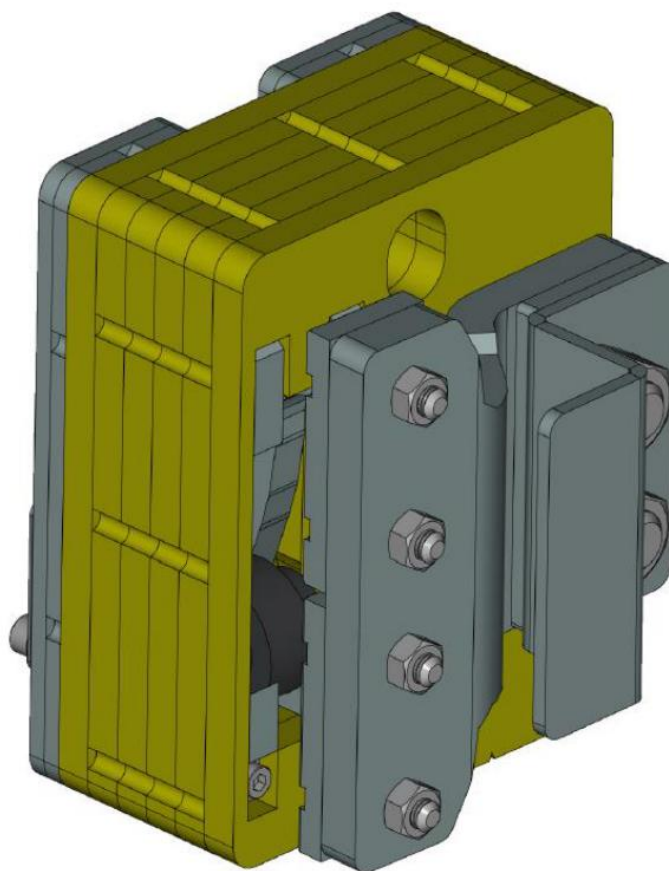


KATALOG TECHNICZNY

Chwytnacz elektromagnetyczny

ECue 25

Jednokierunkowe urządzenie bezpieczeństwa dla kabin dźwigów i dźwignic.



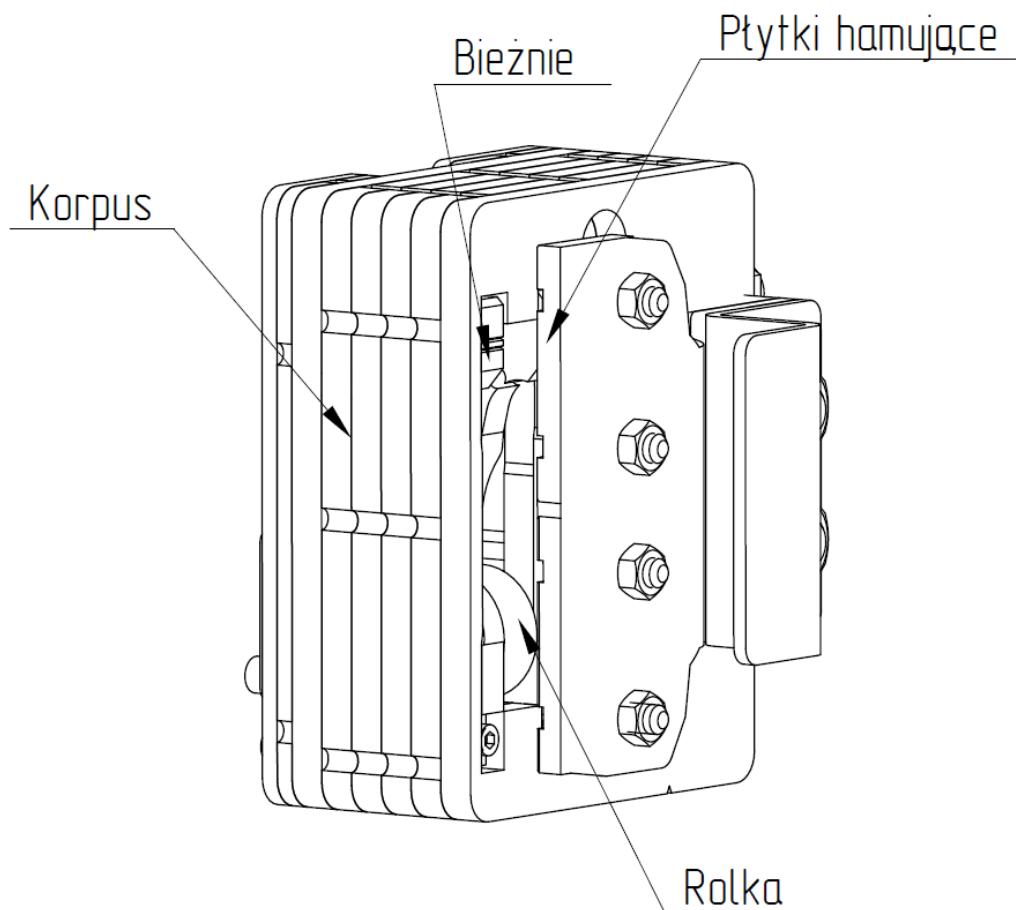
Prędkość 0,15–1,00 m/s

Prowadnice 9 / 10 / 15,88 / 16 mm

Zasilanie 24 V DC

01 Opis i zastosowanie

Najważniejsze informacje o chwytaczu ECue 25.



