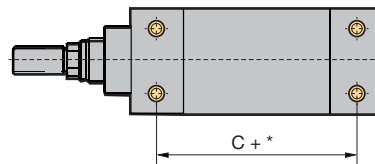
ETH032-ETH125

Exemple d'une configuration montage parallèle du moteur



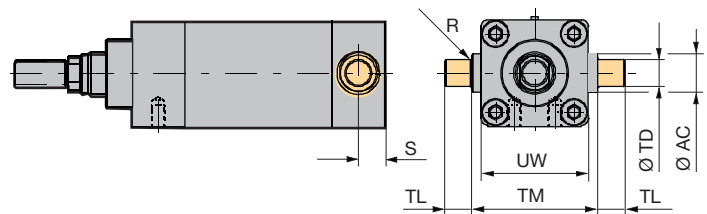
Montage par les filetages du vérin à l'avant ou à l'arrière avec un montage parallèle du moteur (ETH032-ETH125).  
("Dimensions" voir page 22)

ETH032-ETH080



Montage par 4 alésages sur le dessous du vérin. (ETH032-ETH080).  
("Dimensions" voir page 22)

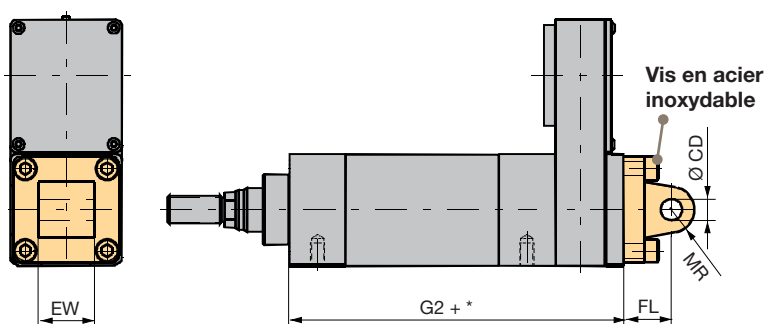
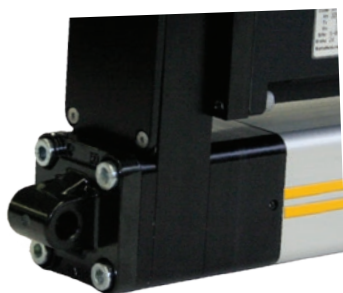
### Montage sur tourillon



	UW	ØTD (h8)	R	TL	TM	ØAC	S
	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	46,5	12	1	12	50	18	25,5
<b>ETH050</b>	63,5	16	1	16	75	25	39
<b>ETH080</b>	95,3	25	2	25	110	35	34,5
<b>ETH100</b>	120	40	4	40	140	70	57
<b>ETH125</b>	150	50	10	52	160	90	100

+\* = Dimension + longueur de la course désirée ("Dimensions" voir page 22).  
Note: Pour un graissage option « 1 » (port de graissage central) merci de consulter les méthodes de montage avec l'option « D » le tourillon toujours à 6 heures.

## Montage sur articulation arrière

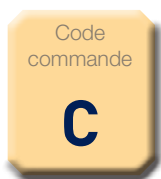


	No. art.	EW	ØCD	MR	FL ±0,2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	0112.033	26	10 <sup>+0,058</sup> <sub>-0,010</sub>	11	22
<b>ETH050</b>	0122.033	32	12 <sup>+0,058</sup> <sub>-0,010</sub>	13	27
<b>ETH080</b>	0132.033	50	16 <sup>+0,058</sup> <sub>-0,010</sub>	17	36
<b>ETH100</b>	0142.033	60	30 <sup>+0,085</sup> <sub>-0,010</sub>	35	80
<b>ETH125</b>	0152.033	70	50 <sup>+0,110</sup> <sub>-0,010</sub>	45	115

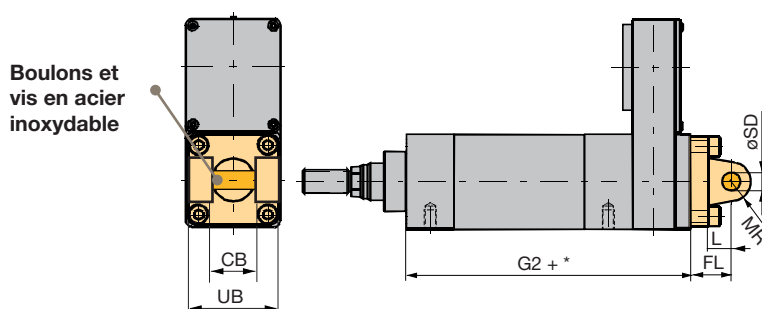
+\* = Dimension + longueur de la course désirée ("Dimensions" voir page 22).

Figure dans le code commande du vérin, n'utilisez le n° d'article que pour des commandes de pièces de rechange. La livraison des pièces de rechange inclut les vis de fixation du vérin.

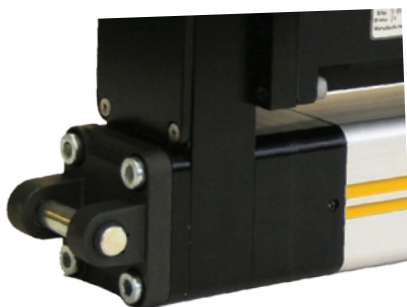
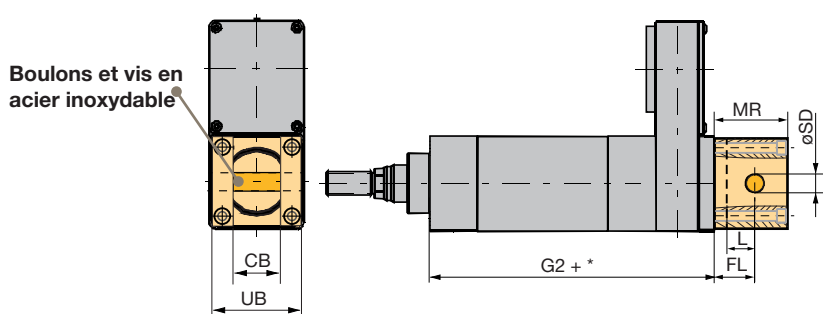
## Chape arrière



**ETH032-ETH080**



**ETH100 & ETH125**



	No. art.	UB	CB	ØSD	MR	L	FL ±0,2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	0112.031	46,5	26	10 h9	9,5	13	22
<b>ETH050</b>	0122.031	63,5	32	12 h9	12,5	16	27
<b>ETH080</b>	0132.031	95	50	16 h9	17,5	22	36
<b>ETH100</b>	0142.031	120	60,5	30 f7	100	40	65
<b>ETH125</b>	0152.031	150	70,5	50 f7	145	55	90

+\* = Dimension + longueur de la course désirée ("Dimensions" voir page 22).

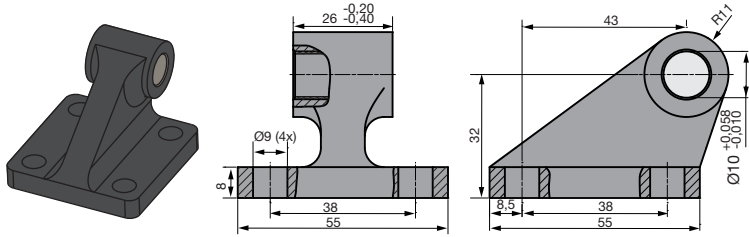
Figure dans le code commande du vérin, n'utilisez le n° d'article que pour des commandes de pièces de rechange. La livraison des pièces de rechange inclut les vis de fixation du vérin.

## Support de chape

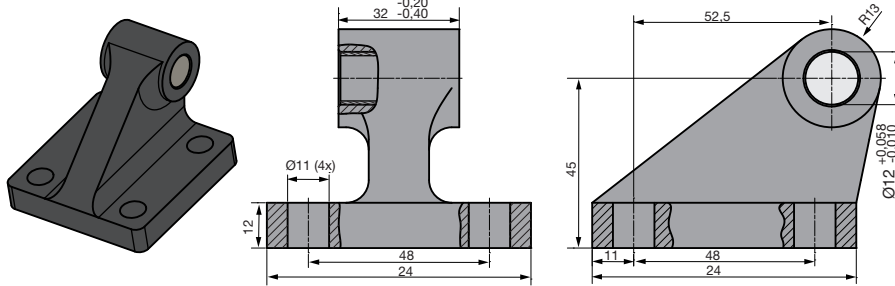
Contre pièce de chape arrière. Merci de commander séparément avec un numéro de commande, si demandé

Dimensions [mm]

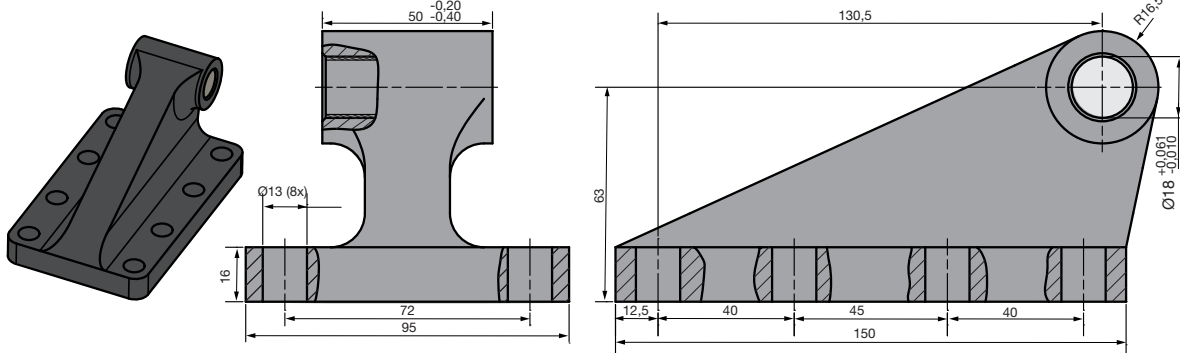
### Support pour ETH032, Pièce N° 0112.039



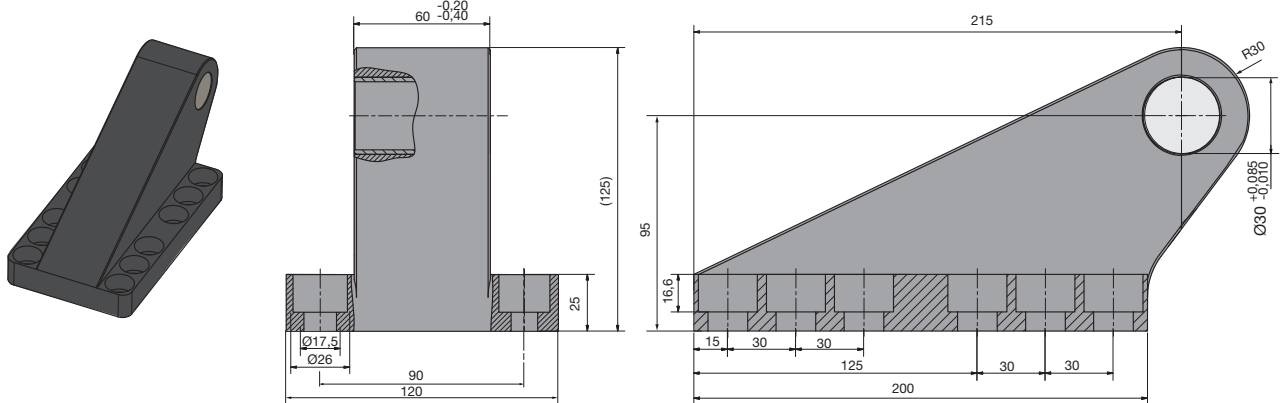
### Support pour ETH050, Pièce N° 0122.039



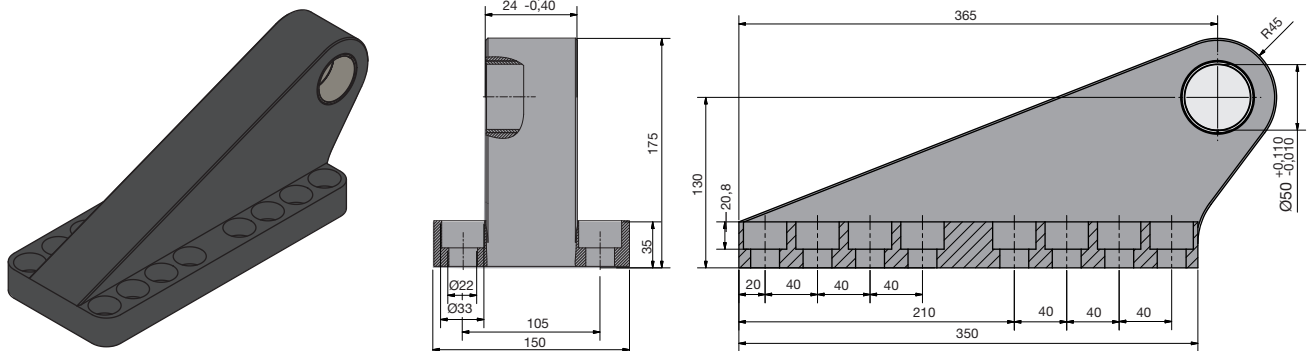
### Support pour ETH080, Pièce N° 0132.039



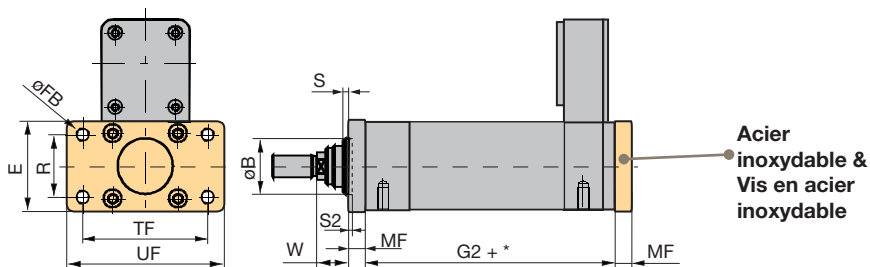
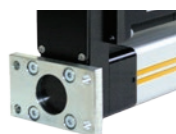
### Support pour ETH100, Pièce N° 0142.039



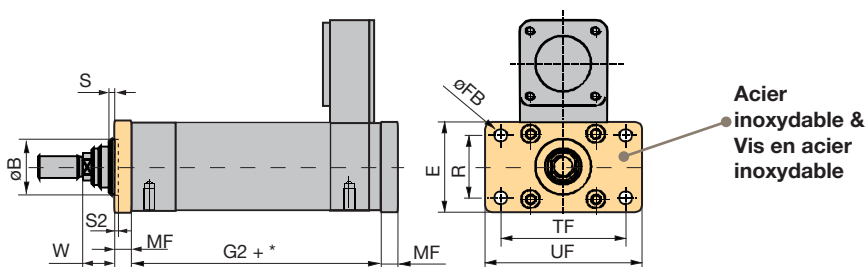
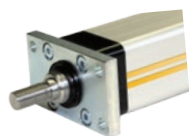
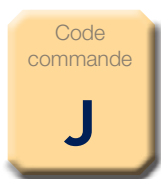
### Support pour ETH125, Pièce N° 0152.039



## Bride arrière



## Bride avant



### Dimensions bride arrière (H) et bride avant (J)

	No. art. (1 pièce)	UF	E	TF	ØFB	R	W	MF	ØB Bride arrière	ØB Bride avant	S	S2
		[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	0112.918	80	48	64	7	32	16	10	30		2	-
<b>ETH050</b>	0122.918	110	65	90	9	45	25	12	40		4	-
<b>ETH080</b>	0132.918 (bride arrière) 0132.919 (bride avant)	150	95	126	12	63	30	16	45	60	4	-
<b>ETH100</b>	0142.918	258	120	220	17,5	80	26	25	90		-	5
<b>ETH125</b>	0152.918	320	150	270	21,5	100	13	40	110		-	20

+\* = Dimension + longueur de la course désirée ("Dimensions" voir page 22).

Figure dans le code commande du vérin, n'utilisez le n° d'article que pour des commandes de pièces de rechange.

Merci de noter que les brides d'installation avant et arrière en pièce de rechange doivent être commandées séparément.

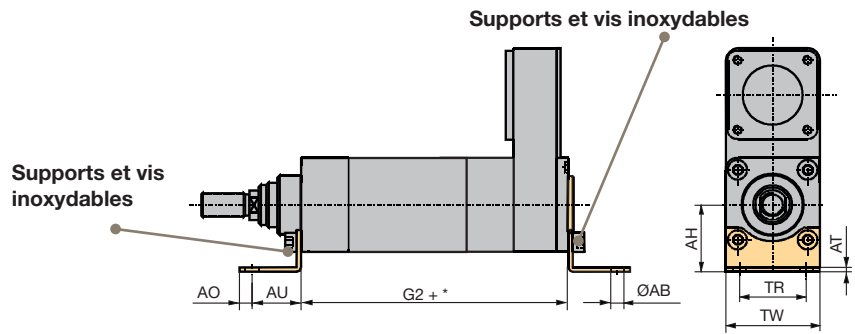
La livraison des pièces de rechange inclut les vis de fixation du vérin.

