

**RENOMMÉE  
KNOW HOW**

Techniques d'automatisation



**RK ROSE+KRIEGER**

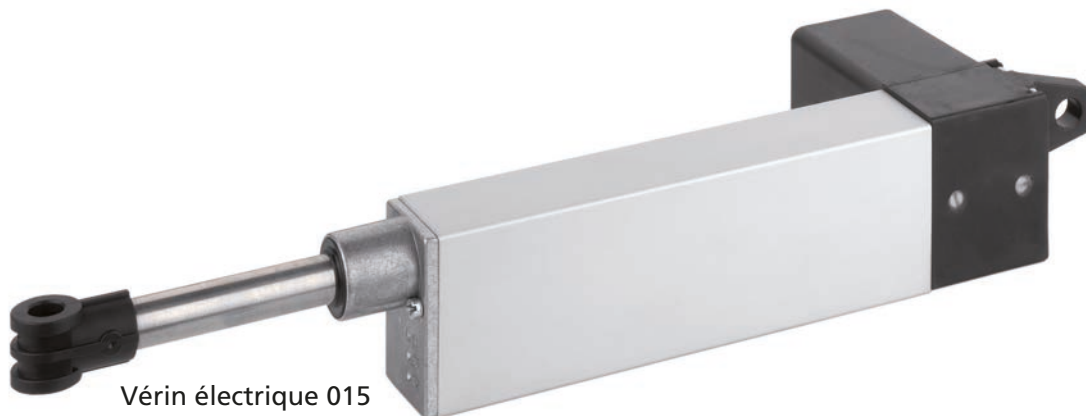
A Phoenix Mecano Company



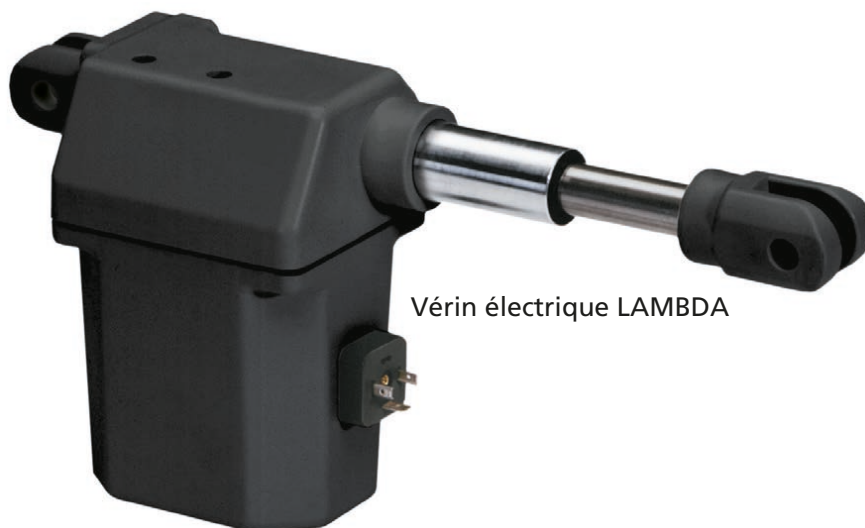
# ***Vérin électrique***

*Classe de puissance 2*

# Vérin de classe de puissance 2



Vérin électrique 015



Vérin électrique LAMBDA



Vérin électrique LZ60  
(ici avec moteur  
monté en parallèle)

## Caractéristiques :

- Multiples possibilités d'utilisation et de fixation
- Interrupteur de fin de course intégré sur tous les modèles
- Sans entretien grâce à une lubrification permanente
- Construction solide
- Protection anti-corrosion grâce à des matériaux résistants comme l'aluminium, l'acier inoxydable et le plastique

## Sommaire Vérin de classe de puissance 2

### Vérin électrique 015

**Propriétés**  
Caractéristiques de puissance

- Données générales
- Conditions de fonctionnement ..... 127

**Modèle**

- Vérin électrique 015..... 128

### Vérin électrique LAMBDA

**Propriétés**  
Caractéristiques de puissance

- Données générales
- Conditions de fonctionnement ..... 131

**Modèle**

- Vérin électrique LAMBDA ..... 132

**Accessoires**

- Commandes/Télécommandes..... 133

### Vérin électrique LZ60

**Propriétés**  
Caractéristiques de puissance

- Données générales
- Conditions de fonctionnement ..... 136

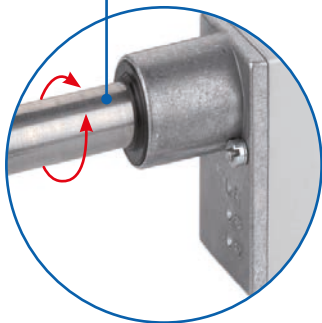
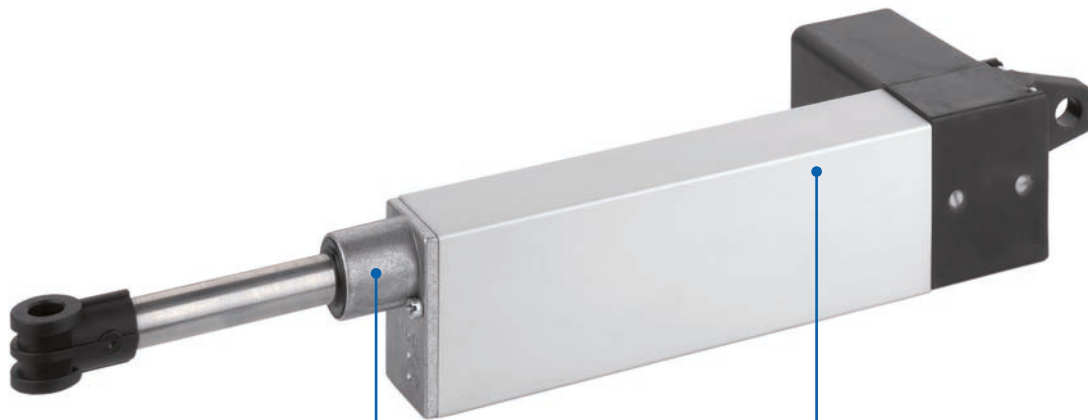
**Modèles**

- Vérin électrique LZ60 S ..... 139
- Vérin électrique LZ60 P..... 140
- Fixation ..... 142
- Détecteur magnétique ..... 146

**Positionnement**

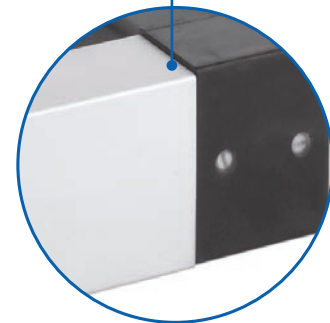
- Commandes, interface automate/PC, télécommandes ..... 147

# LH15 Vérin électrique



## Courses réglables

✓ Ajustement précis



## Protection anti-corrosion

✓ Vis inoxydable  
✓ Boîtier en aluminium et matière plastique

## Caractéristiques :

- Idéal pour les applications industrielles
- Vitesse maximale élevée
- Protection intégrée contre les surintensités
- Sans entretien (lubrification permanente)