ECue 25 jest jednokierunkowym chwytaczem elektromagnetycznym zabezpieczającym kabinę dźwigu przed swobodnym spadkiem w przypadku uszkodzenia lub zerwania lin albo odłączenia zasilania. Zawsze stosuje się komplet: po jednym korpusie na każdą prowadnicę. Chwytacze współpracują z ogranicznikiem prędkości lub absolutnym systemem odwzorowania położenia kabiny.

NAJWAŻNIEJSZE CECHY

01 Działanie niezależne

Działanie chwytacza jest niezależne od elementów zawieszenia kabiny.

02 Synchronizacja

Układ zapewnia jednocześnie zadziałanie obu urządzeń hamujących.

03 Nowe i modernizowane instalacje

Instrukcja przewiduje zastosowanie w nowych instalacjach i modernizacjach.

04 Ramy plecakowe i przeciwwagowe

Możliwa jest zabudowa w ramach plecakowych, przeciwwagowych i ramach na prowadnicach.

02 Dane techniczne

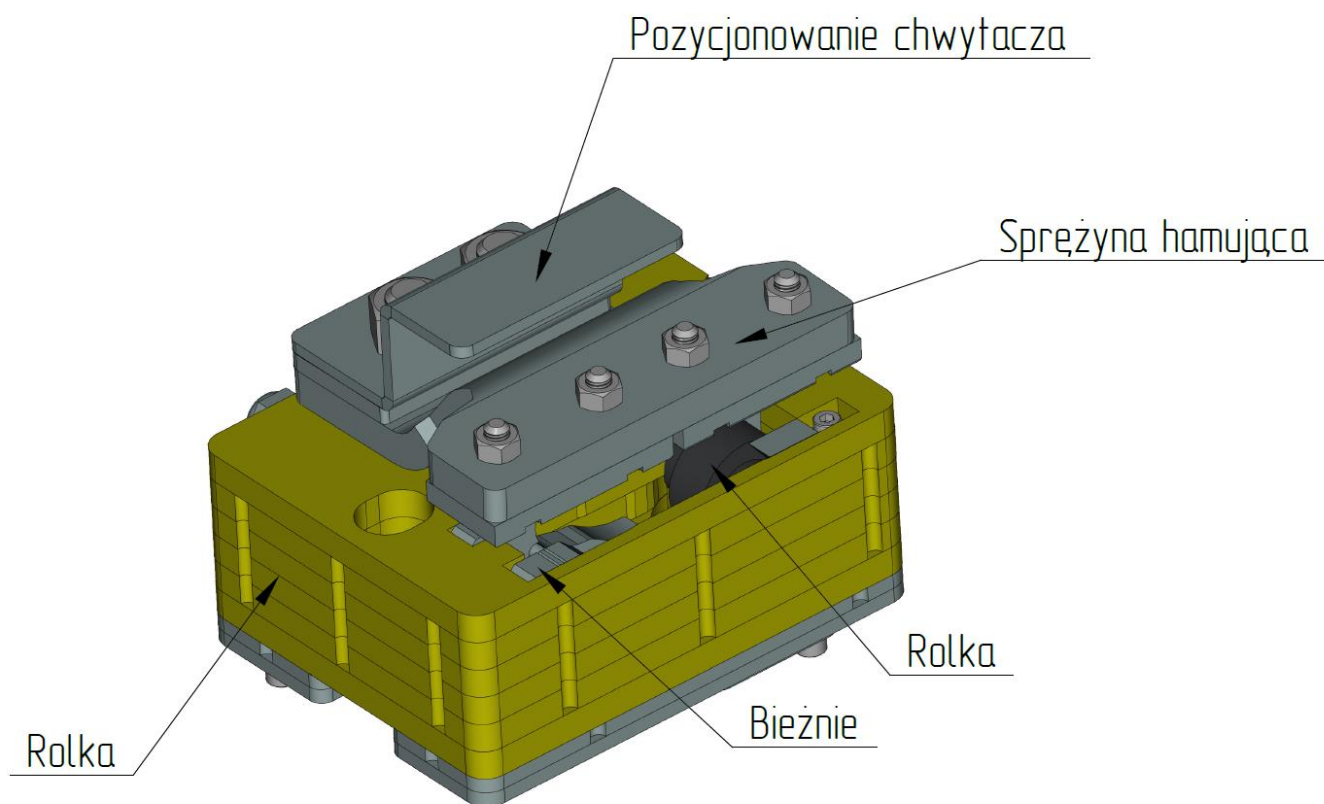
Parametry podane w dokumentacji ECue 25 i instrukcji wyrobu.

Typ urządzenia	Chwytnacz elektromagnetyczny jednokierunkowy ECue25
Zakres prędkości dźwigu	0,15–1,00 m/s
Grubość główki prowadnicy	9 / 10 / 15,88 / 16 mm
Rodzaj prowadnic	sucha, mokra, ciągniona, strugana
Minimalna szerokość powierzchni tocznej	32 mm
Napięcie znamionowe jednej cewki	12–24 V DC
Moc cewki	3,12 W
Temperatura robocza	0 ... +50 °C
Maks. wilgotność względna	<95% (bez kondensacji)
Stopień ochrony – elektrycznej	IP54

Dobór P+Q Dobór chwytaczy do obciążenia należy wykonać zgodnie z tabelą P+Q zamieszczoną w katalogu.