Composants en acier inoxydable uniquement pour ETH032-ETH100.

## Montage sur pattes

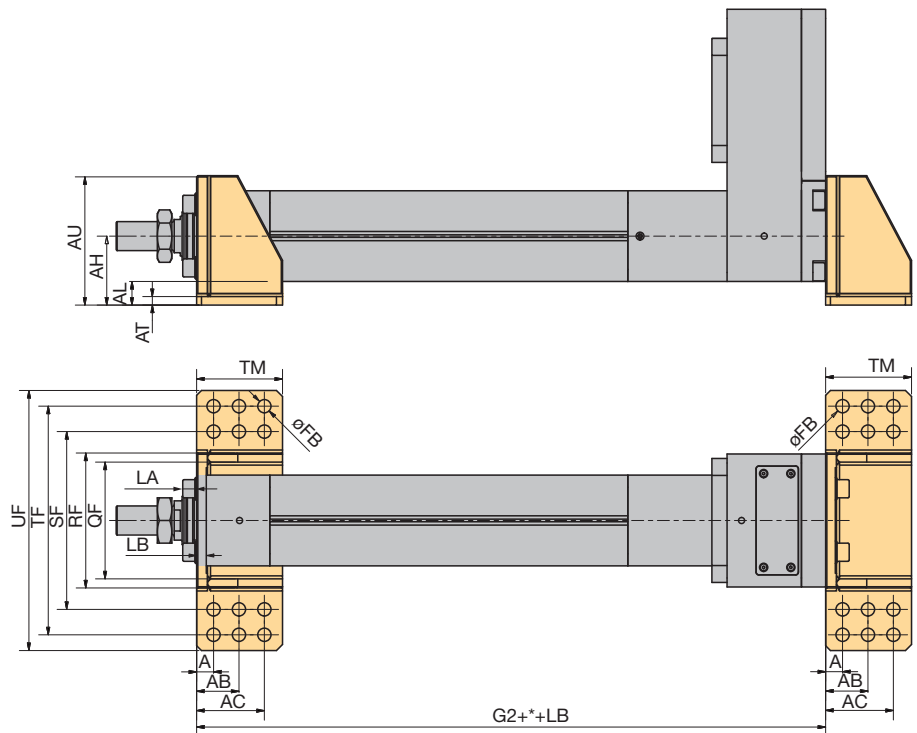
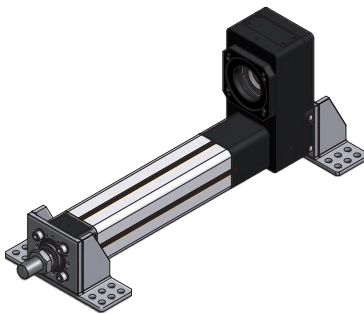


### ETH032-ETH080



	No. art. Equerres avant et arrière	AH	AT	TR	ØAB (H14)	AO	AU	TW
		[mm]						
<b>ETH032</b>	0112.916	32	4	32	7	8	24	46,5
<b>ETH050</b>	0122.916	45	4	45	9	12	32	63,5
<b>ETH080</b>	0132.916	63	6	63	13,5	15	41	95

### ETH100 & ETH125



	No. art. Equerres avant et arrière	AU	AH	AL	AT	UF	TF	SF	RF	QF	LA	LB	ØFB	TM	A	AB	AC
		[mm]															
<b>ETH100</b>	0142.916	164	94	34	14	290	-	246	200	170	19	13	17,5	99	16,5	49,5	81,5
<b>ETH125</b>	0152.916	214	114	39	14	430	378	294	223	193	23	16	22	142	28	70	112

+\* = Dimension + longueur de la course désirée ("Dimensions" voir page 22).

Figure dans le code commande du vérin, n'utilisez le n° d'article que pour des commandes de pièces de rechange. La livraison des pièces de rechange inclut les vis de fixation du vérin.

Composants en acier inoxydable uniquement pour ETH032-ETH080.

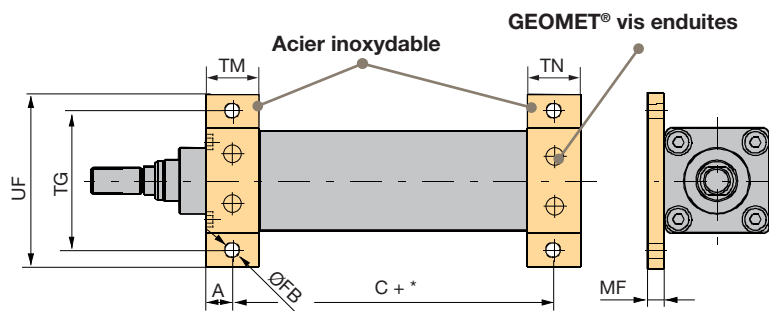
\* Pour les classes de protection "B" et "C", nous recommandons des vis enduites GEOMET®(couche mince de protection contre la corrosion).

## Montage sur pattes latérales



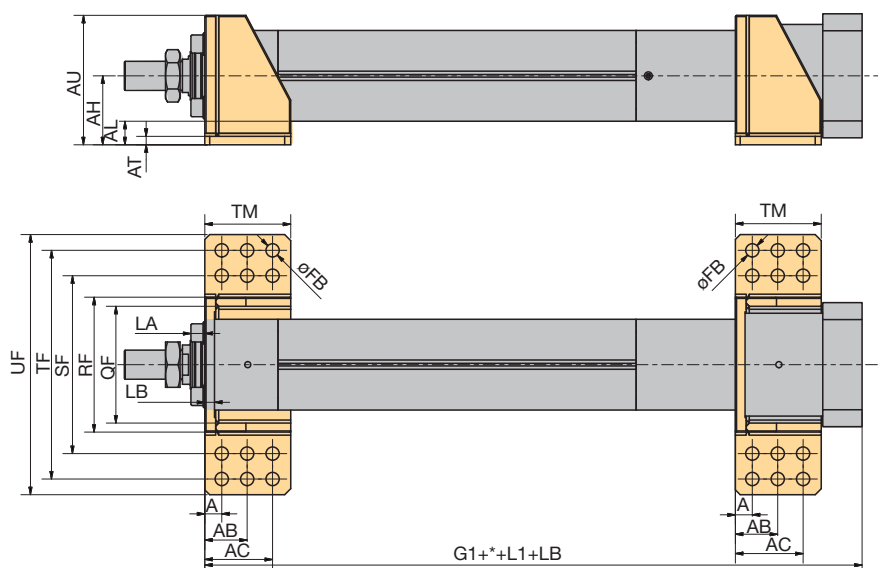
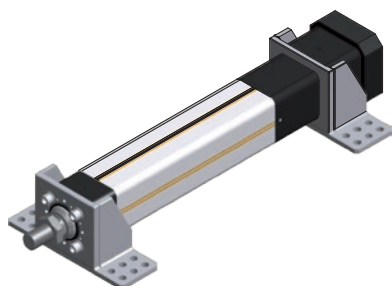
### ETH032-ETH080

Montage sur pattes latérales



	No. art. (2 pièces)	TG	UF	ØFB	TM	MF	A	AB	TN	B	BB	BC
		[mm]										
<b>ETH032</b>	0112.917	62	78	6,6	25	8	12,5	-	25	-	-	-
<b>ETH050</b>	0122.917	84	104	9	30	10	15	-	30	-	-	-
<b>ETH080</b>	0132.917	120	144	13,5	40	12	20	-	40	-	-	-

### ETH100 & ETH125



	No. art.	AU	AH	AL	AT	UF	TF	SF	RF	QF	LA	LB	ØFB	TM	A	AB	AC	
		[mm]																
<b>ETH100</b>	- <sup>1)</sup>	164	94	34	14	290	-	246	200	170	19	13	17,5	99	16,5	49,5	81,5	
<b>ETH125</b>	- <sup>1)</sup>	214	114	39	14	430	378	294	223	193	23	16	22	142	28	70	112	

+\* = Dimension + longueur de la course désirée ("Dimensions" voir page 22).

Figurant dans le code commande du vérin, n'utilisez le n° d'article que pour des commandes de pièces de rechange (pour ETH032-ETH080 seulement). La livraison des pièces de rechange inclut les vis de fixation du vérin.

Composants en acier inoxydable uniquement pour ETH032-ETH080.

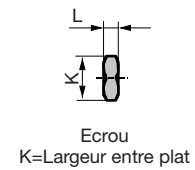
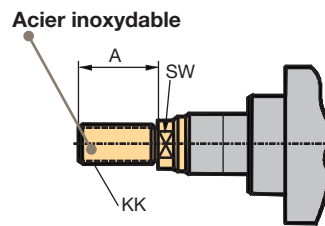
<sup>1)</sup>Une transformation ultérieure ne peut être réalisée que dans notre usine.

\* Pour les classes de protection "B" et "C", nous recommandons des vis enduites GEOMET® (couche mince de protection contre la corrosion).



## Version de la tige vérin

### Filetage externe



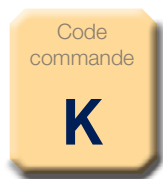
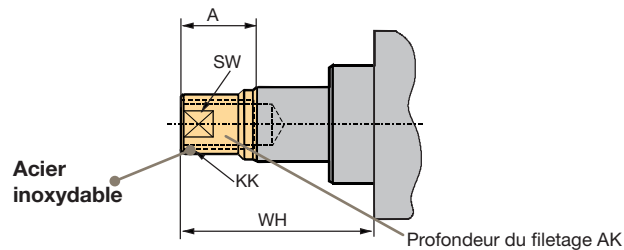
Filetage externe (sur demande)				
	Poids	A	KK	SW <sup>1)</sup>
	[kg]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	0,06	22	M10x1,25	10
<b>ETH050</b>	0,15	32	M16x1,5	17
<b>ETH080</b>	0,48	40	M20x1,5	22
<b>ETH100</b>	2,4	70	M42x2	46
<b>ETH125</b>	3,7	96	M48x2	55

<sup>1)</sup> SW: Largeur entre plat (la position du plat n'est pas fixée)

Ecou				
	Poids	M	L	K <sup>1)</sup>
	[kg]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	0,01	M10x1,25	5	17
<b>ETH050</b>	0,02	M16x1,5	8	24
<b>ETH080</b>	0,04	M20x1,5	10	30
<b>ETH100</b>	0,27	M42x2	16	65
<b>ETH125</b>	0,60	M48x2	24	75

<sup>1)</sup> K: Largeur entre plat  
L'écrou est inclus dans la fourniture.

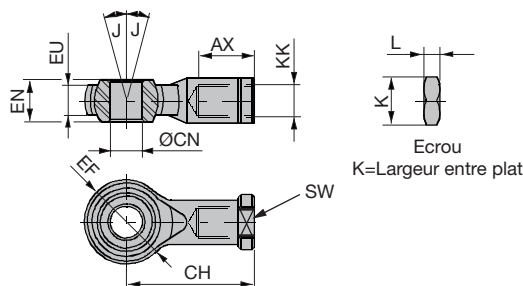
### Filetage interne



Filetage interne							
	Poids	A	KK (Option F)	KK (Option K)	AK	WH	SW <sup>1)</sup>
	[kg]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	0,04	14	M10x1,25		20	32	12
<b>ETH050</b>	0,14	24	M16x1,5		25	50	20
<b>ETH080</b>	0,42	29	M20x1,5		35	59	26
<b>ETH100</b>	2,2	60	M42x2	M45x3	50	92	60
<b>ETH125</b>	4,3	90	M48x2	M45x3	60	123	70

<sup>1)</sup> SW: Largeur entre plat (la position du plat n'est pas fixée)

## Tige avec embout à rotule



	No. art.		Poids	KK	SW <sup>1)</sup>	ØCN	EN	EU	AX	CH	ØEF	J	K	L
	Standard	Inoxydable												
			[kg]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[°]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	4078-10	P1S-4JRT	0,07	M10x1,25	17	10 H9	14	10,5	20	43	28	13	17	5
<b>ETH050</b>	4078-16	P1S-4MRT	0,23	M16x1,5	22	16 H9	21	15,0	28	64	42	15	24	8
<b>ETH080</b>	4078-20	P1S-4PRT	0,41	M20x1,5	32	20 H9	25	18,0	33	77	50	14	30	10
<b>ETH100</b>	0142.920-01	0142.920-02	2,8	M42x2	60	40 H7	49	7	60	142	90	16	65	15
<b>ETH125</b>	0152.920-01	non disponible	5,0	M48x2	65	50 H7	60	45	65	160	116	14	75	24

Figure dans le code commande du vérin, n'utilisez le n° d'article que pour des commandes de pièces de rechange. Le prérequis est une tige de vérin avec alésage externe

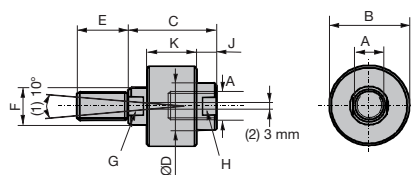
<sup>1)</sup> SW: Largeur entre plat (la position du plat n'est pas fixée)

## Coupleur d'alignement



### Pour monter à l'extrémité de la tige du vérin

- Déséquilibre de l'alignement
- Augmente les tolérances de montage
- Simplifie le montage du vérin
- Augmente la durée de vie des guidages du vérin
- Compense le décalage entre les composants et soulage le guidage de l'influence des forces latérales
- La force de traction/poussée demeure



(1): Décalage angulaire  
(2): Décalage radial  
E: Dimension de perçage pour la profondeur

	Pièce N°	Poids	A	B	C	ØD	E	F	G	H	J	K
		[kg]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]	[mm]
<b>ETH032</b>	LC32-1010	0,26	M10x1,25	40	51	19	19	16	13	16	13	26
<b>ETH050</b>	LC50-1616	0,64	M16x1,5	54	59	32	29	25	22	29	14	33
<b>ETH080</b>	LC80-2020	1,30	M20x1,5	54	59	32	29	25	22	29	14	33
<b>ETH100</b>	- <sup>1)</sup>	4,5	M39x2 <sup>2)</sup>	101,6	111,1	57,2	57,2	44,5	38	49	22,2	69,9
<b>ETH125</b>	0152.921	9,0	M48x2	127	142,9	76,2	76,2	57,2	49,3	67	35	85,8

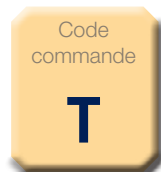
Figure dans le code commande du vérin, n'utilisez le n° d'article que pour des commandes de pièces de rechange. Le prérequis est une tige de vérin avec alésage externe

Uniquement disponible avec protection de classe A (IP54 avec vis galvanisées).

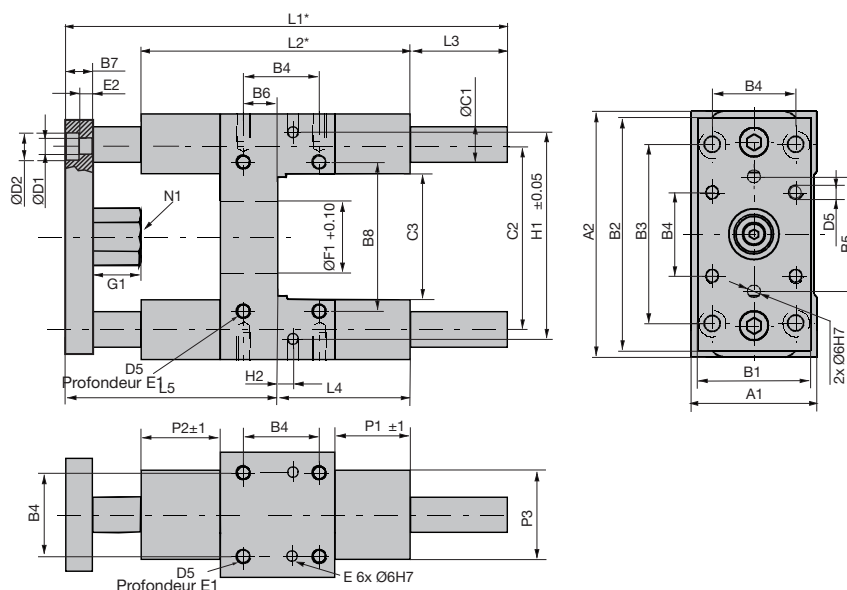
<sup>1)</sup>Une transformation ultérieure de l'extrémité de la tige ne peut être réalisée que dans notre usine.