- Protégé contre la corrosion : vis et tige de poussée inoxydables, boîtier en aluminium et plastique
- Construction solide
- Interrupteurs de fin de course intégrés
- Course réglable

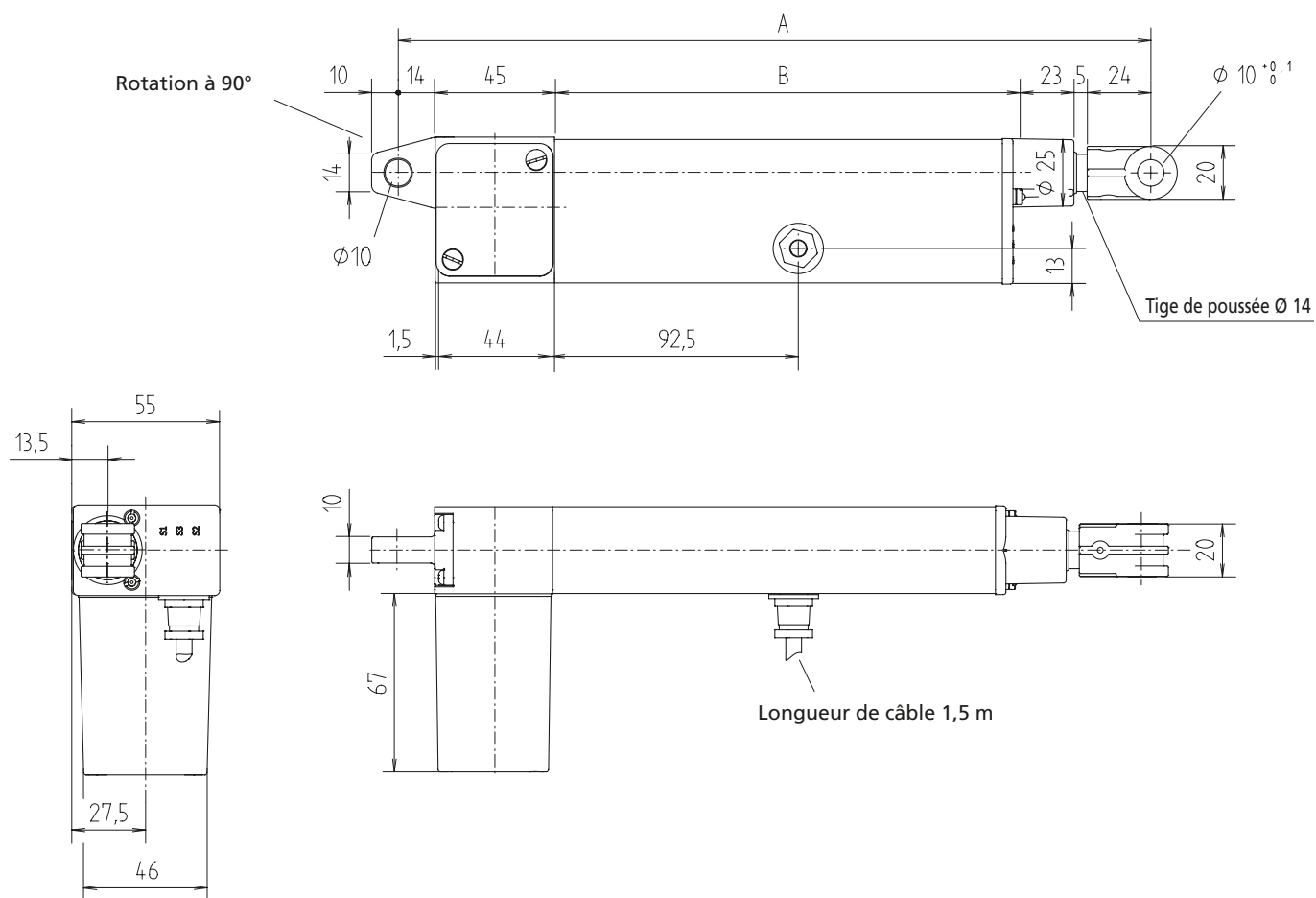
## Options :

- Courses spéciales
- Potentiomètre
- Contacts de signalisation
- Classe de protection plus élevée grâce au soufflet

## Données générales/Conditions de fonctionnement

|                                       | Entraînement  |
|---------------------------------------|---|
| Construction                          | Vérin linéaire avec moteur à courant continu intégré                    |
| Guidage                               | Bague de glissement   |
| Position de montage                   | quelconque, sans forces radiales  |
| Force de pression/de traction         | jusqu'à 1 000 N   |
| Irréversibilité                       | jusqu'à 2 000 N   |
| Température ambiante                  | de -20 °C à +60 °C  |
| Répétabilité                          | 0,5 mm  |
| Facteur de service (pour charge max.) | 10 % en charge nominale (max. 2 min de fonctionnement, 18 min de pause) |
| Tension                               | 24 (12) V CC  |
| Consommation électrique               | 2,2 (4,5) A max.  |
| Puissance absorbée                    | 50 W max.   |
| Classe de protection                  | IP 54   |

# LH15 Vérin électrique – Versions



| Référence       | Type | Force F max. [N] | Vitesse max. [mm/s] |
|-----------------|------|------------------|---------------------|
| QKD05_F010_ _ _ | LH15 | 1 000            | 5                   |
| QKD10_E010_ _ _ |      | 600              | 10                  |
| QKD22_C010_ _ _ |      | 300              | 22                  |
| QKD25_D010_ _ _ |      | 450              | 25                  |
| QKD60_B010_ _ _ |      | 200              | 60                  |
| QKD01_A010_ _ _ |      | 60               | 100                 |