03 Budowa i zasada działania

Główne elementy mechanizmu chwytającego ECue 25.



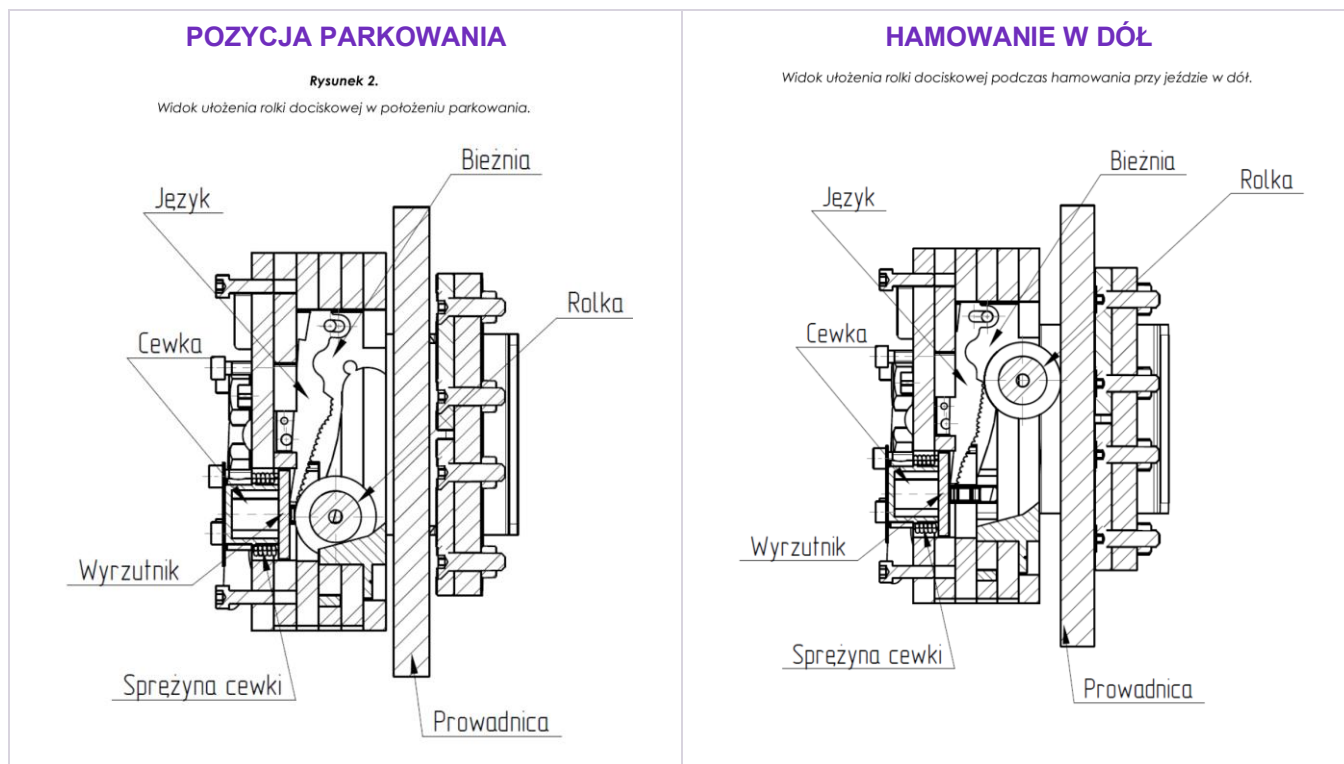
Budowa korpusu chwytacza ECue 25 – rysunek z dokumentacji technicznej.

ZASADA DZIAŁANIA

- W każdym korpusie znajduje się cewka elektromagnetyczna utrzymująca układ w stanie gotowości.
- Po odłączeniu napięcia sprężyna uruchamia wyrzutnik, który dociska rolkę do prowadnicy.
- Rolka toczy się po ukośnej bieżni, zwiększając siłę hamowania i docisk prowadnicy do głównej sprężyny hamującej.
- Po zakończeniu hamowania ruch kabiny w przeciwnym kierunku uwalnia chwytacz; po powrocie napięcia rolka wraca do pozycji parkowania.

04 Położenie rolki podczas pracy

Porównanie pozycji parkowania i pozycji hamowania przy jeździe w dół.