<sup>2)</sup> Attention: Le filetage M39x2 diffère du standard (M42x2).

## Guidage linéaire



2)



### Fonction du guidage linéaire:

- Précision et stabilité supplémentaire
- Dispositif anti-rotation pour des couples élevés
- Absorption des forces latérales

### Versions

#### Option R:

##### Palier avant avec douilles à billes

(disponible uniquement en protection classe A, "Codification" voir page 54)

- Principalement fonte d'aluminium extrudée
- 2 tiges de guidage renforcée en acier, surface plaqué chrome
- Roulements à billes linéaires

#### Option T: 2)

##### Palier avant avec douilles à billes

(pour toutes les options de protection, standard avec options B & C, "Codification" voir page 54)

- Principalement fonte d'aluminium extrudée
- 2 tiges de guidage en acier inoxydable
- Guides coulissants

Lors du dimensionnement de l'entraînement d'un vérin électrique ETH avec palier avant et bagues de glissement, une augmentation des pertes par frottement dans les bagues de glissement doit être prise en considération

#### Note:

1) xxxx correspond à la course personnalisée. Pour des informations sur cette valeur, merci de contacter Parker.

+\* = Dimension + longueur de la course désirée ("Dimensions" voir page 22).

disponible pour ETH032-ETH080.

Pour l'ETH080, les modules de guidage linéaires standards pneumatiques ne peuvent pas être utilisés.

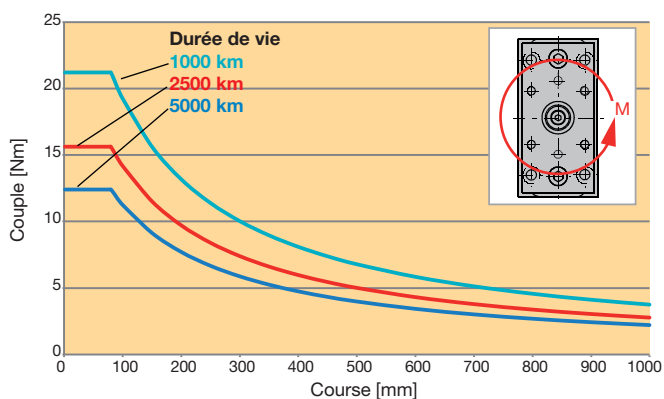
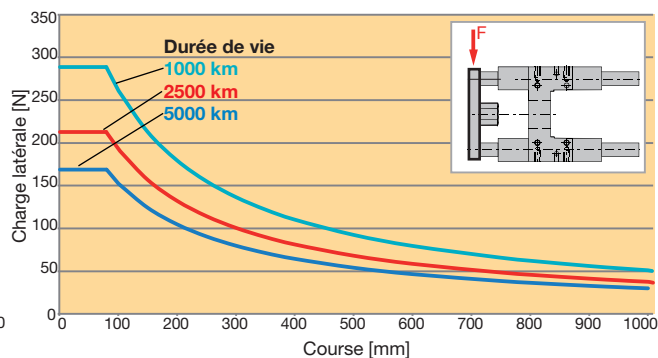
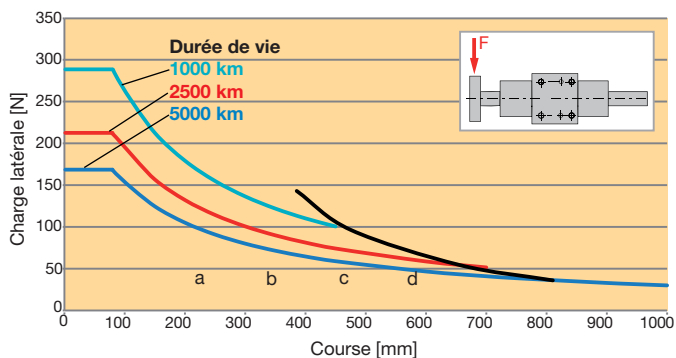
2) pas pour ATEX

	Unité	ETH032	ETH050	ETH080
Art-N°. - Option R 1)		0112.040-xxxx	0122.040-xxxx	0132.040-xxxx
Art-N°. - Option T 1)		0112.041-xxxx	0122.041-xxxx	0132.041-xxxx
A1	[mm]	50	70	105
A2	[mm]	97	137	189
B1	[mm]	45	63	100
B2	[mm]	90	130	180
B3	[mm]	78	100	130
B4	[mm]	32,5	46,5	72
B5	[mm]	50	72	106
B6	[mm]	4	19	21
B7	[mm]	12	15	20
B8	[mm]	61	85	130
ØC1	[mm]	12	20	25
C2	[mm]	73,5	103,5	147
C3	[mm]	50	70	105
ØD1	[mm]	6,6	9	11
ØD2	[mm]	11	14	17
D5	[mm]	M6	M8	M10
E (profondeur)	[mm]	10	10	10
E1 (profondeur)	[mm]	12	16	20
E2 (profondeur)	[mm]	7	9	11
ØF1	[mm]	30	40	60
G1	[mm]	17	27	32
H1	[mm]	81	119	166
H2	[mm]	11,7	4,2	15
L1+*	[mm]	150	192	247
L2	[mm]	120	150	200
L3+*	[mm]	15	24	24
L4	[mm]	71	79	113
L5	[mm]	64	89	110
N1	[mm]	17	24	30
P1	[mm]	36	42	50
P2	[mm]	31	44	52
P3	[mm]	40	50	70
Poids total avec une course nulle	[kg]	0,97	2,56	6,53
Masse en mouvement pour une course nulle	[kg]	0,60	1,84	4,36
Poids additionnel	[kg/m]	1,78	4,93	7,71

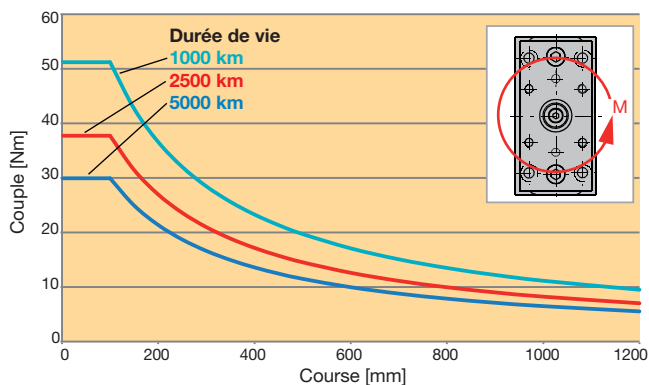
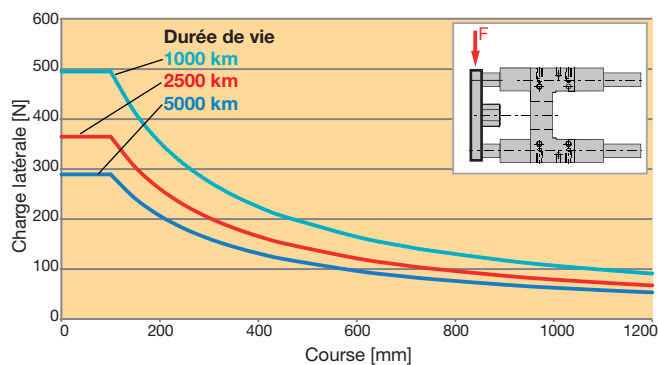
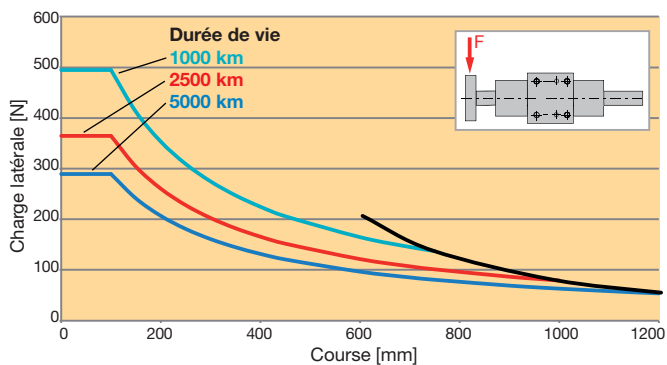
**Charge admissible / durée de vie**

**Palier avant avec douilles à billes (option R)**

**ETH032**



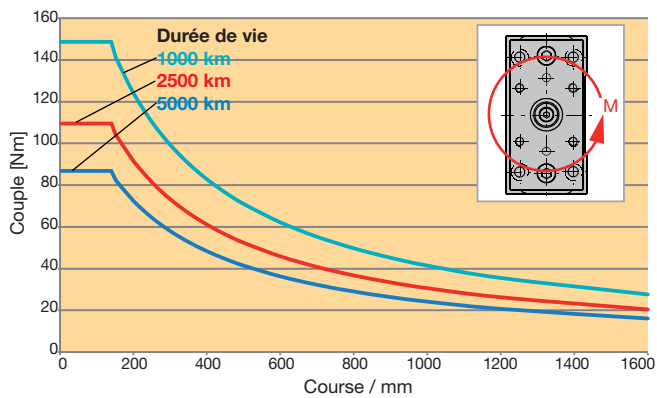
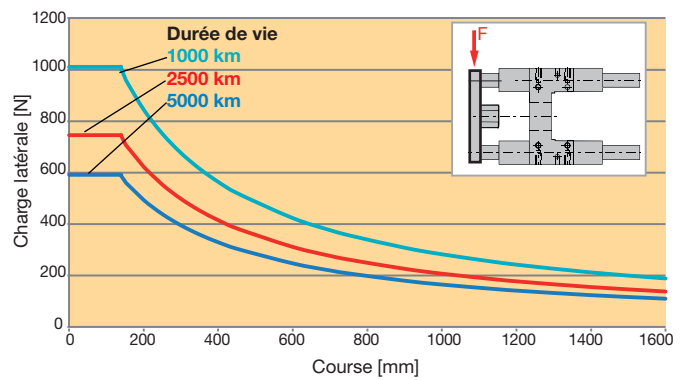
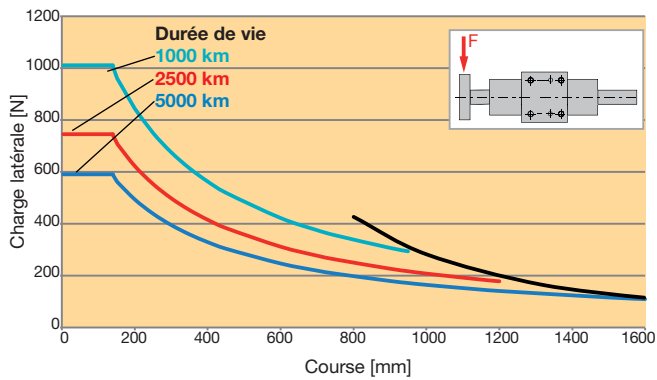
**ETH050**



Les courbes s'appliquent pour une vitesse de déplacement moyenne de 0,5 m/s, une température ambiante de 20 °C.

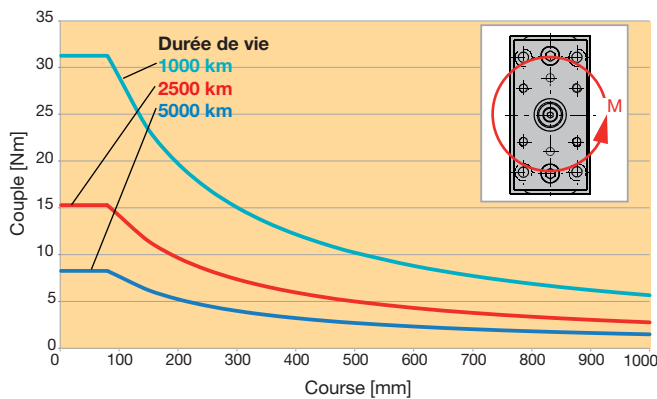
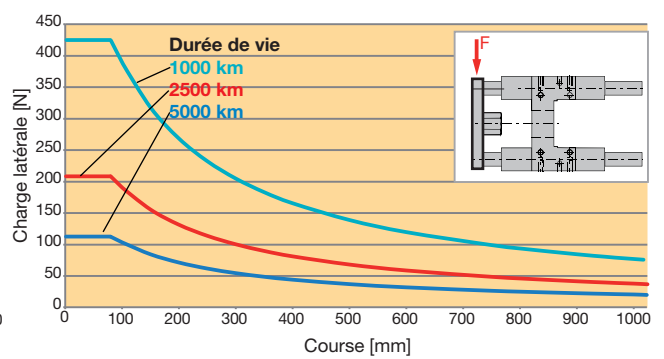
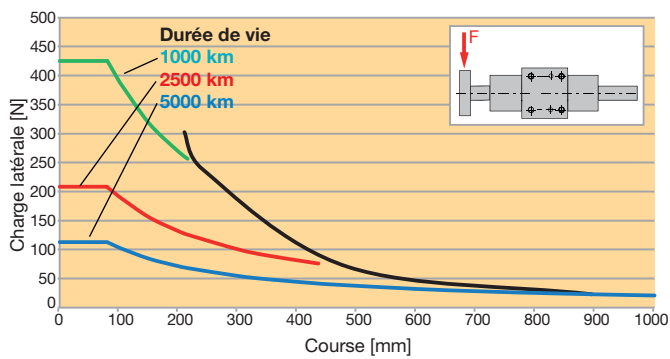
### Palier avant avec douilles à billes (option R)

#### ETH080



### Palier avant avec guidage coulissant (option T)

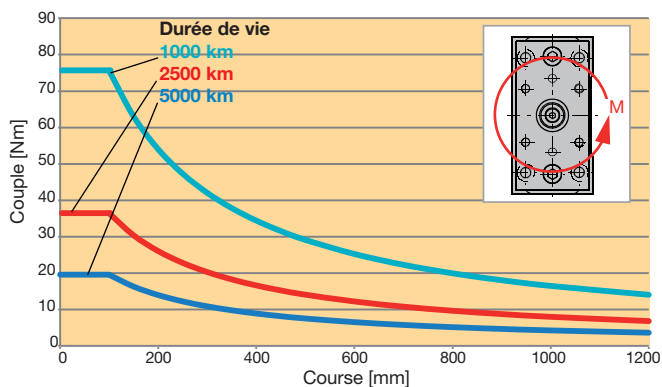
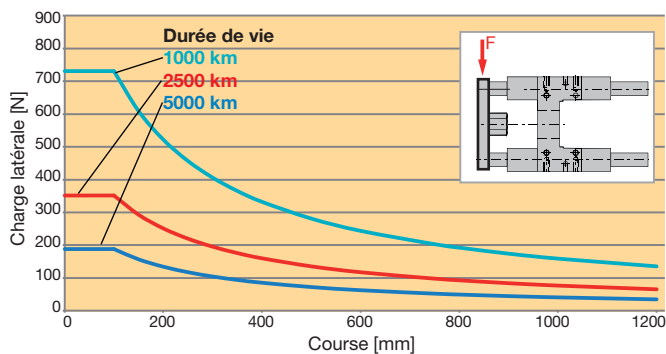
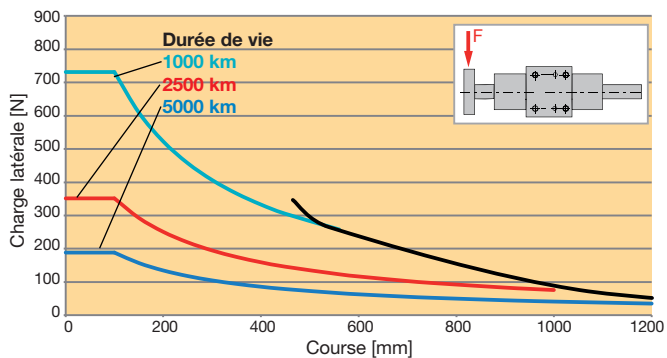
#### ETH032



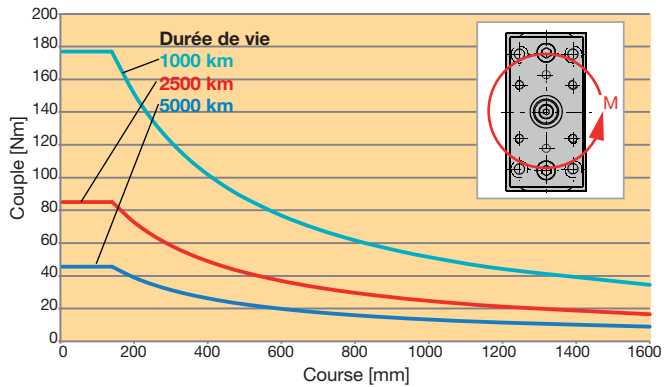
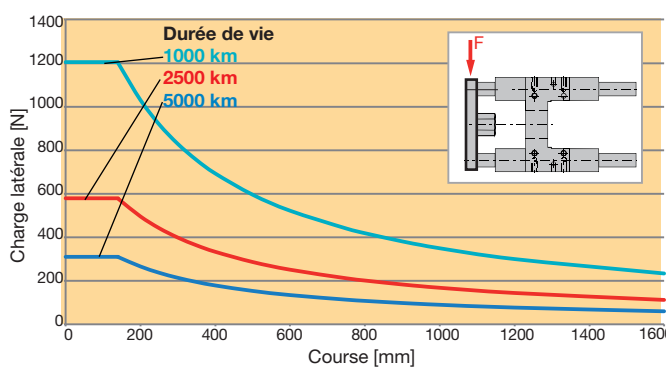
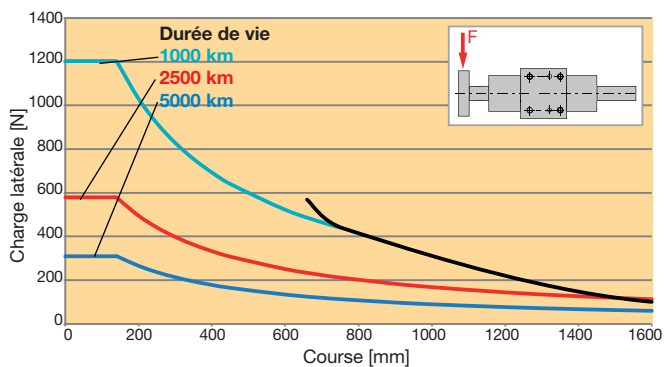
Les courbes s'appliquent pour une vitesse de déplacement moyenne de 0,5 m/s, une température ambiante de 20 °C.