## Courses standard

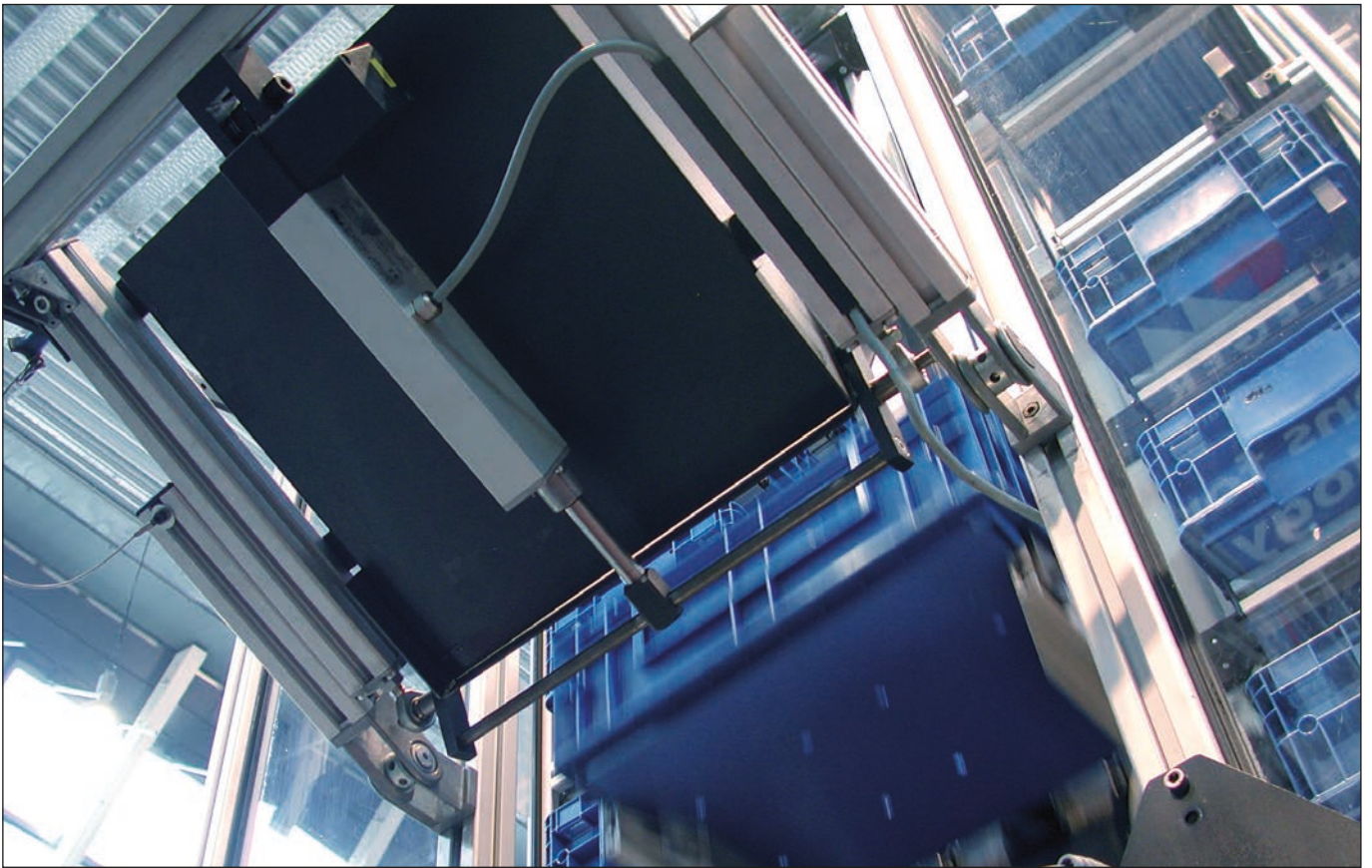
| Course [mm] | Course réglable de l'extérieur | Cote A [mm] | Cote B [mm] | Poids [kg] |
|-------------|--------------------------------|-------------|-------------|------------|
| 100         | oui                            | 284         | 173         | 1,2        |
| 140         | non                            | 284         | 173         |            |

## Courses spéciales sur demande

| Course [mm] | Course réglable de l'extérieur | Cote A [mm] | Cote B [mm] | Poids [kg] |
|-------------|--------------------------------|-------------|-------------|------------|
| 140         | oui                            | 324         | 213         | 1,2        |
| 260         |                                | 444         | 333         |            |
| 180         | non                            | 324         | 213         |            |
| 300         |                                | 444         | 333         |            |

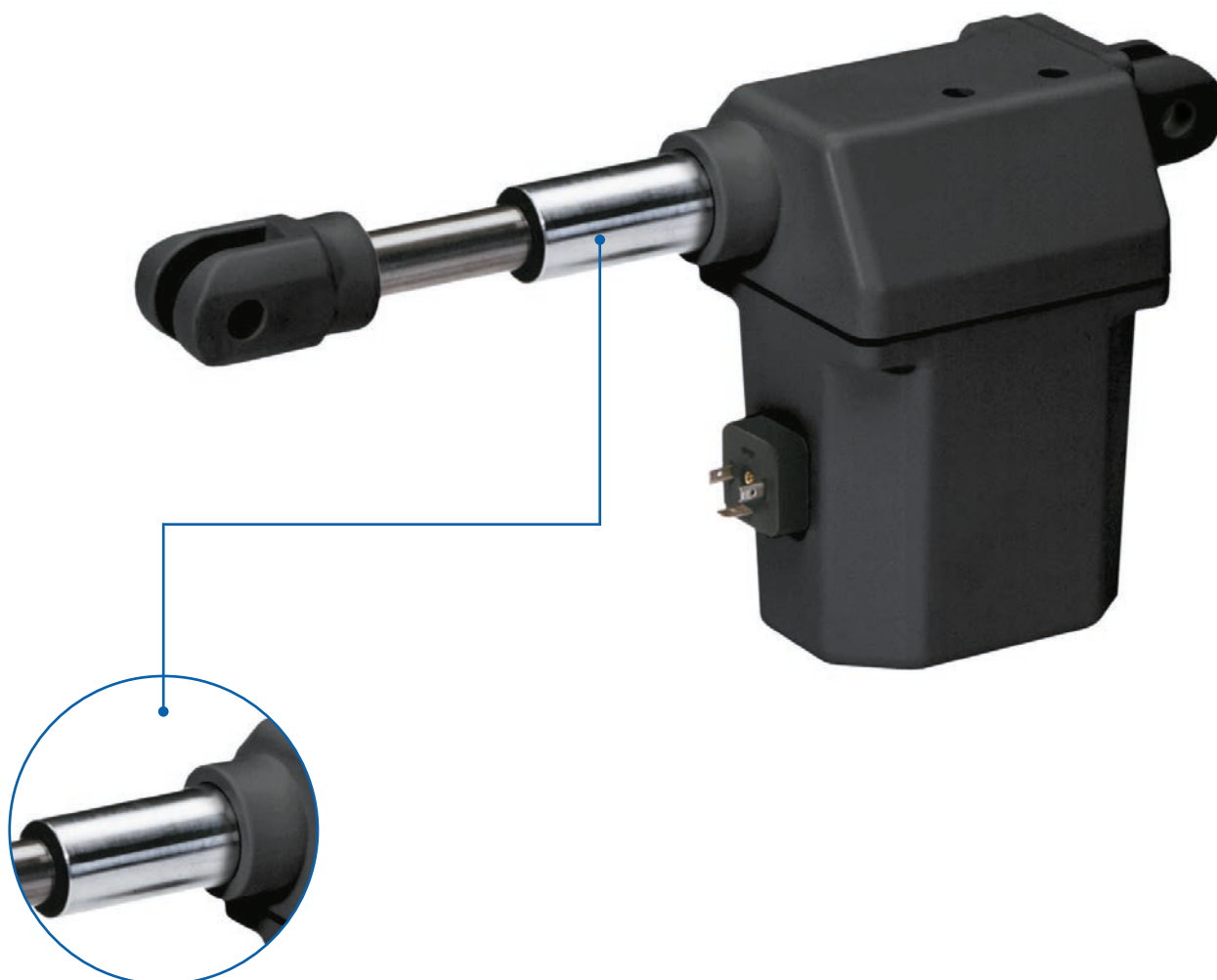
B = 24 V CC  
C = 12 V CC





Dispositif d'amenée pour stock de petit matériel automatisé

# LAMBDA – Vérin électrique



- ✓ Ajustement précis
- ✓ Tige de poussée inoxydable

## Caractéristiques :

- Interrupteurs de fin de course intégrés
- Protégé contre la corrosion : tige de poussée en acier inoxydable, boîtier en plastique
- Irréversibilité même en cas d'effort maximal
- Avec protection thermique du moteur