SEKWENCJA ZADZIAŁANIA

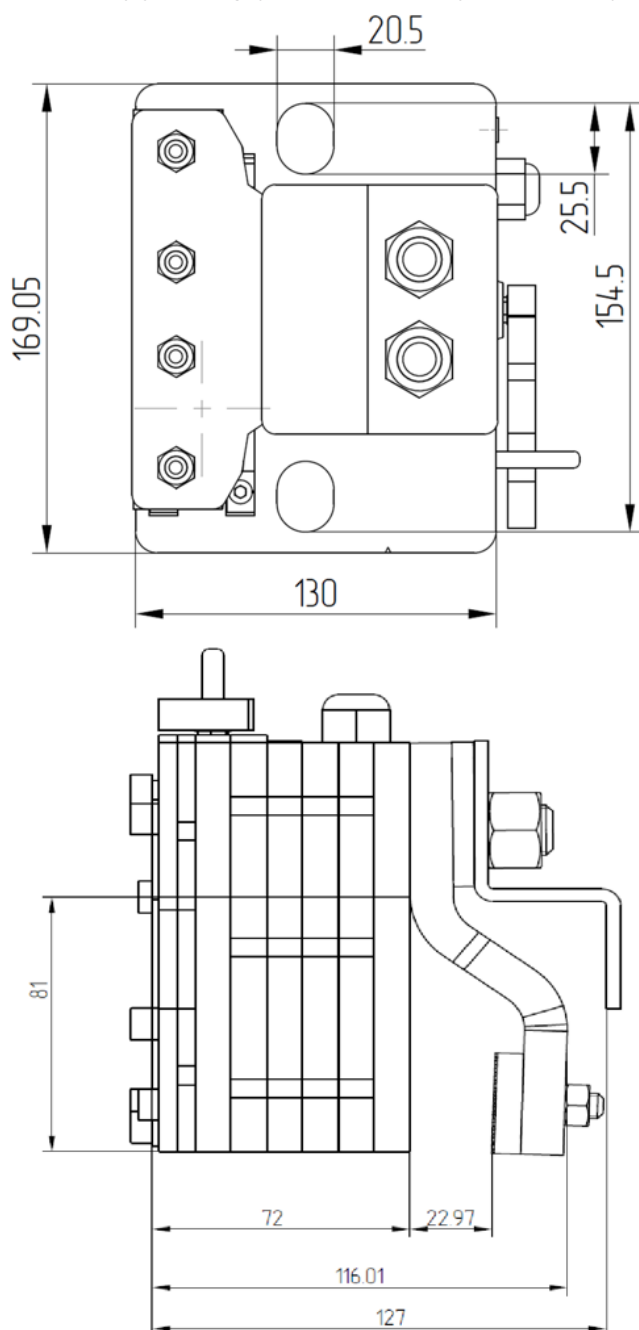
1	2	3	4
Pozycja parkowania	Wyzwolenie	Hamowanie	Uwolnienie
Rolka nie styka się z prowadnicą.	Układ monitorowania przerywa zasilanie.	Rolka przesuwa się po bieżni i zwiększa docisk.	Ruch kabiny w górę powoduje wyjście z zakleszczenia.

05 Montaż i ustawienie względem przewodnicy

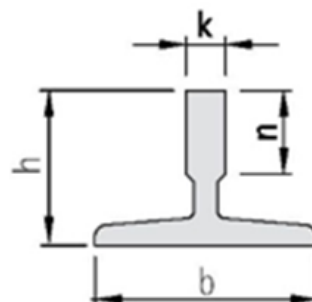
Podstawowe wymagania montażowe wynikające z dokumentacji ECue 25.

Mocowanie

- Korpus jest mocowany do konstrukcji ramy za pomocą 2 prętów $\varnothing 20$ mm.
- Korpus ustawiany jest względem przewodnicy za pomocą śruby pozycjonującej.



- k Przekrój główki prowadnicy
- n Szerokość powierzchni toczonej



- Przy dostępnym napięciu przewody chwytacza podłącza się do kasety łączeniowej, a kluczem resetującym ustawia wyrzutnik i rolkę w pozycji parkowania. Następnie gardziel chwytacza nasuwa się na prowadnicę i montuje pręty mocujące, podkładki oraz zawleczki.
- Przy braku napięcia rolkę wraz z wyrzutnikiem wycofuje się kluczem resetującym i, przytrzymując klucz, nasuwa gardziel chwytacza na prowadnicę. Pozostałe czynności wykonuje się analogicznie.

Uwaga Równoczesne hamowanie pary chwytaczy jest uzależnione od poprawnego montażu i synchronizacji. Każde urządzenie hamujące jest ustawione fabrycznie i plombowane.

06 Integracja elektryczna

Wymagania i schemat połączenia dwóch korpusów ECue 25.

- Jednostka monitorowania prędkości z dwoma stykami rozwiernymi.
- Zasilanie 24 V DC (+/-10%).
- Monitorowane zasilanie awaryjne 24 V DC (+/-10%).
- Wyłącznik bezpieczeństwa ECue 25 podłączony do obwodu bezpieczeństwa i zasilania chwytacza elektromagnetycznego.
- Oba korpusy należy okablować osobno; okablowanie szeregowo wyłączników bezpieczeństwa jest niedozwolone.

07 Eksploatacja, bezpieczeństwo i zakres dostawy

Najważniejsze zasady dotyczące użytkowania ECue 25.

SYNCHRONIZACJA, AKTYWACJA I UWOLNIENIE

- Jeżeli aktywowany zostanie tylko jeden chwytacz, synchronizacja elektryczna powoduje aktywację chwytacza przeciwległego.
- Aktywacja następuje po przerwaniu napięcia zasilania przez ogranicznik prędkości po przekroczeniu prędkości wyzwania.
- Uwolnienie wymaga podania zasilania na chwytacze i wyprowadzenia kabiny z chwytu; po zakończeniu operacji układ wraca automatycznie do normalnej eksploatacji.

ZABRANIA SIĘ

- kompletowania chwytaczy o różnych numerach fabrycznych,
- montażu korpusów z zerwanymi lub uszkodzonymi plombami,
- montażu chwytaczy o niedobrej charakterystyce P+Q lub niewłaściwie dobranych do przekroju główki prowadnicy,
- dokonywania modyfikacji chwytaczy w stosunku do obowiązującej dokumentacji.