**Palier avant avec guidage coulissant (option T)**

**ETH050**



**ETH080**



Les courbes s'appliquent pour une vitesse de déplacement moyenne de 0,5 m/s, une température ambiante de 20 °C.

## Accessoires

### Capteur de force - Embout à rotule avec capteur de force intégré

Les têtes à rotule sont des composants importants respectant la rotation, permettant aux mouvements de pivoter et d'incliner. La mesure de force est de plus en plus demandées dans ce type d'applications

Le transmetteur de force est utile pour un montage direct sur la tige du vérin. Ils peuvent, par exemple, être utilisé pour mesurer les forces de contacts ou surcharges.

Grâce à la technologie de film mince, les capteurs de force sont très robuste et stable sur une longue période de temps. Un amplificateur intégré émet un signal de sortie de 4...20 mA.

Les capteurs répondent à la norme compatibilité électromagnétique (EMC) EN61326 et sont étudiés pour supportés des forces de tractions/poussées.



#### Caractéristiques

- Gamme de mesure: Forces de traction/poussée jusqu'à  $\pm 114$  kN
- Implants de film mince (au lieu des jauges de tension de feuille de métal collées conventionnelles)
- Version acier inoxydable résistante à la corrosion
- Amplificateur intégré
- petite dérive due à la température
- Grande stabilité à long terme
- Résistance aux chocs et aux vibrations
- Pour des mesures statiques et dynamiques
- Bonne répétabilité
- Montage simple
- Aussi disponible en version ATEX<sup>1)2)</sup>. Autorisé en atmosphères gazeuses zone 1 et zone 2.

II 2G Ex ib IIC T4

**La connexion du capteur de force au Compax3 avec option M21 est possible.**

#### Caractéristiques techniques

	Unité	Embout à rotule avec capteur de force intégré									Avec filetage externe		
		ETH032			ETH050			ETH080			ETH100	ETH125	
		M05	M10	M16	M05	M10	M20	M05	M10	M32	M10/M20	M10	M20
Précision	[%]	0,2									1		
Matériel	-	Acier inoxydable											
Type de protection	-	IP67											
Température ambiante	[°C]	- 20 à + 80											
Gamme de mesure	[kN]	±3,7	±3,7	±2,4	±9,3	±7,0	±4,4	±17,8	±25,1	±10,6	±56,0	±88,7	±114,0
Précision	[N]	14,8	14,8	9,6	37,2	28,0	17,6	71,2	100,4	42,4	1120	1774	2280
Pièce N° (standard)	-	0111.916		0111.917	0121.916	0121.917	0121.918	0131.916	0131.917	0131.918	0141.916	0141.917	0141.918
Pièce N° (option ATEX <sup>1)2)</sup>	-	0111.946		0121.946	0121.947	0131.946	0131.947	0141.946	0151.947	0151.948			

Pour ETH032-ETH080: Seulement possible avec extrémité de tige du vérin "M" (alésage externe).

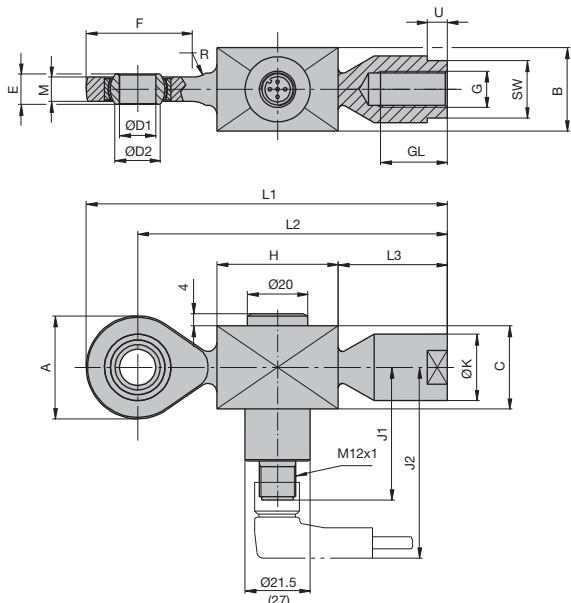
Pour ETH100, ETH125: Seulement possible avec extrémité de tige du vérin «K».

Une conversion ultérieure pour une autre extrémité de tige en M ou K n'est généralement **PAS** possible.

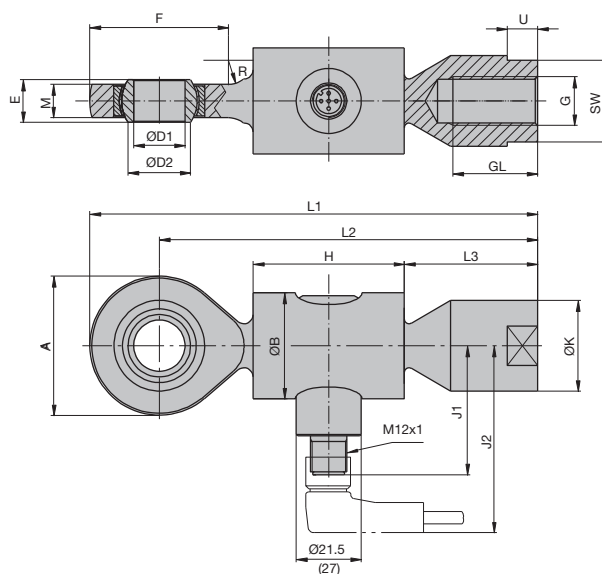
<sup>1)</sup> L'homologation ATEX des capteurs de force n'est satisfaite que si le capteur fonctionne avec un amplificateur d'isolation autorisé ATEX et d'un câble ATEX autorisé.

<sup>2)</sup> Merci de respecter les instructions d'installation et d'exploitation dans le manuel d'utilisation fourni.

Version pour ETH032



Version pour ETH050 & ETH80



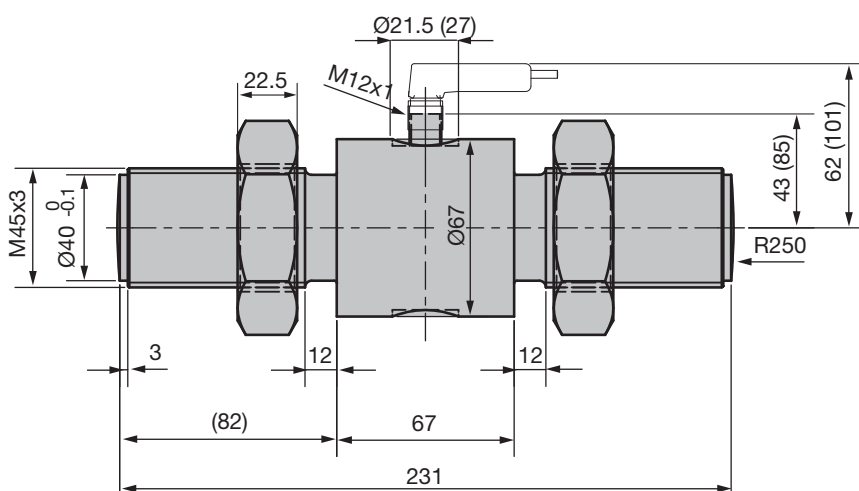
Dimensions [mm]

Dimensions - Version standard (version ATEX)

	A	B	ØB	C	ØD1	ØD2 0,008	E	F	G	GL	H	J1	J2	ØK	L1	L2	L3	M	SW <sup>1)</sup>	U
Pour ETH032	34	27	-	27	12	15	10	35	M10x1,25	21	40	44 (70)	63 (89)	22	119	102	36	8	19	8
Pour ETH050	46	-	35	-	17	20,7	14	46	M16x1,5	28	50	44 (70)	63 (89)	30	148	125	44	11	27	12
Pour ETH080	53	-	54	-	20	24,2	16	54	M20x1,5	33	54	44(78)	63(97)	35	171	144,5	54	13	32	13

<sup>1)</sup> SW: Largeur entre plat

Version pour ETH100 & ETH125

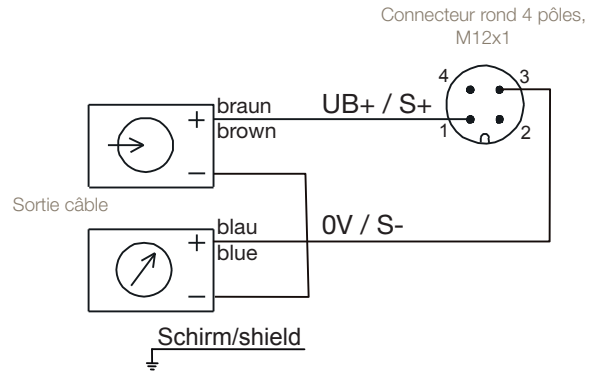
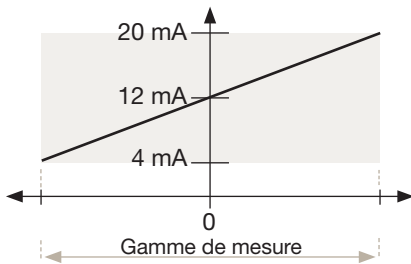


Dimensions [mm]



### Câblage électrique

Alimentation UB = 10...30 VDC  
Sortie analogique 4...20 mA (2 fils)

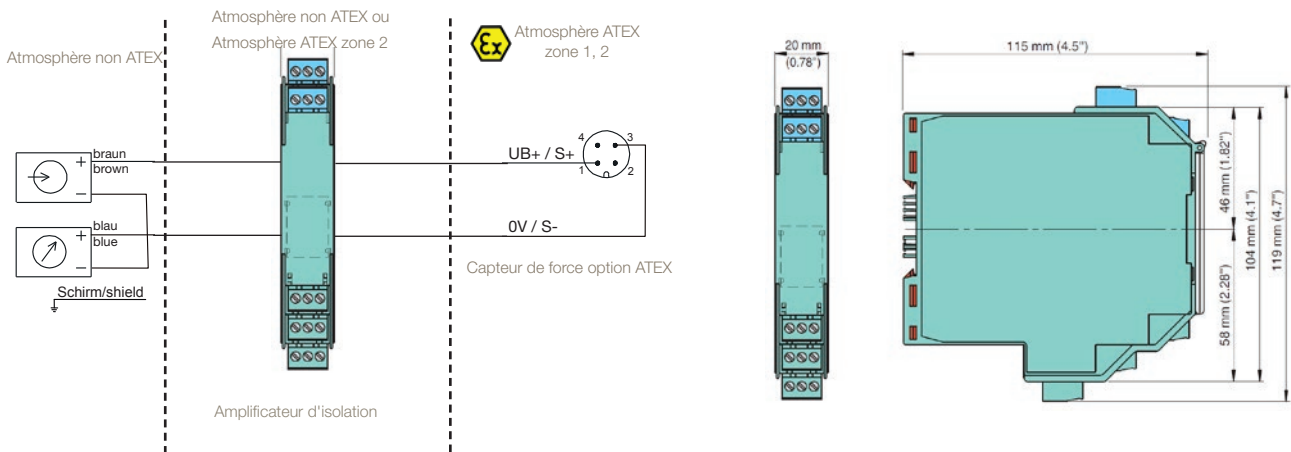


### Option ATEX

Données techniques, amplificateur d'isolation <sup>1) 2)</sup>

<b>Pièce No.</b>	KFD2-STC4-Ex1
<b>Caractéristiques techniques</b>	"1-canal (fonctionnement d'un capteur de force au maximum), transmet le signal de mesure analogique à la zone non-EX"
<b>Classification ATEX</b>	"II (1)GD [EEx ia] IIC [circuit(s) électrique(s) en zone 0/1/2] II 3G EEx nA II T4 [dispositif/site d'installation en zone 2]"
	Le dispositif est approuvé pour des circuits de sécurité jusqu'à zone 0 (gaz). Convient pour une installation en zone 2
<b>Alimentation</b>	20 ... 35 V DC
<b>Consommation</b>	1,9 W
<b>sortie analogique</b>	0/4 ... 20 mA
<b>Température ambiante</b>	-20°C ... +60°C
<b>Classe de protection</b>	IP20

### Dimensions, amplificateur d'isolation



Pièce N°	Câble pour capteur d'effort
080-900446	Câble capteur de force (PUR), connecteur droit, M12 avec fils volants, 2 m
080-900447	Câble capteur de force (PUR), connecteur droit, M12 avec fils volants, 5 m
080-900456	Câble capteur de force (PUR), connecteur 90°, M12 avec fils volants, 2 m
080-900457	Câble capteur de force (PUR), connecteur 90°, M12 avec fils volants, 5 m
Pièce N°	Câble pour capteur d'effort version ATEX
080-900464	Câble capteur de force ATEX, connecteur droit, M12 avec fils volants, 5 m
080-900465	Câble capteur de force ATEX, connecteur 90°, M12 avec fils volants, 5 m

<sup>1)</sup> L'homologation ATEX des capteurs de force n'est satisfaite que si le capteur fonctionne avec un amplificateur d'isolation autorisé ATEX et d'un câble ATEX autorisé.

<sup>2)</sup> Merci de respecter les instructions d'installation et d'exploitation dans le manuel d'utilisation fourni.

## Capteurs origine / fin de course

### Capteurs pour environnements non ATEX

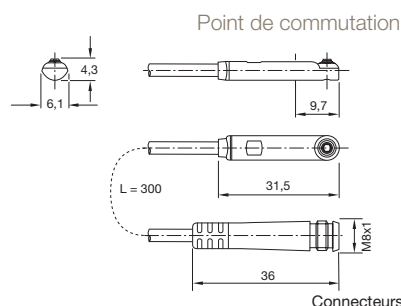
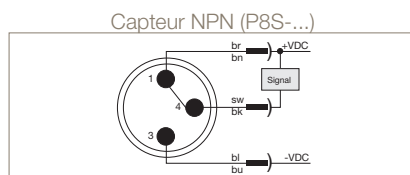
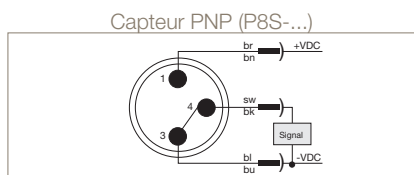
Les capteurs de position peuvent être montés dans les rainures longitudinales du corps du vérin et sont directement noyés dans le profil; des bords saillants sont ainsi évités. Le câble d'origine est masqué sous

une protection jaune L'aimant permanent intégré dans l'écrou de la vis active les capteurs Les capteurs appropriés sont disponible comme accessoires



ETH032, ETH050 2 rainures sur chaque côté opposé.  
ETH080, ETH100 2 rainures sur tous les côtés.

Les types de capteurs d'origine suivants sont disponibles pour la série de vérins ETH:



Info: Utilisez uniquement des types PNP avec le Compax3.