- Fixation par chapes (rotation à 90°)
- Potentiomètre
- Protection anti-écrasement en pression
- Protection anti-écrasement en traction

## Options :

- Courses spéciales
- Vitesses supérieures
- Réglage sans courant (débrayage mécanique)
- Contacts de signalisation

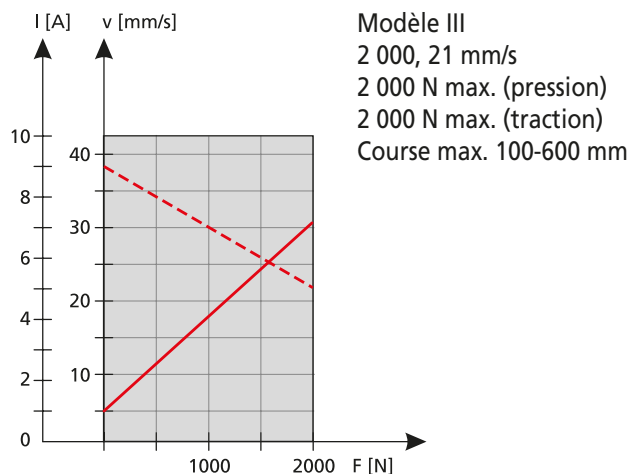
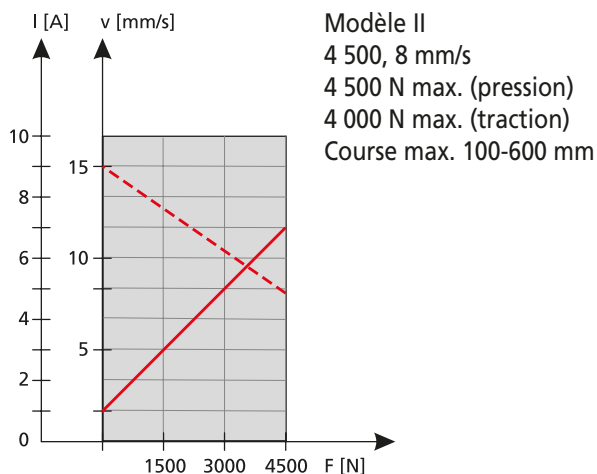
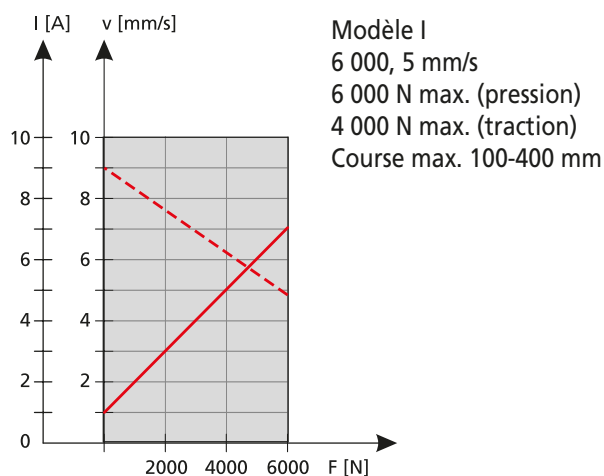


### Données générales/Conditions de fonctionnement

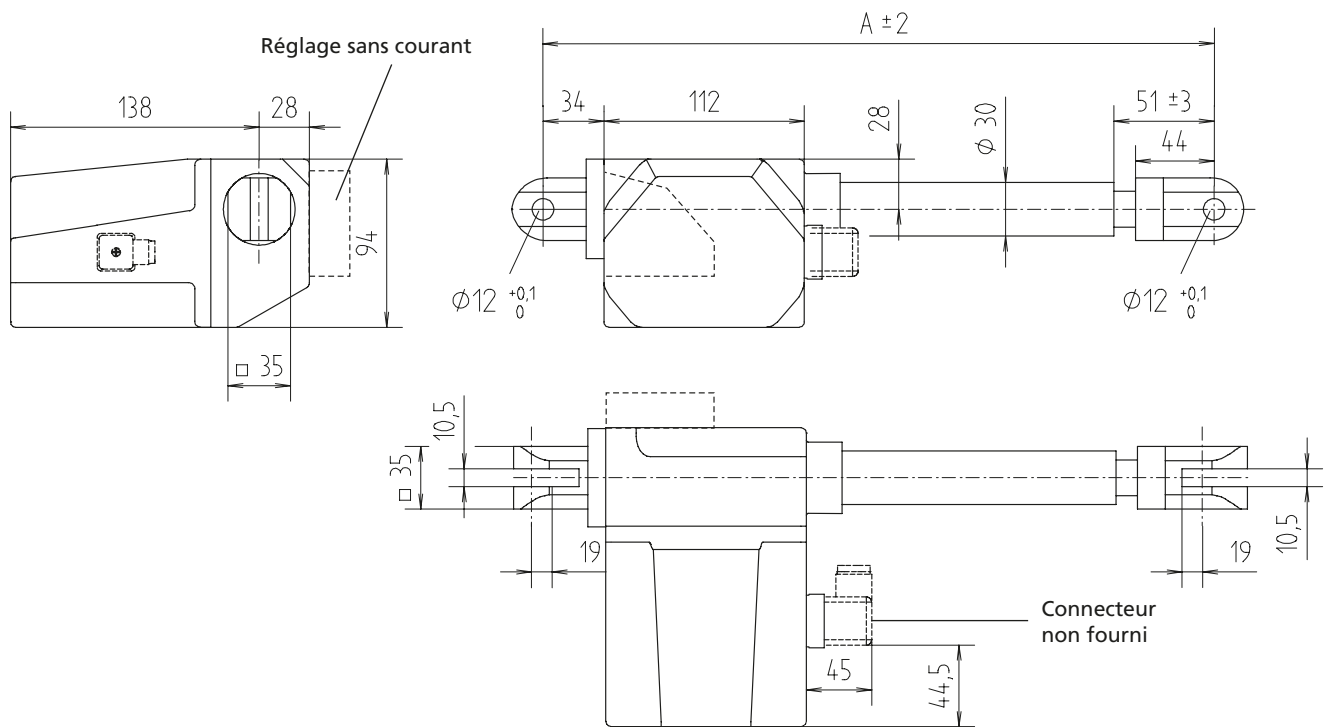
|                                       | Entraînement  | Commande externe     |
|---------------------------------------|---|----------------------|
| Construction                          | Vérin linéaire avec moteur à courant continu intégré                    |                      |
| Guidage                               | Bague de glissement   |                      |
| Position de montage                   | quelconque, sans forces radiales  |                      |
| Force de pression/de traction         | jusqu'à 6 000 N (pression)/4 000 N (traction)                           |                      |
| Irréversibilité                       | jusqu'à 6 000 N   |                      |
| Température ambiante                  | de -20 °C à +60 °C  |                      |
| Répétabilité                          | 0,5 mm  |                      |
| Facteur de service (pour charge max.) | 10 % en charge nominale (max. 2 min de fonctionnement, 18 min de pause) |                      |
| Tension                               | 24 V CC   | 230 V CA             |
| Consommation électrique               | 7 A max.  | selon l'entraînement |
| Puissance absorbée                    | 180 W max.  | selon l'entraînement |
| Classe de protection                  | IP 66   | IP 54                |