ZAKRES DOSTAWY I WARIANTY ZASTOSOWANIA

Standard

- 2 korpusy
- 4 pręty mocujące Ø20
- 4 podkładki
- 4 zawleczki
- 4 sprężyny pozycjonowania

08 Tabela P+Q

L.p.	Typ	Prowadnice	P+Q [kg]
1.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	200-234
2.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	235-274
3.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	275-322
4.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	323-378
5.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	379-446
6.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	447-527
7.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	528-622
8.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	623-734
9.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	735-865
10.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	866-1019
11.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	1020-1201
12.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	1202-1415
13.	25	9oc, 10o, 14o, 15.88o, 16oc	1416-1667
14.	25	15.88o, 16oc	1668-1963
15.	25	15.88o, 16oc	1964-2311
16.	25	15.88o, 16oc	2312-2687

CHWYTACZ ELEKTROMAGNETYCZNY ECue 25

EON • ul. Południowa 12, 78-600 Wałcz • NIP 765-000-21-48

DANE KLIENTA

Typ	☐ Zapytanie ☐ Zamówienie
Klient	
Adres	
Tel. / e-mail	
Kontakt	
Numer klienta	
Kraj przeznaczenia	
Data	

DANE PRODUKTU

Model / kod produktu	
Ilość	
P+Q [kg]	
Prędkość nominalna [m/s]	
Zakres pracy urządzenia	0,15–1,00 m/s
Przekrój główki prowadnicy	☐ 9 mm ☐ 10 mm ☐ 15,88 mm ☐ 16 mm
Rodzaj / stan prowadnicy	☐ sucha ☐ mokra ☐ ciągniona ☐ strugana
Napięcie zasilania	☐ 24 V DC

ZAKRES DOSTAWY – STANDARD

2 korpusy • 4 pręty mocujące Ø20 • 4 podkładki • 4 zawlecзки • 4 sprężyny pozycjonowania