### Capteurs magnétiques

Type	Fonction	LED	Logique	Câble	Courant permanent	Consommation de courant	Tension d'alimentation	Fréquence de découpage	compatible avec le Compax3, SLVD-N, TPD-M
P8S-GPFLX	N.O.	oui	PNP	3 m	max. 100 mA	max. 10 mA	10-30 VDC	1 kHz	oui
P8S-GNFLX			NPN						Non
P8S-GPSHX			PNP	0,3 m de câble avec connecteur M8					oui
P8S-GNSHX			NPN						Non
P8S-GQFLX	N.C.	oui	PNP	3 m	max. 100 mA	max. 10 mA	10-30 VDC	1 kHz	oui
P8S-GMFLX			NPN						Non
P8S-GQSHX			PNP	0,3 m de câble avec connecteur M8					oui
P8S-GMSHX			NPN						Non

### ETH avec le Compax3, SLVD-N, TPD-M

**Variante 1: X12 Entrée - direct**

Pièce N°: 085-202082  
1 connecteur

**Variante 2: X12 Entrée - via borniers d'E/S**

Pièce N°: SSK24/...  
Câble avec 2 connecteurs

Bornier sans indicateurs lumineux  
Pièce N°: EAM06/01

Bornier avec indicateurs lumineux  
Pièce N°: SSK24/...


## Capteurs pour environnements ATEX <sup>1)</sup>

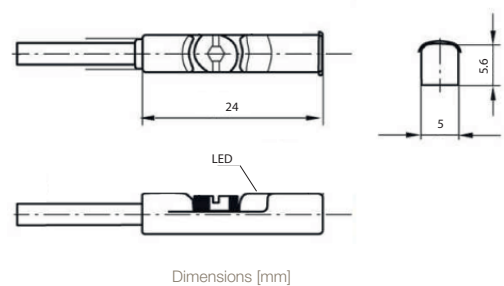
Les capteurs magnétiques NAMUR pour vérins sont des capteurs avec classification ATEX. Ils ne sont pas complètement immergés dans le profil et ces capteurs dépassent d'environ 1 mm du profil.

Les capteurs magnétiques NAMUR


pour vérins sont des équipements électriques intrinsèquement sûrs. Ils peuvent être utilisés avec des amplificateurs d'isolation avec certificats de conformité pour les zones explosibles.

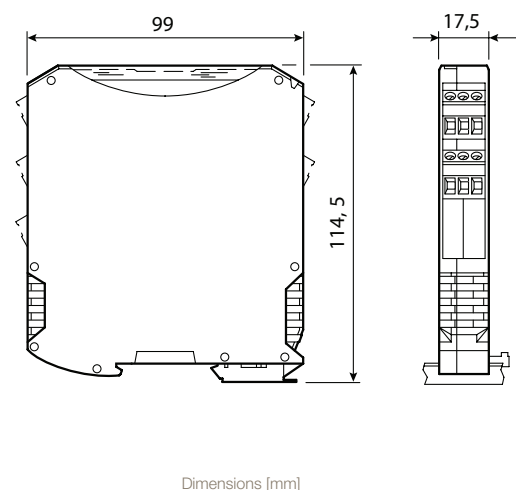
### Données techniques

<b>Codification</b>	MZT8-2V8-N-KWB
<b>Classification ATEX</b>	 "II 1G Ex ia IIC T4 II 1D Ex ia IIIC T135°C Da"
<b>Caractéristiques</b>	Autorisé pour un fonctionnement en atmosphère ATEX Zone 0, 1 et 2.
<b>Alimentation</b>	max. 20 V
<b>Courant de court-circuit</b>	max. 60 mA
<b>Sortie</b>	max. 100 mA
<b>Inductance interne effective</b>	max. 30 µH
<b>Capacité interne effective</b>	max. 130 nF
<b>Température ambiante</b>	-25°C ... +80°C
<b>Classe de protection</b>	IP67
<b>Câble</b>	5 m
<b>DEL</b>	oui



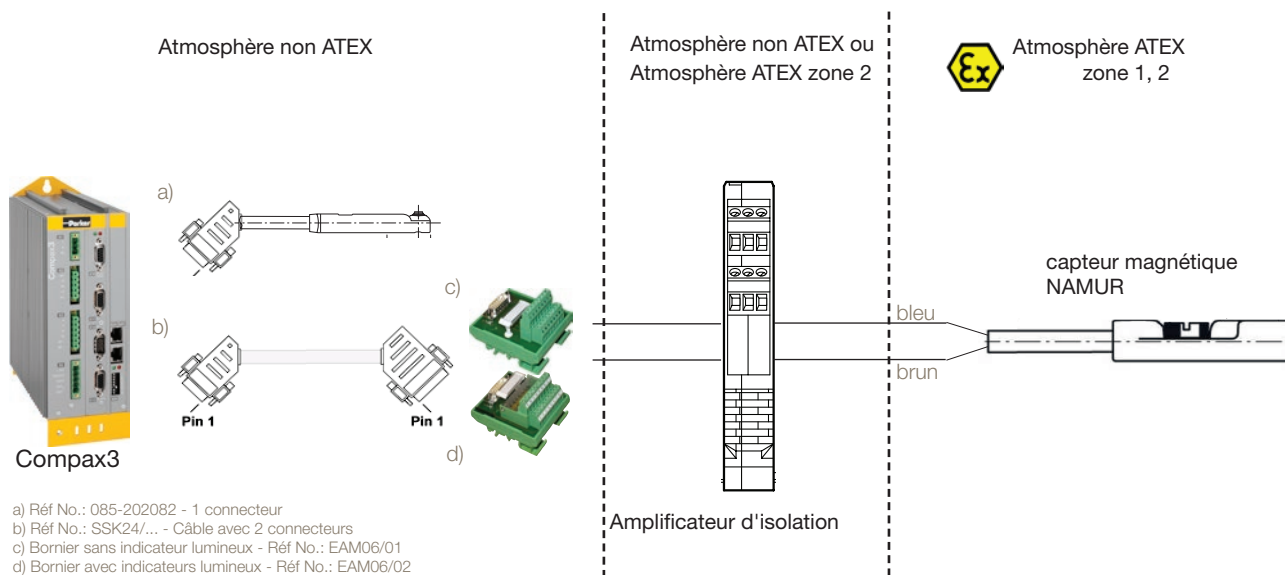
### Données techniques - Amplificateur d'isolation

<b>Codification</b>	EN2-2EX-1
<b>Caractéristiques techniques</b>	2 canaux (fonctionnant avec 2 fins de course max.), Relais-Echange (NO / NF), Ligne détection de défaut
<b>Classification ATEX</b>	 "II (1)G [Ex ia Ga] IIC II (1)D [Ex ia Da] IIIC II 3(1)G Ex nA nC [ia Ga] IIC t4 Gc X"
	Le dispositif est approuvé en sécurité intrinsèque (Ex i) pour des circuits jusqu'à la zone Ex 0 (gaz) et zone Ex 20 (poussières).
<b>Alimentation</b>	24 V DC ... 230 V AC/DC
<b>Consommation de courant</b>	"42 mA (24V DC), < 80 mA (230 V AC/DC)"
<b>Tension max. SORTIE</b>	9,6 V
<b>Courant max. SORTIE</b>	10,3 mA
<b>Puissance max. SORTIE</b>	25 mW
<b>Tension à vide</b>	8 VDC +/-10%
<b>Tension de commutation</b>	"> 2,1 mA (passant) < 1,2 mA (bloquant)"
<b>Fréquence max. de commutation</b>	20 Hz
<b>Température ambiante</b>	-20°C ... +60°C
<b>Classe de protection</b>	IP20



<sup>1)</sup> Merci de respecter les instructions d'installation et d'exploitation dans le manuel d'utilisation fourni.

### ETH avec Compax3\*



\* L'homologation ATEX du capteur NAMUR est obtenue seulement si le capteur fonctionne avec un amplificateur d'isolation conforme ATEX.

# Sélection du Variateur<sup>1)</sup>

## Exemple de dimensionnement avec un entraînement prédéfini

Afin de simplifier le processus de dimensionnement pour un entraînement complet, nous avons préparé une vue d'ensemble standard des vérins électriques, réducteurs, moteurs et variateurs, que vous pourrez trouver dans les pages suivantes. Avec quelques paramètres, vous pouvez directement déduire le code commande des composants désirés. Merci de respecter les limites!

### Les paramètres suivants de l'application sont nécessaires:

- La force axiale équivalente. (Calcul page 13 formule 3 avec des forces déterminées ici page 11).
- Vitesse maximale.



### Travailler avec le tableau entraînement

- Sélectionnez l'entraînement fournissant la force axiale requise (e.g. en traçant une ligne verticale).
- Sélectionnez alors l'entraînement qui pourra exécuter le mouvement à la vitesse demandée (e.g. en traçant une seconde ligne verticale).
- L'entraînement approprié peut être sélectionné dans la gamme restante, si nécessaire en comparant des caractéristiques supplémentaires.

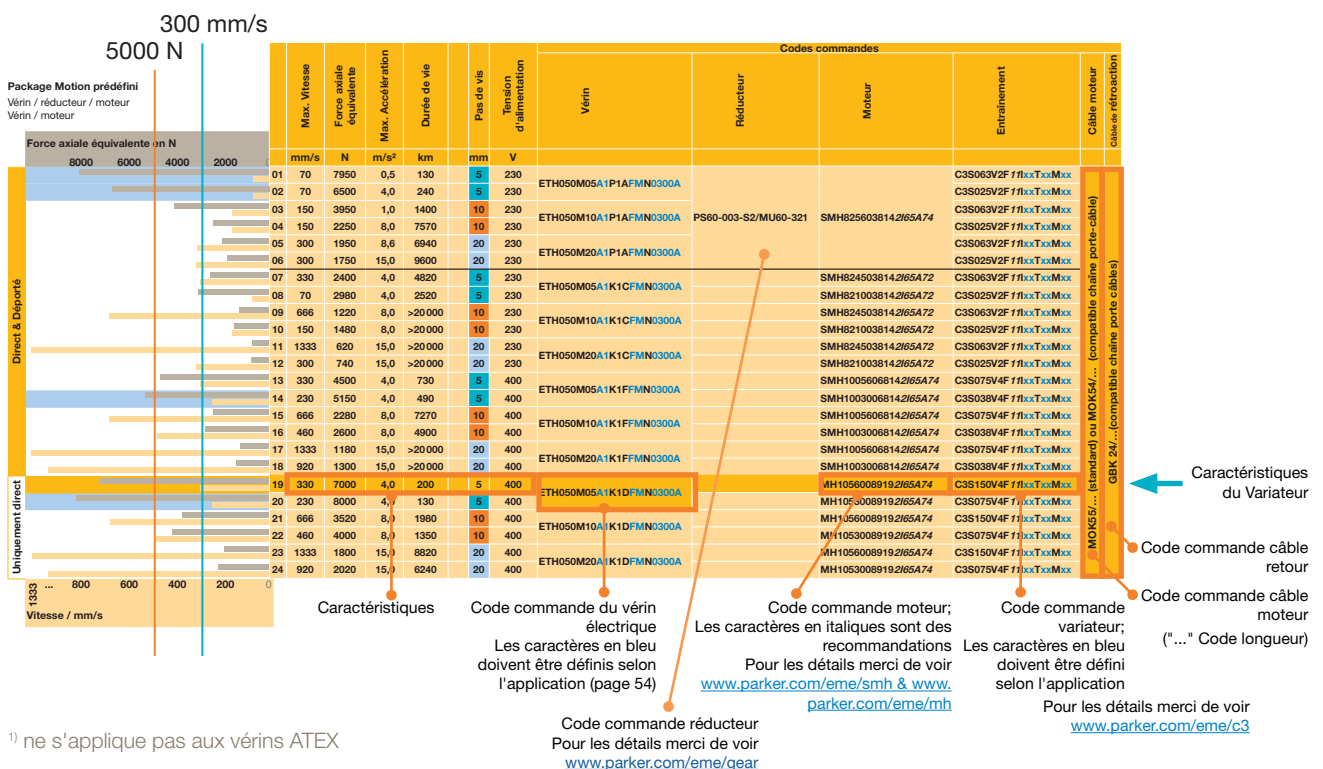
Merci de vérifier si toutes les caractéristiques données (tels que accélération max., alimentation etc.) sont appropriées pour votre application.

### Exemple :

Données requises

Force axiale équivalente: 5000 N

Vitesse: 300 mm/s



## Package entraînement prédéfini ETH032 <sup>1)</sup>

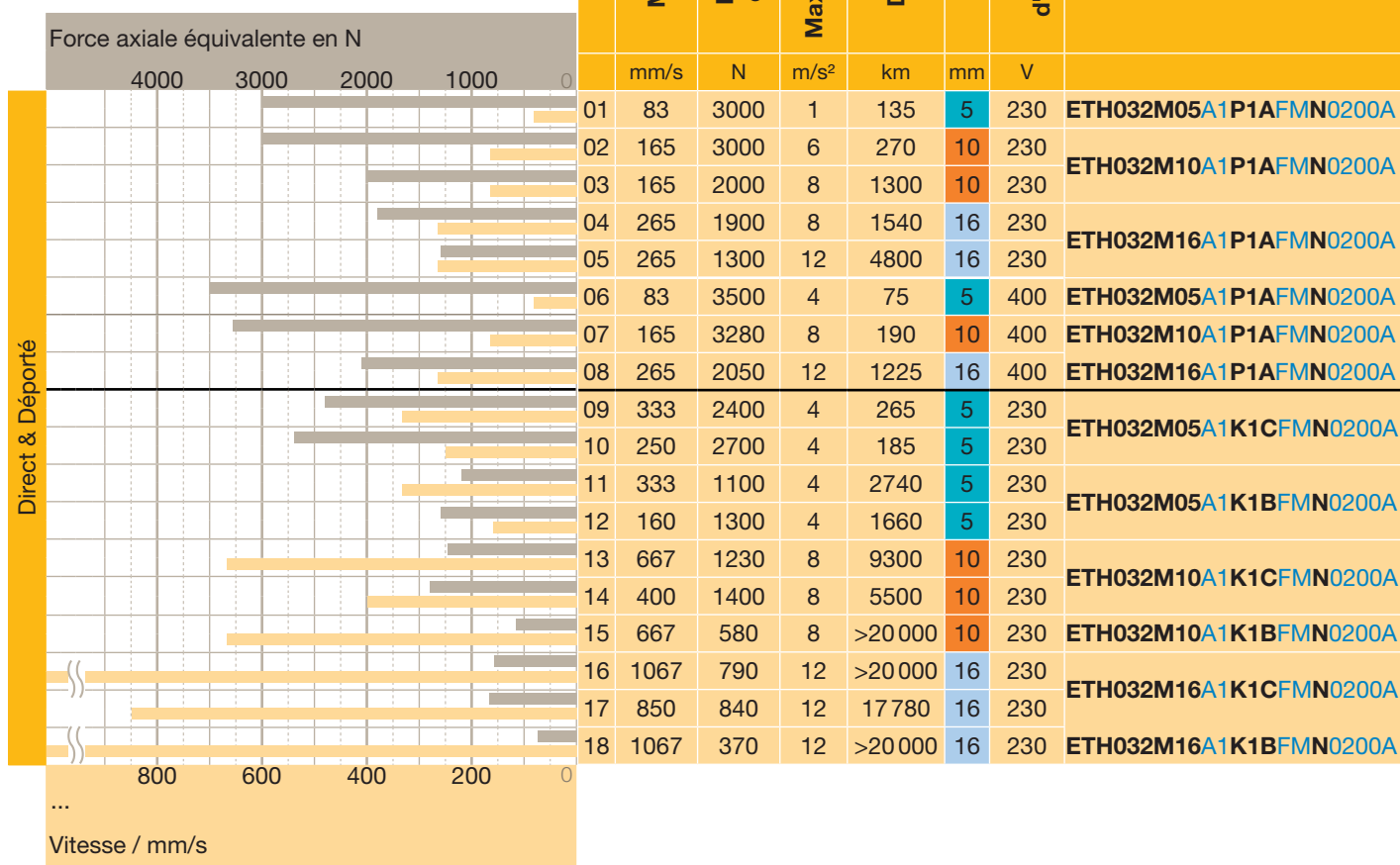
### avec Compax3, PSD1

Pour simplifier la représentation, nous avons supposé les conditions limites qui doivent être validées sans exception dans votre application, autrement les combinaisons produits suggérées pourraient ne pas fonctionner. Dans ce cas, l'application doit être dimensionnée traditionnellement

<sup>1)</sup> ne s'applique pas aux vérins ATEX

### Package Motion prédéfini

Vérin / réducteur / moteur / variateur / câble



#### Hypothèses de bases de l'application:

- Course de 50 à 400 mm
- Mouvement horizontal
- Les caractéristiques de chaque composant ne doivent pas être dépassées
  - Avec moteur déporté: le couple transmissible dépend de la vitesse n du moteur
  - La force de poussée axiale permissible doit être respectée
  - Conditions ambiantes
  - ...
- Accélération linéaire
- Accélération maximale donnée = temps de décélération
- Facteur de travail = 1,0
- Le calcul est basé sur le postulat suivant : sans temps d'arrêt (c'est-à-dire s'il y a des temps d'arrêt dans l'application, seule la réserve de puissance est augmentée)
- Température ambiante 40 °C , avec réducteur 20 °C
- jusqu'à 1000 m au dessus du niveau de la mer

Codes commandes						
Réducteur	Moteur <small>xx : choisir le retour approprié selon l'application et le variateur utilisé</small>	Entraînement Compax3	Câble moteur Câble de rétroaction	Drive PSD1	Câble	
PS60-003-S2/MU60-001	SMH60601,45112/165xx4	C3S025V2F 11lxxTxxMxx	MOK55/... (standard) ou MOK54/... (compatible chaîne porte-câble) GBK 24/... (compatible chaîne porte câbles)	PSD1SW1200...	CBM...	
PS60-003-S2/MU60-321	SMH8260038142/165xx4	C3S025V2F 11lxxTxxMxx		PSD1SW1200...		
PS60-003-S2/MU60-001	SMH60601,45112/165xx4	C3S015V4F 11lxxTxxMxx		PSD1MW1200....		
PS60-003-S2/MU60-321	SMH8260038142/165xx4	C3S038V4F 11lxxTxxMxx		PSD1MW1300...		
sans réducteur	SMH8245038142/165xx2	C3S063V2F 11lxxTxxMxx		PSD1SW1300...		
	SMH8260038142/165xx4	C3S025V2F 11lxxTxxMxx		PSD1SW1200...		
	SMH60451,45112/165xx2	C3S063V2F 11lxxTxxMxx		PSD1SW1300...		
	SMH60601,45112/165xx4	C3S025V2F 11lxxTxxMxx		PSD1SW1200...		
	SMH8245038142/165xx2	C3S063V2F 11lxxTxxMxx		PSD1SW1300...		
	SMH8260038142/165xx4	C3S025V2F 11lxxTxxMxx		PSD1SW1200...		
	SMH8245038142/165xx2	C3S063V2F 11lxxTxxMxx	PSD1SW1300...			
	SMH8260038142/165xx4	C3S025V2F 11lxxTxxMxx	PSD1SW1200...			