### Diagramme de puissance

--- v [mm/s]  
— I [A]



# LAMBDA – Versions



[mm]

| Course            | 100          | 150 | 200 | 250 | 300 | 400          | 500 | 600 |
|-------------------|--------------|-----|-----|-----|-----|--------------|-----|-----|
| Cote de montage A | Course + 175 |     |     |     |     | Course + 225 |     |     |

## Modèles LAMBDA

| Référence       | Type | Force F max. [N] |          | Vitesse max. [mm/s] |
|-----------------|------|------------------|----------|---------------------|
|                 |      | Pression         | Traction |                     |
| QKK05BC0_0_ _ _ | LBM  | 6 000            | 4 000    | 5                   |
| QKK08BB0_0_ _ _ | LBM  | 4 500            | 4 000    | 8                   |
| QKK21BA0_0      | LBM  | 2 000            | 2 000    | 21                  |

par ex. course [mm] = **150**

- 0 = Twin pour commandes synchrones/sans protection anti-écrasement
- 1 = sans potentiomètre/sans protection anti-écrasement
- 2 = avec potentiomètre 10 KΩ/sans protection anti-écrasement
- 3 = sans potentiomètre/avec protection anti-écrasement en traction

| Course [mm] | Poids [kg] |
|-------------|------------|
| 100         | 2,3        |
| 150         | 2,5        |
| 200         | 2,7        |
| 250         | 2,9        |
| 300         | 3,1        |
| 400         | 3,5        |
| 500         | 3,9        |
| 600         | 4,3        |

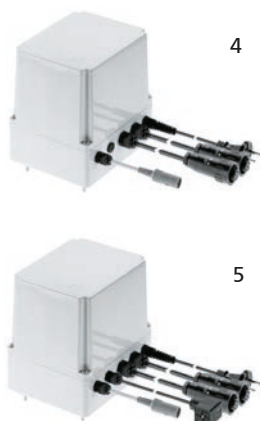
**Remarque :**  
La protection anti-écrasement est activée à partir de 2 % de la force nominale env.

pas pour  
6 000 N

**Commandes**

- Tension d'entrée 230 V CA
- Tension de sortie 24 V CC

**Transformateur d'alimentation**

**Commande synchrone**


| Référence                            | Modèle                              |   | Fig. |
|--------------------------------------|-------------------------------------|---|------|
| <b>Transformateur d'alimentation</b> |                                     |   |      |
| QZA01C04AD011                        | Transformateur d'alimentation LBG 1 | Commande d'1 entraînement   | 1    |
| QZA01C04AE011                        | Transformateur d'alimentation LBG 2 | Commande de 2 entraînements max.  | 2    |
| QZA01C04AF011                        | Transformateur d'alimentation LBG 3 | Commande de 3 entraînements max.  | 3    |
| <b>Commande synchrone</b>            |                                     |   |      |
| QZA03C01AG011                        | Commande synchrone LBS 2            | 2 vérins électriques synchrones   | 4    |
| QZA03C01AH011                        | Commande synchrone LBS 2+1          | Commande de 3 vérins électriques max., 2 synchrones + 1 vérin électrique supplémentaire | 5    |

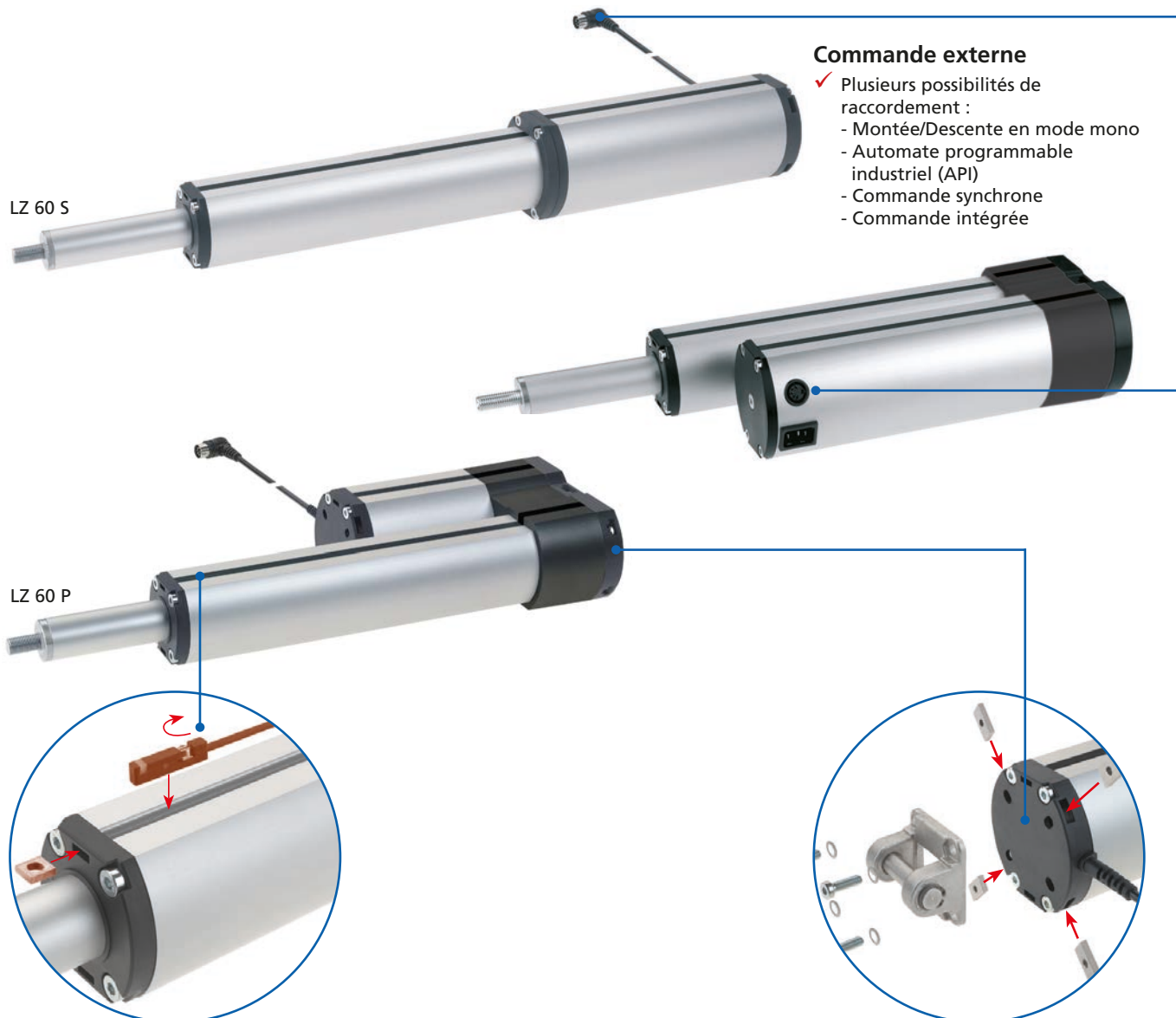
\* Pour plus de détails, merci de consulter notre catalogue « Techniques Linéaires Colonnes et Vérins » (en anglais) voir p. 146

**Télécommandes/Accessoires**


| Référence     | Modèle  |                                  | Fig. |
|---------------|---|----------------------------------|------|
| QZB03C02AD031 | Télécommande LAMBDA avec clip de suspension – 6 touches de fonction | Commande de 3 entraînements max. | 2    |
| QZD000072     | Support pour télécommande   |                                  | 3    |

# LZ 60 – Vérin linéaire

Un système complet pour les applications industrielles nécessitant des forces de traction/pression jusqu'à 4 000 N.