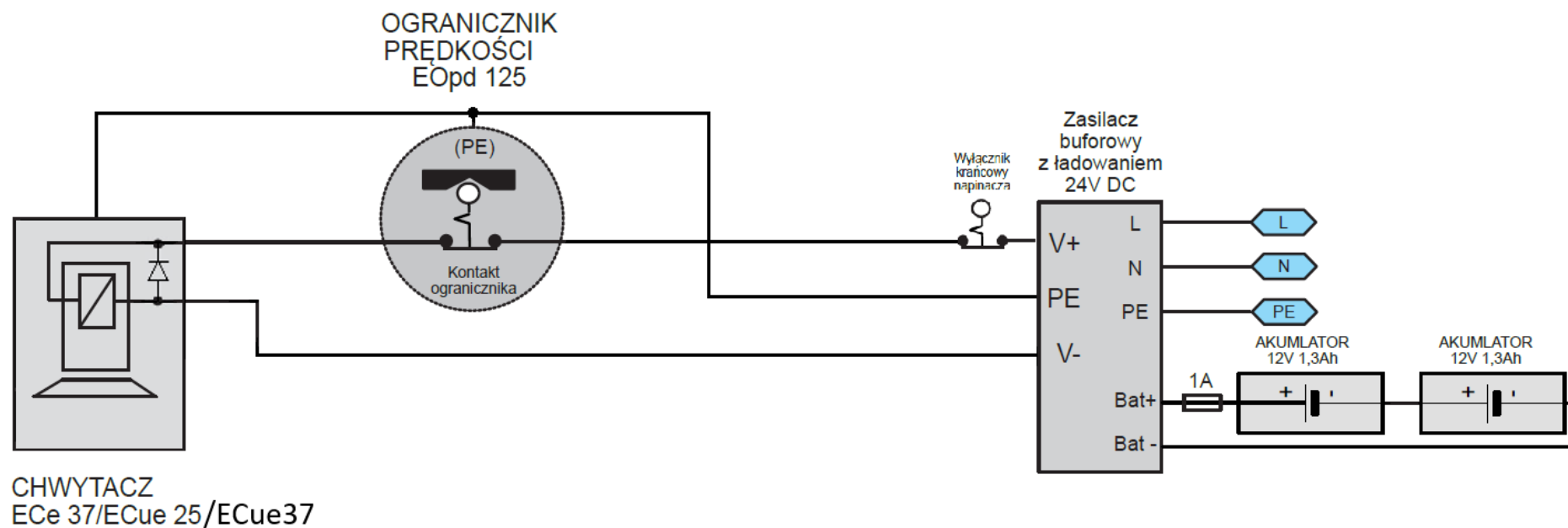
WYPOSAŻENIE / OPCJE

Ogranicznik prędkości EOpd 125	☐ tak ☐ nie
--------------------------------	---

UWAGI

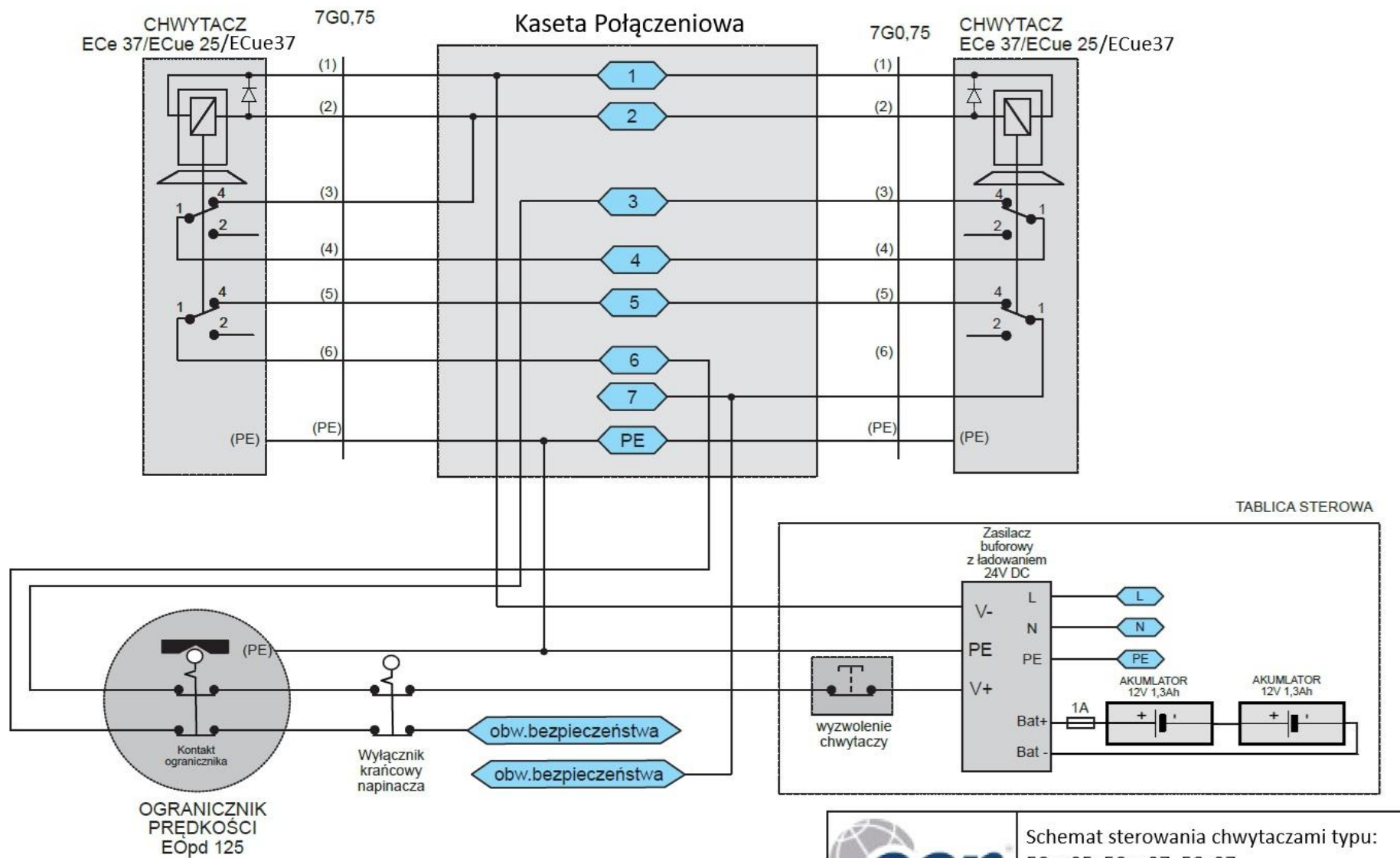
06 Schematy elektryczne