Codes commandes:

**gras:** Obligatoire pour que l'ensemble puisse être combiné

*italiques:* recommandé/standard

**bleu:** doit être sélectionné selon l'application

Hint: Les exemples présentés sont destinés à aider le processus de dimensionnement. Comme beaucoup de paramètres interagissent dans ce genre de système d'entraînement, les exemples ne se réclament pas être exhaustifs.

## Package entraînement prédéfini ETH050 <sup>1)</sup>

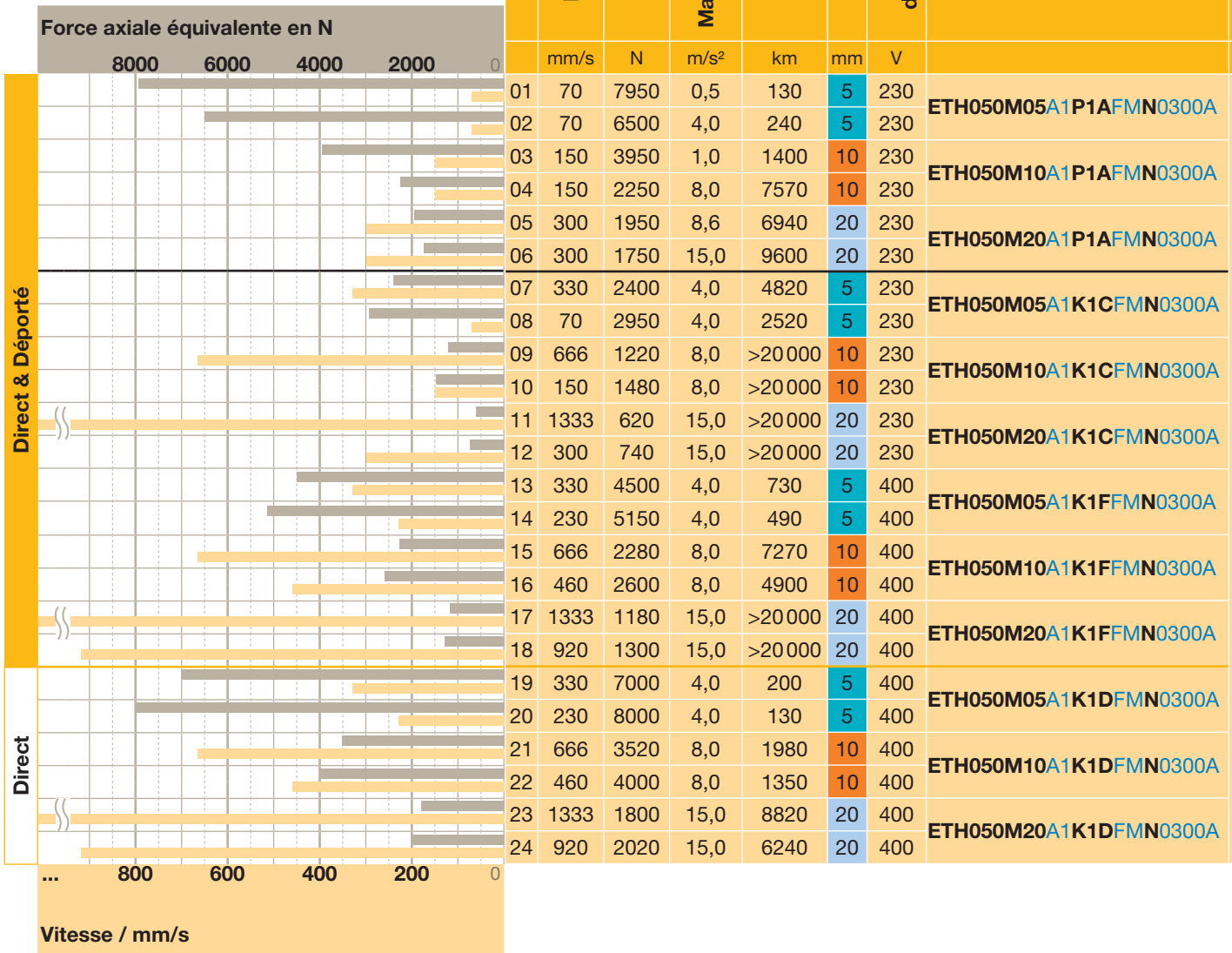
### avec Compax3, PSD1

Pour simplifier la représentation, nous avons supposé les conditions limites qui doivent être validées sans exception dans votre application, autrement les combinaisons produits suggérées pourraient ne pas fonctionner. Dans ce cas, l'application doit être dimensionnée traditionnellement

<sup>1)</sup> ne s'applique pas aux vérins ATEX

### Package Motion prédéfini

Vérin / réducteur / moteur / variateur / câble



#### Hypothèses de bases de l'application:

- Course de 50 à 600 mm
- Mouvement horizontal
- Les caractéristiques de chaque composant ne doivent pas être dépassées
  - Avec moteur déporté: le couple transmissible dépend de la vitesse n du moteur
  - La force de poussée axiale permissible

- doit être respectée
- Conditions ambiantes
  - ...
  - Accélération linéaire
  - Accélération maximale donnée = temps de décélération
  - Facteur de travail = 1,0

- Le calcul est basé sur le postulat suivant : sans temps d'arrêt (c'est-à-dire s'il y a des temps d'arrêt dans l'application, seule la réserve de puissance est augmentée)
- Température ambiante 40 °C , avec réducteur 20 °C
- jusqu'à 1000 m au dessus du niveau de la mer



Codes commandes									
Réducteur	Moteur <small>xx : choisir le retour approprié selon l'application et le variateur utilisé</small>	Entraînement Compax3	Câble moteur Câble de rétroaction	Drive PSD1M	Câble				
PS60-003-S2/MU60-321	SMH8256038142165xx4	C3S063V2F 11lxxTxxMxx	MOK55/... (standard) ou MOK54/... (compatible chaîne porte-câble)	PSD1SW1300...	CBM...				
		C3S025V2F 11lxxTxxMxx				PSD1SW1200...			
		C3S063V2F 11lxxTxxMxx				PSD1SW1300...			
		C3S025V2F 11lxxTxxMxx				PSD1SW1200...			
		C3S063V2F 11lxxTxxMxx				PSD1SW1300...			
		C3S025V2F 11lxxTxxMxx				PSD1SW1200...			
sans réducteur	SMH8245038142165xx2	C3S063V2F 11lxxTxxMxx				GBK 24/... (compatible chaîne porte câbles)	PSD1SW1300...	CBM...	
	SMH8210038142165xx2	C3S025V2F 11lxxTxxMxx					PSD1SW1200...		
	SMH8245038142165xx2	C3S063V2F 11lxxTxxMxx					PSD1SW1300...		
	SMH8210038142165xx2	C3S025V2F 11lxxTxxMxx					PSD1SW1200...		
	SMH8245038142165xx2	C3S063V2F 11lxxTxxMxx					PSD1SW1300...		
	SMH8210038142165xx2	C3S025V2F 11lxxTxxMxx					PSD1SW1200...		
	SMH10056065ET 2165xx4	C3S075V4F 11lxxTxxMxx	PSD1MW1300...						
	SMH10030065ET 2165xx4	C3S038V4F 11lxxTxxMxx	PSD1MW1300...						
	SMH10056065ET 2165xx4	C3S075V4F 11lxxTxxMxx	PSD1MW1300...						
	SMH10030065ET 2165xx4	C3S038V4F 11lxxTxxMxx	PSD1MW1300...						
	SMH10056065ET 2165xx4	C3S075V4F 11lxxTxxMxx	PSD1MW1300...						
	SMH10030065ET 2165xx4	C3S038V4F 11lxxTxxMxx	PSD1MW1300...						
sans réducteur	MH10560089192165xx4	C3S150V4F 11lxxTxxMxx	MOK55/... (standard) ou MOK54/... (compatible chaîne porte-câble)	PSD1MW1600...	CBM...				
	MH10530089192165xx4	C3S075V4F 11lxxTxxMxx		PSD1MW1300...					
	MH10560089192165xx4	C3S150V4F 11lxxTxxMxx		PSD1MW1600...					
	MH10530089192165xx4	C3S075V4F 11lxxTxxMxx		PSD1MW1300...					
	MH10560089192165xx4	C3S150V4F 11lxxTxxMxx		PSD1MW1600...					
	MH10530089192165xx4	C3S075V4F 11lxxTxxMxx		PSD1MW1300...					

Codes commandes:

**gras:** Obligatoire pour que l'ensemble puisse être combiné

*italiques:* recommandé/standard

**bleu:** doit être sélectionné selon l'application

Hint: Les exemples présentés sont destinés à aider le processus de dimensionnement. Comme beaucoup de paramètres interagissent dans ce genre de système d'entraînement, les exemples ne se réclament pas être exhaustifs.

## Package entraînement prédéfini ETH080 <sup>1)</sup>

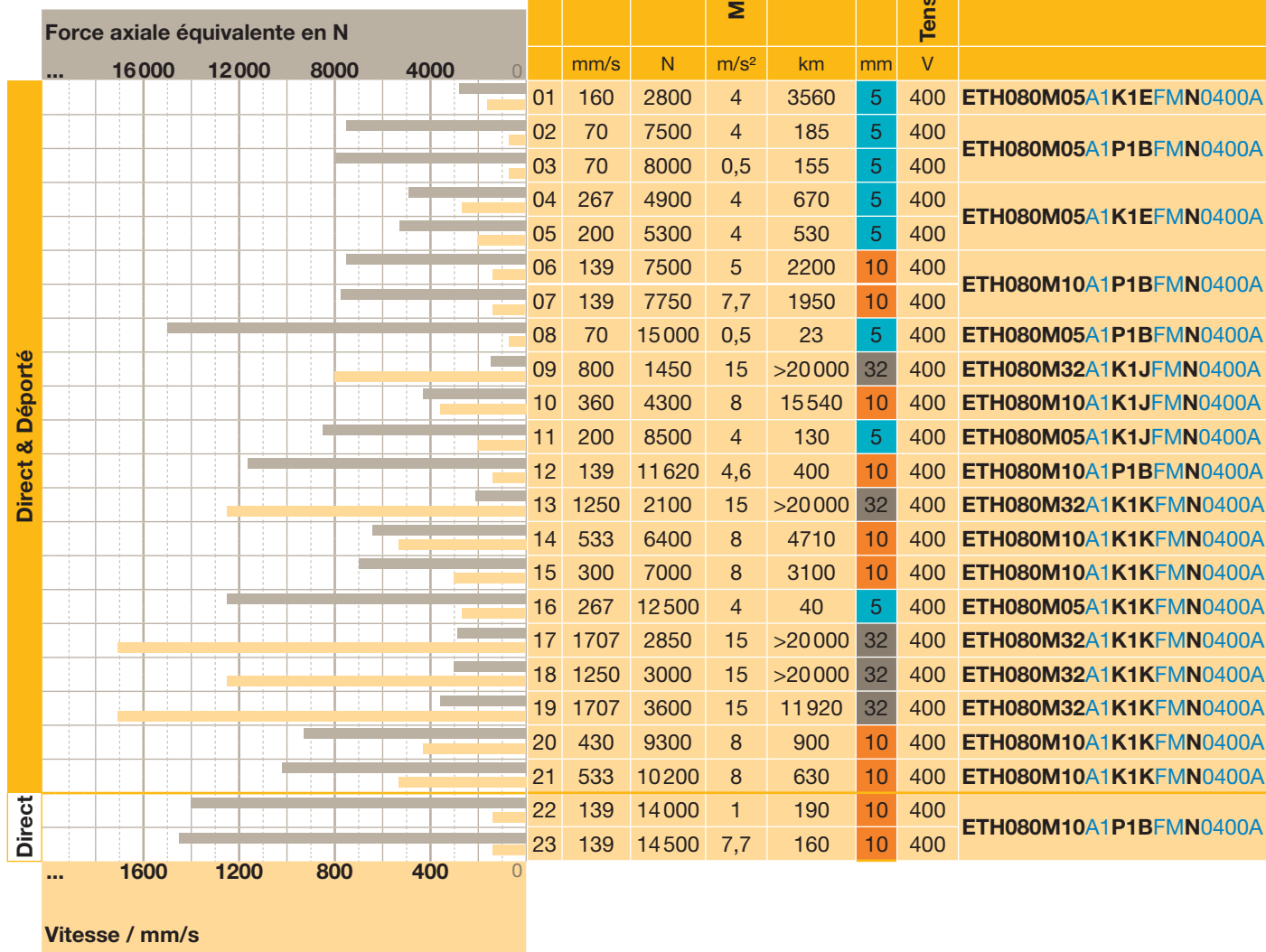
### avec Compax3, PSD1

Pour simplifier la représentation, nous avons supposé les conditions limites qui doivent être validées sans exception dans votre application, autrement les combinaisons produits suggérées pourraient ne pas fonctionner. Dans ce cas, l'application doit être dimensionnée traditionnellement

<sup>1)</sup> ne s'applique pas aux vérins ATEX

### Package Motion prédéfini

Vérin / réducteur / moteur / variateur / câble



#### Hypothèses de bases de l'application:

- Course de 50 à 800 mm
- Mouvement horizontal
- Les caractéristiques de chaque composant ne doivent pas être dépassées
  - Avec moteur déporté: le couple transmissible dépend de la vitesse n du moteur
  - La force de poussée axiale permissible doit être respectée
- Conditions ambiantes
  - ...
- Accélération linéaire
- Accélération maximale donnée = temps de décélération
- Facteur de travail = 1,0
- Le calcul est basé sur le postulat suivant : sans temps d'arrêt (c'est-à-dire s'il y a des temps d'arrêt dans l'application, seule la réserve de puissance est augmentée)
- Température ambiante 40 °C , avec réducteur 20 °C
- jusqu'à 1000 m au dessus du niveau de la mer

Codes commandes						
Réducteur	Moteur <small>xx : choisir le retour approprié selon l'application et le variateur utilisé</small>	Entraînement Compax3	Câble moteur	Câble de rétroaction	Drive TPD-M	Câble
sans réducteur	SMH8230035192165xx4	C3S038V4F 11IxxTxxMxx	②	GBK 24/... (compatible chaîne porte câbles)	PSD1MW1300...	CBM...
PS90-003-S2/MU90-085	SMH8256038192165xx4	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1300...	
	SMH8230038192165xx4	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1200...	
	sans réducteur	SMH10056065192165xx4			C3S075V4F 11IxxTxxMxx	
PS90-003-S2/MU90-088	SMH10030065192165xx4	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1300...	
	SMH10056065192165xx4	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
	SMH10030065192165xx4	C3S038V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1300...	
sans réducteur	SMH11530107242165xx4	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
		C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
		C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
PS90-003-S2/MU90-345	SMH11530108192165xx4	C3S075V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1400...	
	SMH14230155242165xx4	C3S150V4F 11IxxTxxMxx			PSD1MW1600...	
	SMH14256155242165xx4	C3S150V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1600...			
sans réducteur	SMH14230155242165xx4	C3S150V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1600...			
	SMH14256155242165xx4	C3S150V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1600...			
	MH14545225243165xx4	C3S300V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1800...			
	MH14530225243165xx4	C3S150V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1600...			
	MH14545285243165xx4	C3S300V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1800...			
	MH14530225242165xx4	C3S150V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1600...			
	MH14545285243165xx4	C3S300V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1800...			
PS90-003-S2/MU90-345	SMH11530108192165xx4	C3S075V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1400...			
	SMH11556108192165xx4	C3S150V4F 11IxxTxxMxx	PSD1MW1600...			