## Commande externe

- ✓ Plusieurs possibilités de raccordement :
  - Montée/Descente en mode mono
  - Automate programmable industriel (API)
  - Commande synchrone
  - Commande intégrée

## Détecteurs magnétiques externes réglables

- ✓ Dissimulés dans la géométrie de rainure
- ✓ Course réglable ultérieurement
- ✓ Possibilité d'installation ultérieure (accessoires)
- ✓ Avec aimants internes pour détecteurs magnétiques externes

## Cotes de raccordement variables

- ✓ Les écrous enfichables permettent d'obtenir des cotes de raccordement de 37,5 à 40,5 mm.
- ✓ Compatible avec de nombreux éléments de fixation pneumatiques.

## Caractéristiques :

- Entraînement à courant continu intégré
- Encombrement variable grâce au montage du moteur en parallèle (LZ 60 P) ou dans l'alignement (LZ 60 S)
- Possibilités de fixation variables grâce à des rainures recouvrables des deux côtés
- Tige bloquée en rotation
- Sans entretien jusqu'à 10 000 courses doubles
- IP 54
- Irréversibilité

## Options :

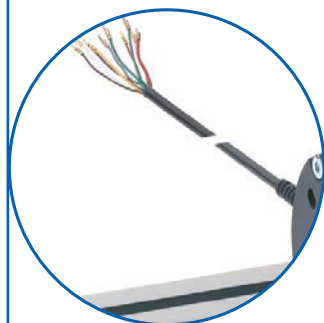
- Commande intégrée/230 V (IP 30)
- Courses spéciales



### Commande externe

#### Raccordement électr. « a »

- ✓ Raccordement (2,5 m) à un transformateur d'alimentation RK ou à une source de tension fixe externe. Sortie du câble de raccordement uniquement. Interrupteurs de fin de course à câblage interne.
- ✓ Modes de fonctionnement individuel montée/descente, ou fonctionnement en parallèle
- ✓ Câblage interne des interrupteurs de fin de course internes pour limitation de la course
- ✓ Raccordement à un transformateur d'alimentation RK ou à une commande équivalente 24 V/36 V



#### Raccordement électr. « b »

- ✓ Sortie directe de tous les câbles de raccordement (env. 1 m, interrupteur de fin de course, moteur, capteur à effet Hall bicanal), par ex. pour le raccordement à un automate (API)
- ✓ Modes de fonctionnement synchrones au choix positionnement/modèle industriel
- ✓ Sortie des interrupteurs de fin de course internes et des capteurs de déplacement incrémentaux
- ✓ Raccordement à un automate (API) ou à une commande équivalente 24 V/36 V



#### Raccordement électr. « c »

- ✓ Raccordement (2,5 m) à une commande synchrone RK
- ✓ Modes de fonctionnement synchrones/connecteur DIN à 8 broches
- ✓ Sortie des interrupteurs de fin de course internes et des capteurs de déplacement incrémentaux
- ✓ Raccordement à RK Multicontrol



### Commande intégrée

#### Raccordement électr. « d »

- ✓ Le câble secteur et la télécommande à 2 touches sont directement branchés sur le carter moteur.
- ✓ Modes de fonctionnement individuel montée/descente
- ✓ Câblage interne des interrupteurs de fin de course internes pour limitation de la course
- ✓ Raccordement à un bloc d'alimentation 230 V

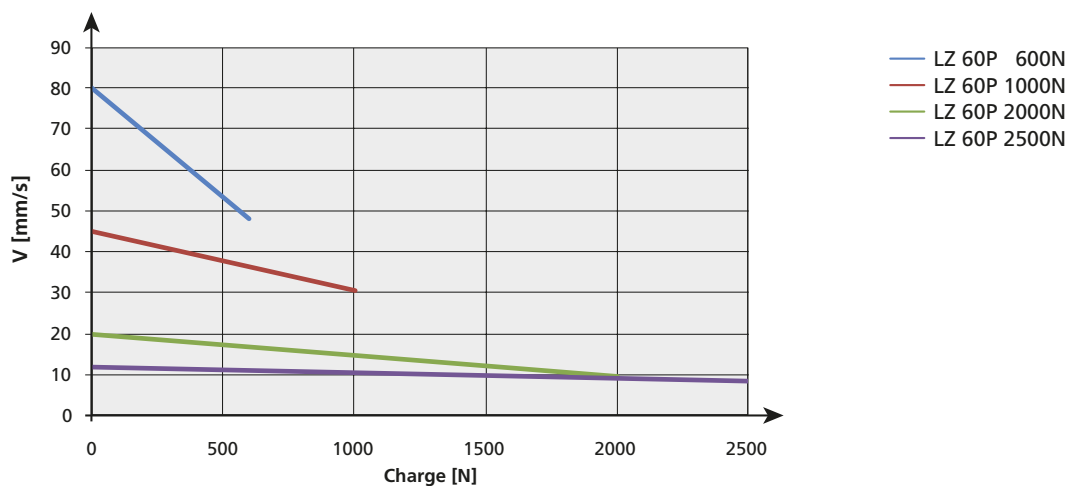
# LZ 60 – Caractéristiques techniques

## Données générales/Conditions de fonctionnement

|                                       | LZ 60 à commande externe                                | LZ 60 à commande interne |
|---------------------------------------|---|--------------------------|
| Construction                          | Vérin linéaire avec moteur à courant continu intégré    |                          |
| Guidage                               | Palier double à douilles en POM                         |                          |
| Position de montage                   | quelconque, sans forces radiales                        |                          |
| Force de pression/de traction         | jusqu'à 4 000 N   |                          |
| Irréversibilité                       | jusqu'à 5 000 N   |                          |
| Température ambiante                  | de +5 °C à +40 °C                                       |                          |
| Tolérances de course                  | +0,5 mm / -2,5mm  |                          |
| Répétabilité                          | 0,5 mm  |                          |
| Facteur de service (pour charge max.) | 15 % (max. 1,5 min de fonctionnement, 8,5 min de pause) |                          |
| Tension                               | 24/36 V CC  | 230 V CA                 |
| Consommation électrique               | 5,5 A max.  | 1,25 A max.              |
| Puissance absorbée                    | 180 W max.  | 115 W                    |
| Classe de protection                  | IP 54   | IP 30                    |
| Vitesse                               | 85 mm/s max.  | 80 mm/s max.             |