Schemat 1 – pojedynczy chwytacz, cewka 24 V DC



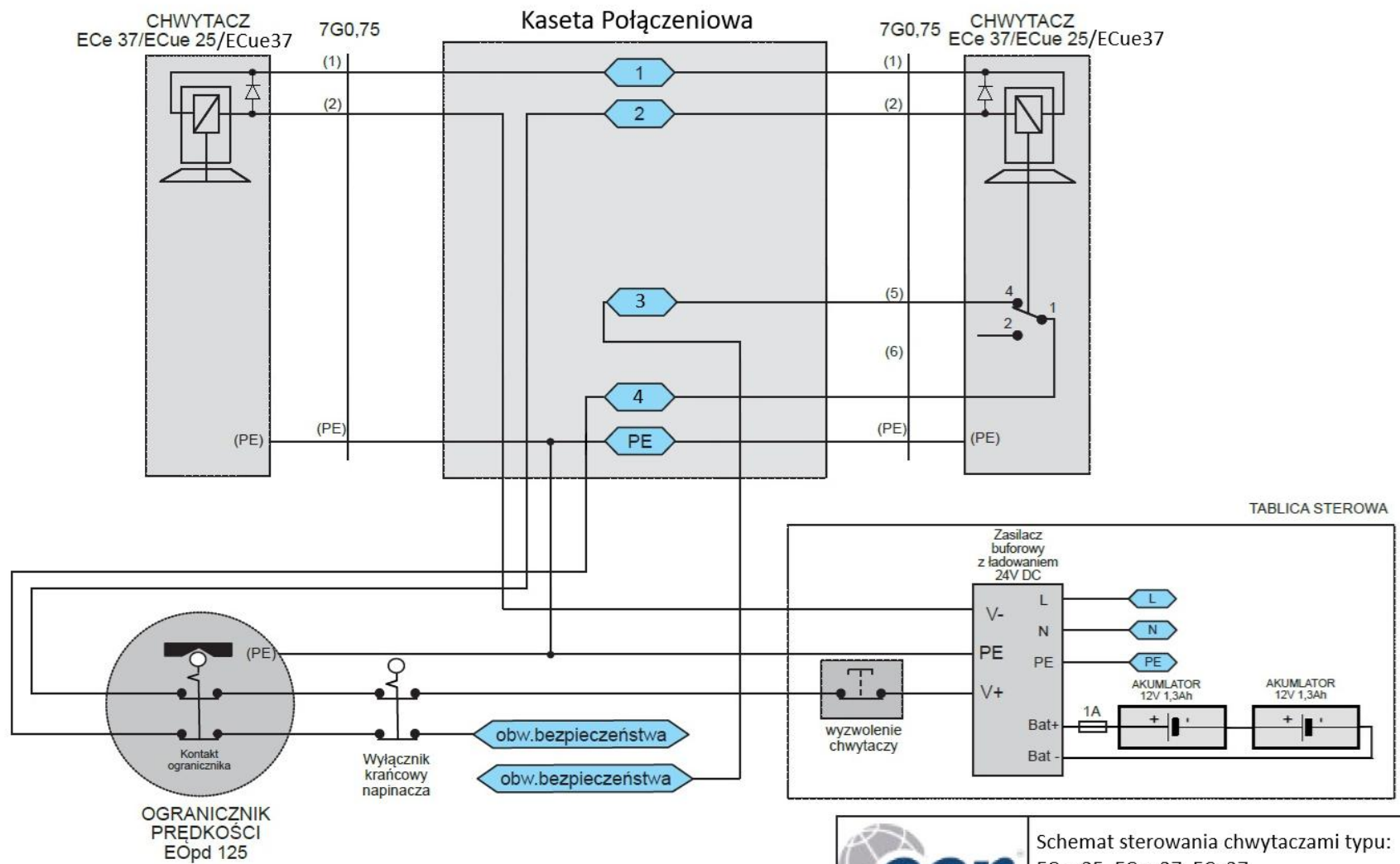
	Schemat sterowania chwytaczami typu: ECue25, ECue37, ECe37 w zastosowaniu w układnicach, dźwignicach, suwnicach, trawersach Jeden korpus, Cewka 24 V DC
NR5/S/24/26	1/1