- ① MOK55/... (standard) ou MOK54/... (compatible chaîne porte-câble)
- ② MOK56/... (standard) ou MOK57/... (compatible chaîne porte-câble)
- ③ MOK59/... (standard) ou MOK64/... (compatible chaîne porte-câble)

Codes commandes:

**gras:** Obligatoire pour que l'ensemble puisse être combiné

*italiques:* recommandé/standard

**bleu:** doit être sélectionné selon l'application

Hint: Les exemples présentés sont destinés à aider le processus de dimensionnement. Comme beaucoup de paramètres interagissent dans ce genre de système d'entraînement, les exemples ne se réclament pas être exhaustifs.

## Package entraînement prédéfini ETH100, ETH125 <sup>1)</sup>

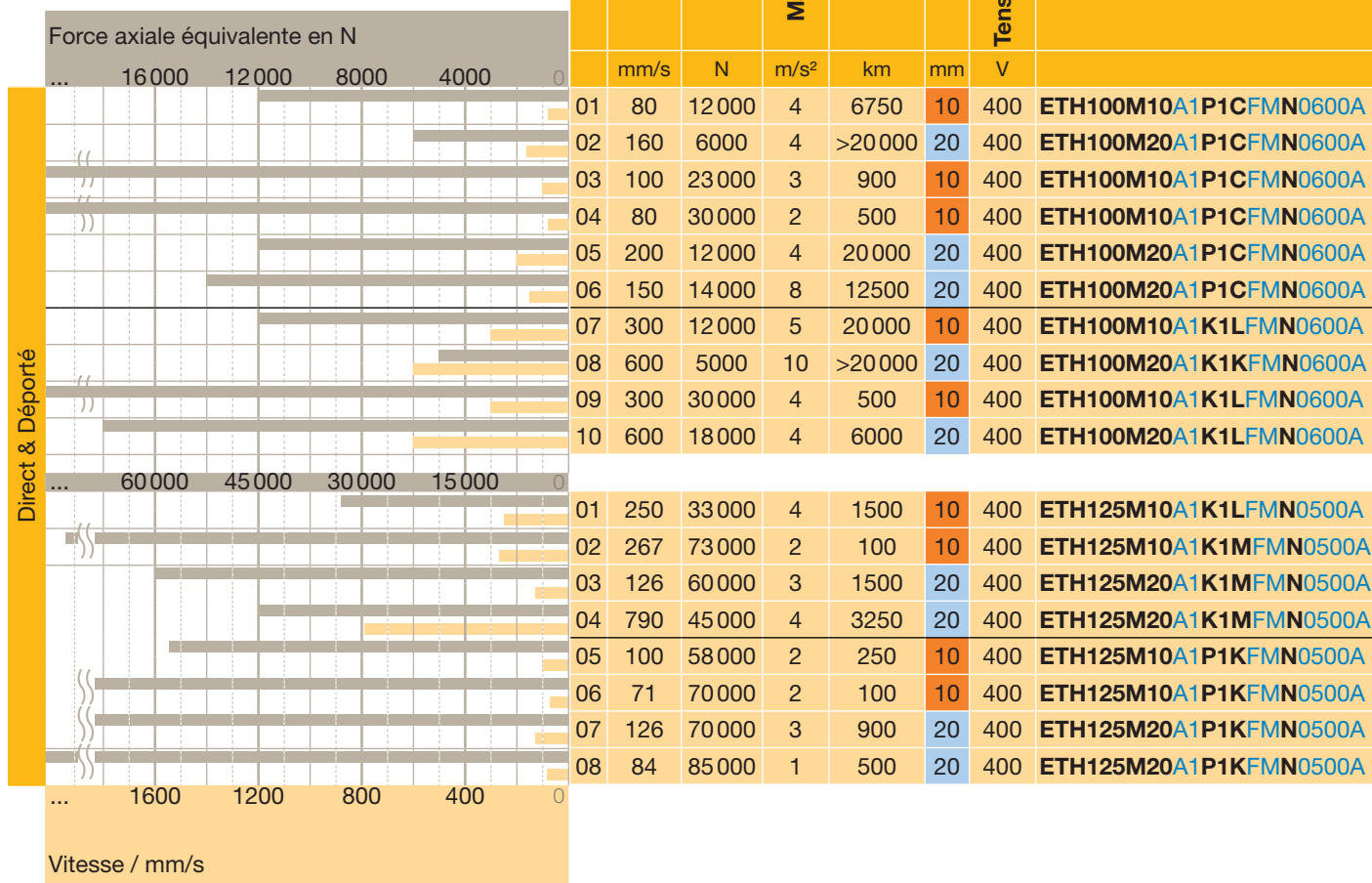
### avec Compax3, PSD1

Pour simplifier la représentation, nous avons supposé les conditions limites qui doivent être validées sans exception dans votre application, autrement les combinaisons produits suggérées pourraient ne pas fonctionner. Dans ce cas, l'application doit être dimensionnée traditionnellement

<sup>1)</sup> ne s'applique pas aux vérins ATEX

### Package Motion prédéfini

Vérin / réducteur / moteur / variateur / câble



#### Hypothèses de bases de l'application:

- Course de 100 à 600 mm
- Mouvement horizontal
- Les caractéristiques de chaque composant ne doivent pas être dépassées
  - Avec moteur déporté: le couple transmissible dépend de la vitesse n du moteur
  - La force de poussée axiale permissible doit être respectée
  - Conditions ambiantes
  - ...
- Accélération linéaire
- Accélération maximale donnée = temps de décélération
- Facteur de travail = 1.0
- Le calcul est basé sur le postulat suivant : sans temps d'arrêt (c'est-à-dire s'il y a des temps d'arrêt dans l'application, seule la réserve de puissance est augmentée)
- Température ambiante 40 °C , avec réducteur 20 °C
- jusqu'à 1000 m au dessus du niveau de la mer

Codes commandes							
Réducteur	Moteur  xx : choisir le retour approprié selon l'application et le variateur utilisé	Entraînement Compax3	Câble moteur	Câble de rétroaction	Drive TPD-M	Câble	
PS115-005-S2/MU115-005	SMH10056065242/65xx4	C3S075V4F11lxxTxxMxx	①	⑥	PSD1MW1400...	CBM...	
PS115-005-S2/MU115-005	SMH10030065242/65xx4	C3S038V4F11lxxTxxMxx	①		PSD1MW1300...		
PS115-004-S2/MU115-026	SMH14230155242/65xx4	C3S150V4F11lxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...		
PS115-005-S2/MU115-026	SMH14230155242/65xx4	C3S150V4F11lxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...		
PS115-004-S2/MU115-026	SMH14230155242/65xx4	C3S150V4F11lxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...		
PS115-005-S2/MU115-026	SMH14230155242/65xx4	C3S150V4F11lxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...		
sans réducteur	SMH17030355382/65xx4	C3S150V4F11lxxTxxMxx	②		PSD1MW1600...		
	MH14545285242/65xx4	C3S300V4F11lxxTxxMxx	③		PSD1MW1800...		
	MH20530905382/65xx4	C3H050V4F11lxxTxxMxx	④		--		
	MH20530905382/65xx4	C3H050V4F11lxxTxxMxx	④		--		
sans réducteur	MH20530705383/65xx4	C3H090V4F11lxxTxxMxx	⑤	⑥	--		
	MH265301505483M65xx4	C3H090V4F10lxxTxxMxx	⑤	⑦	--		
	MH265302205483M65xx4	C3H125V4F10lxxTxxMxx	⑤	⑦	--		
	MH265302205483M65xx4	C3H125V4F10lxxTxxMxx	⑤	⑦	--		
PE700410M1802153880	MH20530285383/65xx4	C3S300V4F11lxxTxxMxx	④	⑥	--		
PE700510M1802153880	MH20530285383/65xx4	C3S300V4F11lxxTxxMxx	④	⑥	--		
PE700410M1802153880	MH20530705383/65xx4	C3H050V4F11lxxTxxMxx	⑤	⑥	--		
PE700510M1802153880	MH20530705383/65xx4	C3H050V4F11lxxTxxMxx	⑤	⑥	--		

- ① MOK55/... (standard) ou MOK54/... (compatible chaîne porte-câble)
- ② MOK56/... (standard) ou MOK57/... (compatible chaîne porte-câble)
- ③ MOK59/... (standard) ou MOK64/... (compatible chaîne porte-câble)
- ④ MOK61/...,
- ⑤ MOK62/...
- ⑥ GBK24/... (compatible chaîne porte-câble)
- ⑦ REK42/... (standard) ou REK41/... (compatible chaîne porte-câble)

Codes commandes:

**gras:** Obligatoire pour que l'ensemble puisse être combiné

*italiques:* recommandé/standard

**bleu:** doit être sélectionné selon l'application

Hint: Les exemples présentés sont destinés à aider le processus de dimensionnement. Comme beaucoup de paramètres interagissent dans ce genre de système d'entraînement, les exemples ne se réclament pas être exhaustifs.

## Codification

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
Exemple	ETH	050	M05	A	1	K1A	F	M	N	0200	A	Uxx

### 1 Série

**ETH** Vérin électrique

### 2 Taille de la bride

**032** ISO 32

**050** ISO 50

**080** ISO 80

**100** ISO 100

**125** ISO 125

### 3 Pas de vis Mxx en mm

**M05** Pour ETH032, ETH050, ETH080


**M10** Pour ETH032, ETH050, ETH080, ETH100, ETH125


**M16** Pour ETH032


**M20** Pour ETH050, ETH100, ETH125


**M32** Pour ETH080


### 4 Position de montage du moteur, orientation du profilé, orientation des rainures <sup>1)</sup>


**A**  Direct+ rainure pour capteur origine 3 & 9 heures (standard)


**B**  Direct+ rainure pour capteur origine 6 & 12 heures


**C**  Déporté 12 heures / rainure pour capteur origine 3 & 9 heures


**D**  Déporté 12 heures / rainure pour capteur origine 6 & 12 heures


**E**  Déporté 3 heures / rainure pour capteur origine 3 & 9 heures

**F**  Déporté 3 heures / rainure pour capteur origine 6 & 12 heures

**G**  Déporté 6 heures / rainure pour capteur origine 3 & 9 heures

**H**  Déporté 6 heures / rainure pour capteur origine 6 & 12 heures

**J**  Déporté 9 heures / rainure pour capteur origine 3 & 9 heures

**K**  Déporté 9 heures / rainure pour capteur origine 6 & 12 heures

### 5 Regraissage Option <sup>2), 3)</sup>

combinaison de la position de montage du moteur, orientation du profilé, orientation des rainures

**1** Pas d'alésage de regraissage supplémentaire (standard) (pas avec un montage monteur à 3 heures)

ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ ETH125
A, B, C, D, G, H, J, K	A, B, C, D, G, H, J, K	A, C, E, G, J

**2** Alésage de regraissage centré sur le profilé à 12 heures

ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ ETH125
A, C, E, G, J	B, D, F, H, K	A, C, E, G, J

**3** Alésage de regraissage centré sur le profilé à 3 heures

ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ ETH125
B, D, F, H, K	A, C, E, G, J	A, C, E, G, J

**4** Alésage de regraissage centré sur le profilé à 6 heures

ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ ETH125
A, C, E, G, J	B, D, F, H, K	A, C, E, G, J

**5** Alésage de regraissage centré sur le profilé à 9 heures

ETH032	ETH050	ETH080/ETH100/ ETH125
B, D, F, H, K	A, C, E, G, J	A, C, E, G, J

### 6 Bride moteur<sup>4)</sup>

Avec les versions ETH ATEX n'utilisez que des moteurs/réducteurs certifiés ATEX (ex: gamme de moteurs EX)  
ETH032/ETH050/ETH080: Moteurs avec clavette sur l'arbre de sortie  
ETH100/ETH125: Moteurs sans clavette sur l'arbre de sortie

	ETH032	ETH050	ETH080	ETH100	ETH125	
<b>K1B</b>	•	•				SMH60-B5/11, MH70-B5/11, NX3 ou EX3(seulement avec ETH032)
<b>K1C</b>	•	•				SMH82-B8/14
<b>K1D</b>			•	•		SMH82-B8/19, MH105-B9/19 (ancien moteur HJ96), NX4 ou EX4(seulement avec ETH050)
<b>K1E</b>		•	•			SMH82-B5/19, SMH100-B5/19, MH105-B5/19
<b>K1F</b>	•					SMH100-B5/14 <sup>5)</sup>
<b>K1H</b>			•			SMH100-B5/24, MH105-B5/24
<b>K1J</b>			•	•		SMH115-B7/24, MH105-B6/24, NX6 ou EX6
<b>K1K</b>		•	•			SMH142-B5/24, MH145-B5/24
<b>K1L</b>		•	•			MH205-B5/38, SMH170-B5/38
<b>K1M</b>			•			MH265-B5/48

Avec bride réducteur pour les réducteurs Parker:

<b>P1A</b>	•	•				PS60
<b>P1B</b>		•				PS90
<b>P1C</b>			•	•		PS115
<b>P1D</b>			•	•		PS142
<b>P1G</b>	•	•				PE3
<b>P1H</b>			•			PE4
<b>P1J</b>			•			PE5
<b>P1K</b>				•		PE7

**1xx** Bride spéciale une pièce (customisée)

**2xx** Bride spéciale deux pièces (customisée)

Options de montage moteur supplémentaires sur demande.  
Si vous souhaitez une bride pour un moteur tiers, merci de nous contacter sur em-motion@parker.com

## 7 Type de montage

<b>F</b>	Filetage sur le corps du vérin ( <b>standard</b> ) (les ETH100, ETH125 n'ont pas de filetage de fixation sur la partie inférieure)
<b>B</b>	Montage sur pattes <sup>6), 7)</sup> (Pour ETH100, ETH125 disponible uniquement en protection classe A)
<b>C</b>	Chape arrière <sup>6)</sup>
<b>D</b>	Montage sur tourillon (pas avec les positions de montage moteur E, F, J, K), pour l'option de graissage "1", le port de lubrification est toujours à la position de 6 heures
<b>E</b>	Montage sur articulation arrière <sup>6)</sup>
<b>G</b>	Brides de montage <sup>7)</sup> (uniquement avec montage moteur positions A, B, C, D) (Pour ETH100, ETH125 disponible uniquement en protection classe A)
<b>H</b>	Bride arrière <sup>6)</sup> (Pour ETH125 disponible uniquement en protection classe A)
<b>J</b>	Bride avant <sup>7)</sup> (Pour ETH125 disponible uniquement en protection classe A)
<b>X</b>	Customisation - merci de nous contacter

## 8 Tige de poussée

<b>M</b>	Filetage externe ( <b>standard</b> )
<b>F</b>	Filetage interne
<b>K</b>	Filetage interne (pour le montage du capteur de force avec filetage externe) (uniquement pour ETH100, ETH125)
<b>S</b>	Tige avec embout à rotule (acier inoxydable avec protection classe "B" et "C"; standard avec protection classe "A") (Pour ETH125 disponible uniquement en protection classe A)
<b>R</b>	Guidage parallèle avec douille à billes <sup>8)</sup> (pas avec les positions de montage moteur E, F, J, K) (disponible uniquement en protection classe A)
<b>T</b>	Guidage parallèle avec douille de glissement <sup>8)</sup> (pas avec les positions de montage moteur E, F, J, K)
<b>L</b>	Coupleur d'alignement (disponible uniquement en protection classe A)
<b>X</b>	Customisation - merci de nous contacter