## Diagramme vitesse/force

LZ 60P, commande interne

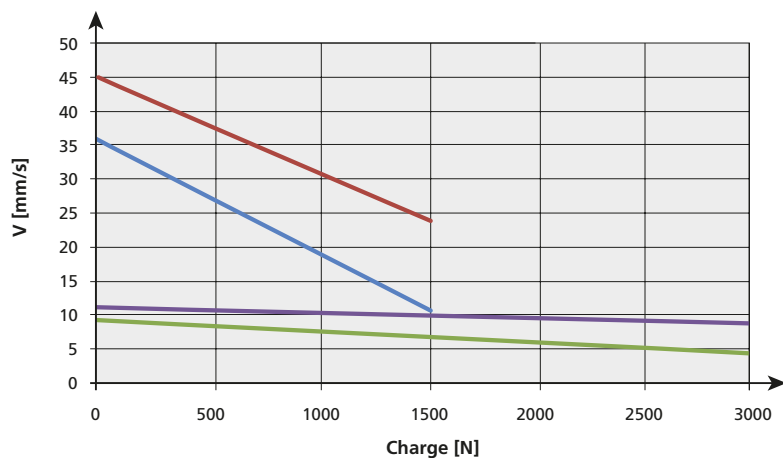






### Diagramme vitesse/force

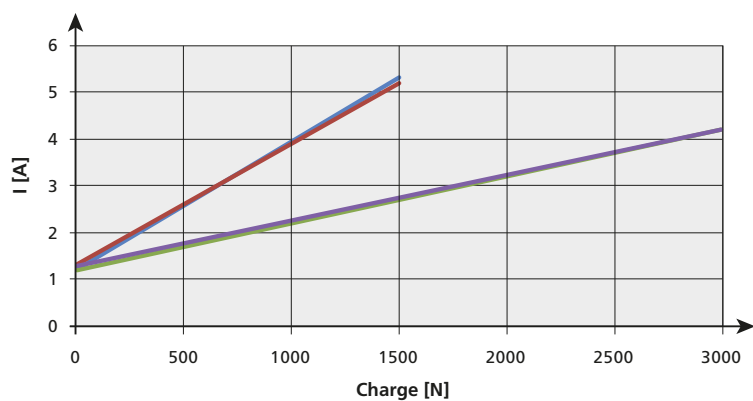
LZ 60S, commande externe



- LZ 60S 1500N pour 24V\*1
- LZ 60S 3000N pour 24V\*1
- LZ 60S 1500N pour 36V\*2
- LZ 60S 3000N pour 36V\*2

### Diagramme consommation électrique/force

LZ 60S, commande externe



- LZ 60S 1500N pour 24V\*1
- LZ 60S 3000N pour 24V\*1
- LZ 60S 1500N pour 36V\*2
- LZ 60S 3000N pour 36V\*2

24 V\*1 obtenu avec un transformateur d'alimentation de 120 VA

36 V\*2 obtenu avec une commande MultiControl duo

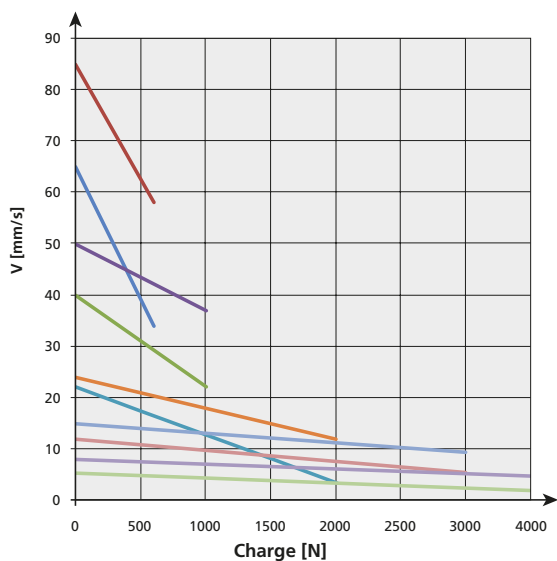


Table à ciseaux constituée de plusieurs vérins électriques LZ 60 P

# LZ 60 – Versions

## Diagramme vitesse/force

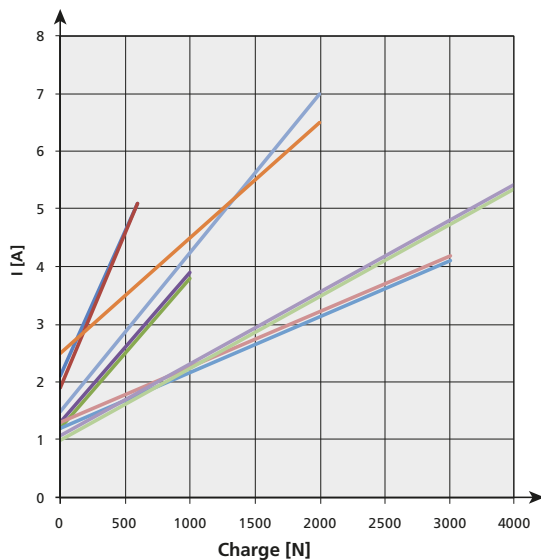
LZ 60P, commande externe



- LZ 60P 600N pour 24V\*1
- LZ 60P 600N pour 36V\*2
- LZ 60P 1000N pour 24V\*1
- LZ 60P 1000N pour 36V\*2
- LZ 60P 2000N pour 24V\*1
- LZ 60P 2000N pour 36V\*2
- LZ 60P 3000N pour 24V\*1
- LZ 60P 3000N pour 36V\*2
- LZ 60P 4000N pour 24V\*1
- LZ 60P 4000N pour 36V\*2