Schemat 2 – dwa chwytacze, cewki 24 V DC



Schemat sterowania chwytaczami typu:
ECue25, ECue37, ECe37
Cewki 24V DC

Schemat 3 – dwa chwytacze, cewki 12 V DC

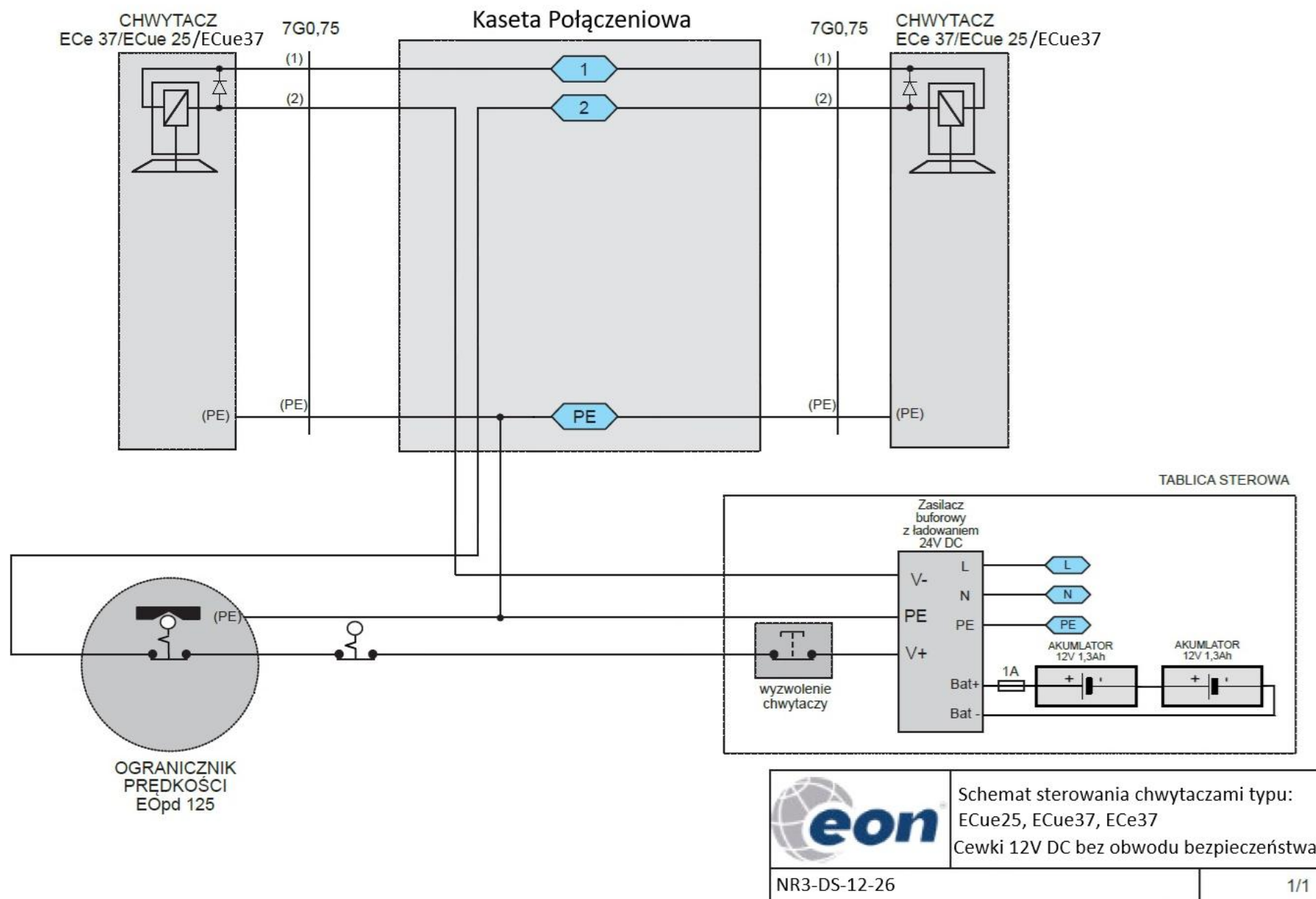


Schemat sterowania chwytaczami typu:
ECue25, ECue37, ECe37
Cewki 12VDC

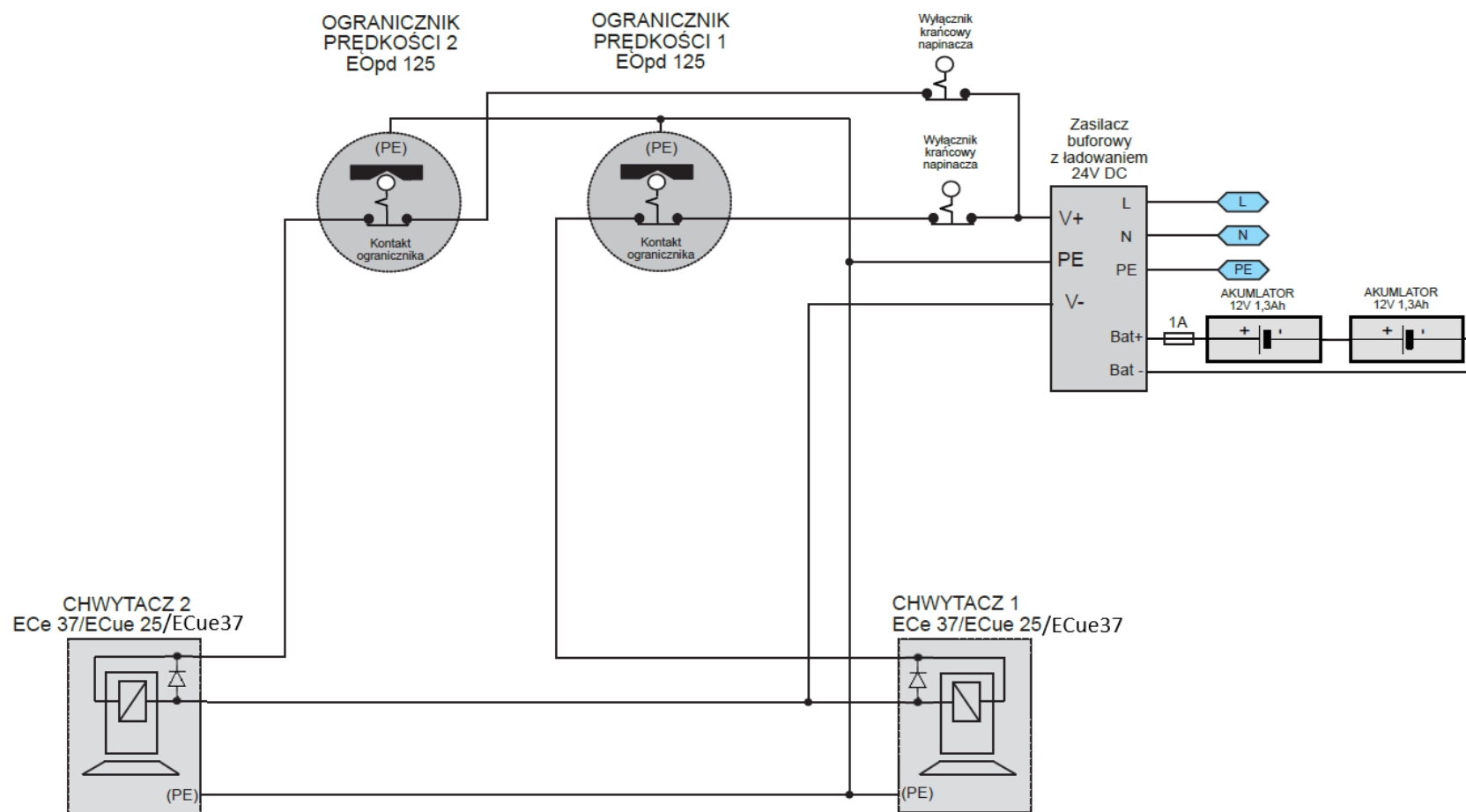
NR 2-D-12-26

1/1

Schemat 4 – układ 12 V DC bez obwodu bezpieczeństwa



Schemat 5 – dwa chwytacze i dwa ograniczniki prędkości, cewki 24 V DC



	Schemat sterowania chwytaczami typu: ECue25, ECue37, ECe37 W zastosowaniu w dźwignicach, suwnicach, układnicach i trawersach Cewka 24V DC
NR4/S/24/26	1/1