## 9 Option

<b>N</b>	Standard
<b>A</b>	Désignation pour vérin ATEX <sup>9)</sup>

## 10 Course en mm

	ETH032	ETH050	ETH080	ETH100/ ETH125
<b>0050</b>	•	•		
<b>0100</b>	•	•	•	•
<b>0150</b>	•	•	•	•
<b>0200</b>	•	•	•	•
<b>0300</b>	•	•	•	•
<b>0400</b>			•	•
<b>0600</b>			•	•
<b>1000</b>	•			•
<b>1200</b>		•		
<b>1600</b>			•	•
<b>XXXX</b>	50...1000	50...1200	50...1600	100...2000

customisé par pas de 1 mm

## 11 Type de protection

<b>A</b>	IP54 avec vis galvanisées
<b>B</b>	Version inoxydable IP 54 avec vis VA
<b>C</b>	IP 65 comme B + laque protectrice et particulièrement scellé

## 12 Option (seulement vérins personnalisés)

<b>Uxx</b>	Version unique Ici, un chiffre pour les vérins customisés est réservé, merci de nous contacter.
pour vérins ATEX <sup>9)</sup>	
<b>000</b>	Vérin ATEX standard
<b>xxx</b>	Version ATEX xxx Applications ATEX - N° Identification xxx

- ETH080-ETH125 disposent de 2 rainures sur les 4 faces (i.e. le code B=A ou D=C, F=E, H=G, K=J), donc les codes A, C, E, G, J sont possibles pour ETH080-ETH125.
- En configuration déportée, le moteur peut bloquer l'accès aux capteurs et au trou de graissage.
- En choisissant les options de relubrification 2-5, le port de lubrification standard est sans fonction.  
Dans le cas d'actionneurs à très faibles courses, la position du port de lubrification au centre du profil peut ne pas être possible. Pour plus d'informations voir les instructions de montage.
- Merci de vérifier la combinaison moteur/réducteur à l'aide du tableau ("Options de montage moteur" voir page 23).
- Code commande SMH100-B5/14: " SMH100...ET..." (le diamètre d'arbre moteur est remplacé par le terme "ET") (pas dans le catalogue moteur) uniquement avec capteur de retour: Résolveur, A7
- Pas avec montage moteur en version A & B.
- Pas pour tige de poussée R, T
- Pas pour ETH100, ETH125
- Merci de respecter les explications  
"ETH - Vérin électrique pour environnement ATEX" voir page 12

## Logiciels & outils

- Database actionneurs
  - Une base de donnée spéciale actionneurs est disponible avec le logiciel Servomanager du Compax3 Vous pouvez simplement renseigner le code du vérin ETH pour un paramétrage automatique du variateur
- CAD-Configurateur
  - Configurez les données CAD de votre vérin électrique en ligne. [www.parker.com/eme/eth](http://www.parker.com/eme/eth)
- Outil de Dimensionnement « EL-Sizing »
  - Un outil de dimensionnement simplifie le process de dimensionnement. [www.parker.com/eme/eth](http://www.parker.com/eme/eth)













# Les technologies Parker du mouvement et du contrôle

L'objectif numéro un de Parker est d'apporter à ses clients une solution à toutes leurs demandes. Nous les aidons à améliorer leur rentabilité en leur fournissant les systèmes répondant le mieux à leurs besoins. Nous considérons toutes les facettes de leurs applications pour pouvoir leur apporter de la valeur ajoutée. Quel que soit le besoin en matière de transmissions ou de contrôle du mouvement, Parker a l'expertise, la gamme de produits et une présence mondiale inégalées. Parker est la seule entreprise à maîtriser parfaitement les technologies de mouvement et de contrôle. Pour davantage de renseignements, composez le 00800 27 27 5374.



## Aérospatiale

### Principaux marchés

Services après-vente  
Transports commerciaux  
Moteurs d'avions  
Aviation commerciale et d'affaires  
Hélicoptères  
Lanceurs  
Avions militaires  
Missiles  
Production d'énergie  
Avions de transport régionaux  
Véhicules volants sans pilote

### Principaux produits

Systèmes et composants de commandes de vol  
Systèmes et composants moteurs  
Systèmes de transport des fluides  
Dispositifs de contrôle de débit et d'atomisation  
Systèmes et composants combustibles  
Systèmes d'inertage par production d'azote  
Systèmes et composants pneumatiques  
Gestion thermique  
Roues et freins



## Climatisation et réfrigération

### Principaux marchés

Agriculture  
Climatisation de locaux  
Machines de construction  
Agroalimentaire  
Machines industrielles  
Sciences de la vie  
Pétrole et gaz  
Réfrigération de précision  
Process  
Réfrigération  
Transport

### Principaux produits

Accumulateurs  
Actionneurs avancés  
Régulation pour le CO<sub>2</sub>  
Contrôleurs électroniques  
Déshydrateurs-filtres  
Robinets d'arrêt manuels  
Échangeurs thermiques  
Tuyaux et embouts  
Régulateurs de pression  
Distributeurs de réfrigérant  
Soupapes de sécurité  
Pompes intelligentes  
Vannes électromagnétiques  
Détendeurs thermostatiques



## Électromécanique

### Principaux marchés

Aérospatiale  
Automatisation d'usine  
Médecine et sciences de la vie  
Machines-outils  
Machines d'emballages  
Papeterie  
Machines de fabrication et de transformation du plastique  
Métallurgie  
Semiconducteurs et électronique  
Textile  
Fils et câbles

### Principaux produits

Systèmes d'entraînement CA/CC  
Actionneurs électriques, robots sur portique et systèmes de guidage  
Actionneurs électro-hydrauliques  
Actionneurs électro-mécaniques  
Interfaces homme-machine  
Moteurs linéaires  
Moteurs pas-à-pas, servomoteurs, systèmes d'entraînement et commandes  
Extrusions structurelles



## Filtration

### Principaux marchés

Aérospatiale  
Agroalimentaire  
Équipement et usines industrielles  
Sciences de la vie  
Applications marines  
Équipement mobile  
Pétrole et gaz  
Production d'énergie et énergies renouvelables  
Process  
Transport  
Épuration de l'eau

### Principaux produits

Générateurs de gaz pour l'analyse  
Filtres à gaz et à air comprimé  
Systèmes et filtration d'huile, de combustible et d'air de moteur  
Systèmes de surveillance de l'état des fluides  
Filtres hydrauliques et de lubrification  
Générateurs d'azote, d'hydrogène et d'air zéro  
Filtres  
Filtres à membrane et à matière fibreuse  
Microfiltration  
Filtration d'air stérile  
Dessalement d'eau, systèmes et filtres de purification



## Traitement du gaz et des fluides

### Principaux marchés

Chariots élévateurs  
Agriculture  
Manipulation de produits chimiques en vrac  
Machines servant à la construction  
Agroalimentaire  
Acheminement du gaz et du combustible  
Machines industrielles  
Sciences de la vie  
Applications marines  
Exploitation minière  
Mobile  
Pétrole et gaz  
Énergies renouvelables  
Transports

### Principaux produits

Vannes d'arrêt  
Raccords pour distribution de fluides basse pression  
Câbles ombilicaux en eaux profondes  
Équipements de diagnostic  
Coupleurs  
Tuyaux industriels  
Systèmes d'arrimage et câbles d'alimentation  
Tubes et accouplements PTFE  
Coupleurs rapides  
Tuyaux thermoplastique et embouts  
Raccords et adaptateurs de tubes  
Tubes et raccords en plastique



## Hydraulique

### Principaux marchés

Chariots élévateurs  
Agriculture  
Énergies alternatives  
Machines de construction  
Exploitation forestière  
Machines industrielles  
Machines-outils  
Applications marines  
Manutention  
Exploitation minière  
Pétrole et gaz  
Production d'énergie  
Véhicules de ramassage d'ordures  
Énergies renouvelables  
Systèmes hydrauliques pour camions  
Équipement pour gazon

### Principaux produits

Accumulateurs  
Appareils à cartouches  
Actionneurs électro-hydrauliques  
Interfaces homme-machine  
Systèmes de propulsion hybride  
Vérins et accumulateurs hydrauliques  
Moteurs et pompes hydrauliques  
Systèmes hydrauliques  
Vannes et commandes hydrauliques  
Direction hydrostatique  
Circuits hydrauliques intégrés  
Prises de force  
Blocs d'alimentation  
Actionneurs rotatifs  
Capteurs



## Pneumatique

### Principaux marchés

Aérospatiale  
Manutention et convoyeurs  
Automatisation d'usine  
Médecine et sciences de la vie  
Machines-outils  
Machines d'emballages  
Transport et automobile

### Principaux produits

Traitement de l'air  
Raccords et vannes en laiton  
Collecteurs  
Accessoires pneumatiques  
Pincés et vérins pneumatiques  
Vannes et commandes pneumatiques  
Coupleurs à déconnexion rapide  
Vérins rotatifs  
Tuyaux caoutchouc et embouts  
Extrusions structurelles  
Tuyaux thermoplastique et embouts  
Générateurs de vide, préhenseurs, pressostats et vacuostats



## Maîtrise des procédés

### Principaux marchés

Carburants alternatifs  
Biopharmaceutique  
Produits chimiques/raffinage  
Agroalimentaire  
Applications marines et construction navale  
Secteur médical et dentaire  
Semiconducteurs  
Énergie nucléaire  
Prospection pétrolière offshore  
Pétrole et gaz  
Pharmaceutique  
Production d'énergie  
Papeterie  
Acier  
Eau/eaux usées

### Principaux produits

Appareils d'analyse  
Produits et systèmes de traitement d'échantillons analytiques  
Raccords et vannes pour injection chimique  
Raccords, vannes et pompes de distribution de polymère fluoré  
Raccords, vannes et régulateurs de gaz très pur  
Contrôleurs/régulateurs industriels de débit massique  
Raccords permanents sans soudure  
Contrôleurs de débit et régulateurs industriels de précision  
Dispositifs double isolement et purge pour contrôle de process  
Raccords, vannes, régulateurs et vannes à plusieurs voies pour contrôle de process



## Étanchéité et protection contre les interférences électromagnétiques

### Principaux marchés

Aérospatiale  
Chimie et Pétrochimie  
Domestique  
Hydraulique et pneumatique  
Industrie  
Technologies de l'information  
Sciences de la vie  
Semiconducteurs  
Applications militaires  
Pétrole et gaz  
Production d'énergie  
Énergies renouvelables  
Télécommunications  
Transports

### Principaux produits

Joint d'étanchéité dynamiques  
Joint toriques élastomère  
Conception et assemblage d'appareils électromécaniques  
Blindage EMI  
Pièces extrudées et tronçonnées  
Joint métalliques haute température  
Pièces en élastomère insérées et homogènes  
Fabrication et assemblage de dispositifs médicaux  
Joint composites métal/plastique  
Fenêtres optiques scellées  
Extrusions et tubes silicone  
Gestion thermique  
Amortissement des vibrations

# Parker dans le monde

## Europe, Moyen Orient, Afrique

**AE – Émirats Arabes Unis, Dubai**  
Tél: +971 4 8127100  
parker.me@parker.com

**AT – Autriche, Wiener Neustadt**  
Tél: +43 (0)2622 23501-0  
parker.austria@parker.com

**AT – Europe de l'Est, Wiener Neustadt**  
Tél: +43 (0)2622 23501 900  
parker.easteurope@parker.com

**AZ – Azerbaïdjan, Baku**  
Tél: +994 50 2233 458  
parker.azerbaijan@parker.com

**BE/LU – Belgique, Nivelles**  
Tél: +32 (0)67 280 900  
parker.belgium@parker.com

**BG – Bulgarie, Sofia**  
Tél: +359 2 980 1344  
parker.bulgaria@parker.com

**BY – Biélorussie, Minsk**  
Tél: +48 (0)22 573 24 00  
parker.poland@parker.com

**CH – Suisse, Etoy**  
Tél: +41 (0)21 821 87 00  
parker.switzerland@parker.com

**CZ – République Tchèque, Klecany**  
Tél: +420 284 083 111  
parker.czechrepublic@parker.com

**DE – Allemagne, Kaarst**  
Tél: +49 (0)2131 4016 0  
parker.germany@parker.com

**DK – Danemark, Ballerup**  
Tél: +45 43 56 04 00  
parker.denmark@parker.com

**ES – Espagne, Madrid**  
Tél: +34 902 330 001  
parker.spain@parker.com

**FI – Finlande, Vantaa**  
Tél: +358 (0)20 753 2500  
parker.finland@parker.com

**FR – France, Contamine s/Arve**  
Tél: +33 (0)4 50 25 80 25  
parker.france@parker.com

**GR – Grèce, Athènes**  
Tél: +30 210 933 6450  
parker.greece@parker.com

**HU – Hongrie, Budaörs**  
Tél: +36 23 885 470  
parker.hungary@parker.com

**IE – Irlande, Dublin**  
Tél: +353 (0)1 466 6370  
parker.ireland@parker.com

**IL – Israël**  
Tel: +39 02 45 19 21  
parker.israel@parker.com

**IT – Italie, Corsico (MI)**  
Tél: +39 02 45 19 21  
parker.italy@parker.com

**KZ – Kazakhstan, Almaty**  
Tél: +7 7273 561 000  
parker.easteurope@parker.com

**NL – Pays-Bas, Oldenzaal**  
Tél: +31 (0)541 585 000  
parker.nl@parker.com

**NO – Norvège, Asker**  
Tél: +47 66 75 34 00  
parker.norway@parker.com

**PL – Pologne, Warszawa**  
Tél: +48 (0)22 573 24 00  
parker.poland@parker.com

**PT – Portugal**  
Tel: +351 22 999 7360  
parker.portugal@parker.com

**RO – Roumanie, Bucarest**  
Tél: +40 21 252 1382  
parker.romania@parker.com

**RU – Russie, Moscou**  
Tél: +7 495 645-2156  
parker.russia@parker.com

**SE – Suède, Spånga**  
Tél: +46 (0)8 59 79 50 00  
parker.sweden@parker.com

**SK – Slovaquie, Banská Bystrica**  
Tél: +421 484 162 252  
parker.slovakia@parker.com

**SL – Slovénie, Novo Mesto**  
Tél: +386 7 337 6650  
parker.slovenia@parker.com

**TR – Turquie, Istanbul**  
Tél: +90 216 4997081  
parker.turkey@parker.com

**UA – Ukraine, Kiev**  
Tél: +48 (0)22 573 24 00  
parker.poland@parker.com

**UK – Royaume-Uni, Warwick**  
Tél: +44 (0)1926 317 878  
parker.uk@parker.com

**ZA – Afrique du Sud, Kempton Park**  
Tél: +27 (0)11 961 0700  
parker.southafrica@parker.com

## Amérique du Nord

**CA – Canada, Milton, Ontario**  
Tél: +1 905 693 3000

**US – USA, Cleveland**  
Tél: +1 216 896 3000

## Asie Pacifique

**AU – Australie, Castle Hill**  
Tél: +61 (0)2-9634 7777

**CN – Chine, Shanghai**  
Tél: +86 21 2899 5000

**HK – Hong Kong**  
Tél: +852 2428 8008

**IN – Inde, Mumbai**  
Tél: +91 22 6513 7081-85

**JP – Japon, Tokyo**  
Tél: +81 (0)3 6408 3901

**KR – Corée, Seoul**  
Tél: +82 2 559 0400

**MY – Malaisie, Shah Alam**  
Tél: +60 3 7849 0800

**NZ – Nouvelle-Zélande, Mt Wellington**  
Tél: +64 9 574 1744

**SG – Singapour**  
Tél: +65 6887 6300

**TH – Thaïlande, Bangkok**  
Tel: +662 186 7000

**TW – Taiwan, Taipei**  
Tél: +886 2 2298 8987

## Amérique du Sud

**AR – Argentine, Buenos Aires**  
Tél: +54 3327 44 4129

**BR – Brésil, Sao Jose dos Campos**  
Tel: +55 800 727 5374

**CL – Chili, Santiago**  
Tél: +56 2 623 1216

**MX – Mexico, Toluca**  
Tél: +52 72 2275 4200

Centre européen d'information produits  
Numéro vert : 00 800 27 27 5374  
(depuis AT, BE, CH, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, IE, IL, IS, IT, LU, MT, NL, NO, PL, PT, RU, SE, SK, UK, ZA)

Sous réserves de modifications techniques. Les données correspondent au niveau technique au moment de la mise sous presse.  
© 2017 Parker Hannifin Corporation. Tous droits réservés.

193-550017N11

07/2017



### Parker Hannifin France SAS

142, rue de la Forêt  
74130 Contamine-sur-Arve  
Tél: +33 (0)4 50 25 80 25  
Fax: +33 (0)4 50 25 24 25  
parker.france@parker.com  
www.parker.com

Votre distributeur Parker