## Diagramme consommation électrique/force

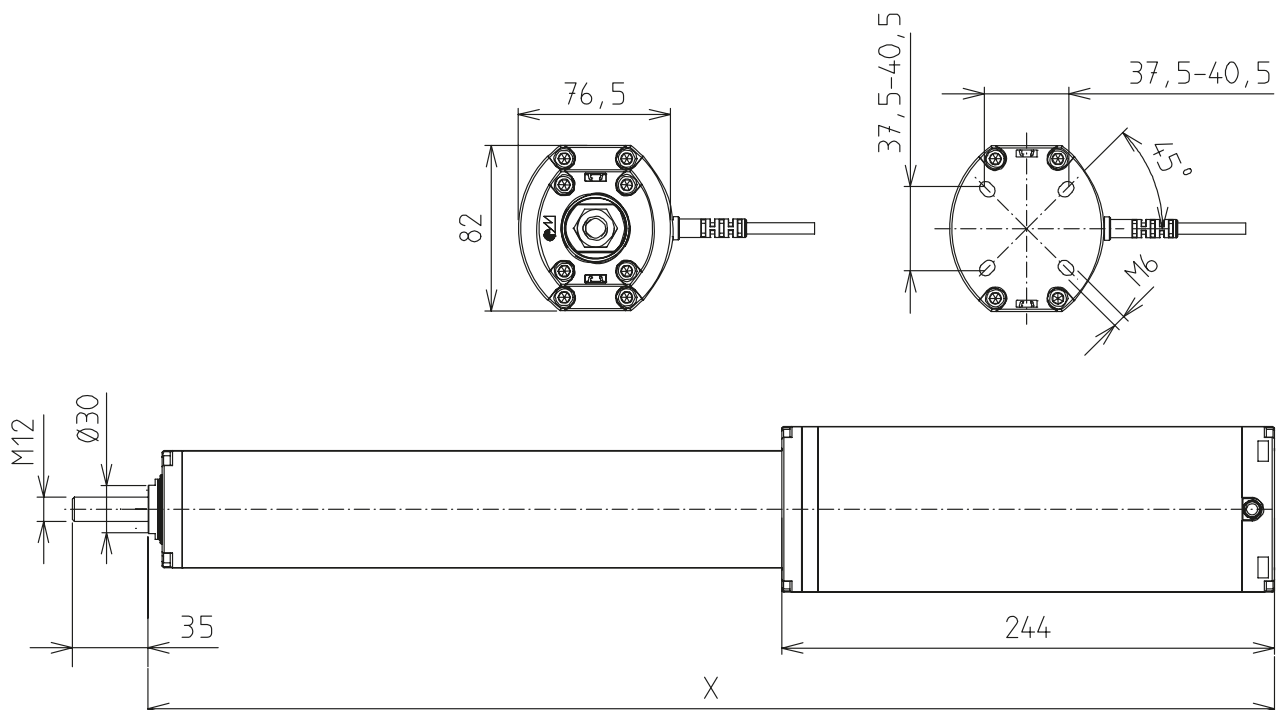
LZ 60P, commande externe



- LZ 60P 600N pour 24V\*1
- LZ 60P 600N pour 36V\*2
- LZ 60P 1000N pour 24V\*1
- LZ 60P 1000N pour 36V\*2
- LZ 60P 2000N pour 24V\*1
- LZ 60P 2000N pour 36V\*2
- LZ 60P 3000N pour 24V\*1
- LZ 60P 3000N pour 36V\*2
- LZ 60P 4000N pour 24V\*1
- LZ 60P 4000N pour 36V\*2

24 V\*1 obtenu avec un transformateur d'alimentation de 120 VA

36 V\*2 obtenu avec une commande MultiControl duo



### Modèle à commande externe 24 V/36 V

| Référence       | Type    | Force F max. [N] | Vitesse max. [mm/s] |         |
|-----------------|---------|------------------|---------------------|---------|
|                 |         |                  | 24 V CC             | 36 V CC |
| QKI00AA0_0_ _ _ | LZ 60 S | 1 500            | 36                  | 45      |
| QKI00AB0_0      | LZ 60 S | 3 000            | 9                   | 12      |

par ex. course [mm] = **202**

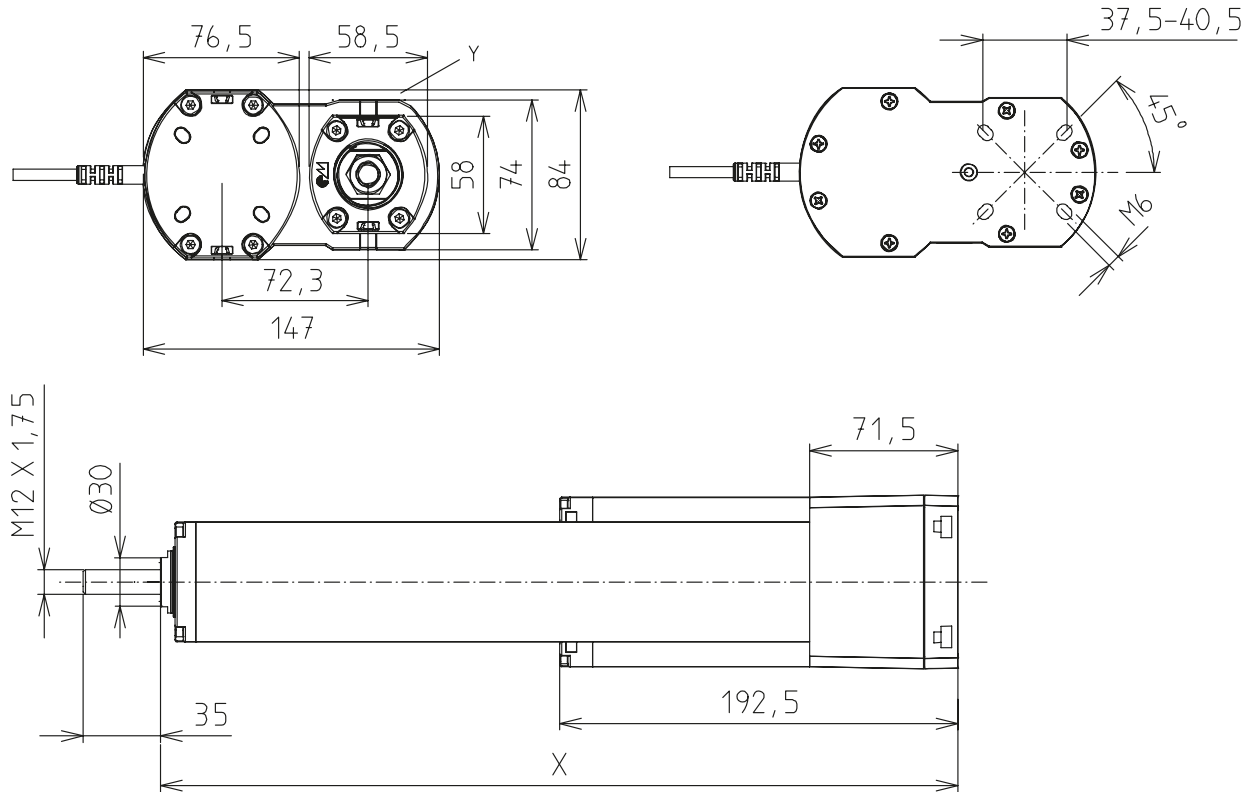
| Course* [mm] | Cote de montage X [mm] | Poids [kg] |
|--------------|------------------------|------------|
| 105          | 446,0                  | 2,9        |
| 150          | 491,0                  | 3,0        |
| 202          | 543,5                  | 3,2        |
| 255          | 596,0                  | 3,4        |
| 300          | 641,0                  | 3,6        |
| 352          | 708,5                  | 3,7        |
| 405          | 761,0                  | 3,9        |
| 450          | 806,0                  | 4,1        |
| 502          | 858,5                  | 4,3        |
| 555          | 911,0                  | 4,4        |
| 600          | 956,0                  | 4,6        |

\*Tolérance: +0,5mm / -2,5mm

- A = Raccordement à un transformateur d'alimentation RK
- B = Sortie du câble de raccordement automate/capteur de déplacement incrémental/interrupteur de fin de course
- C = Raccordement à une commande synchrone RK

# LZ 60 P – Versions

## LZ 60 P



## Modèle à commande externe 24 V/36 V

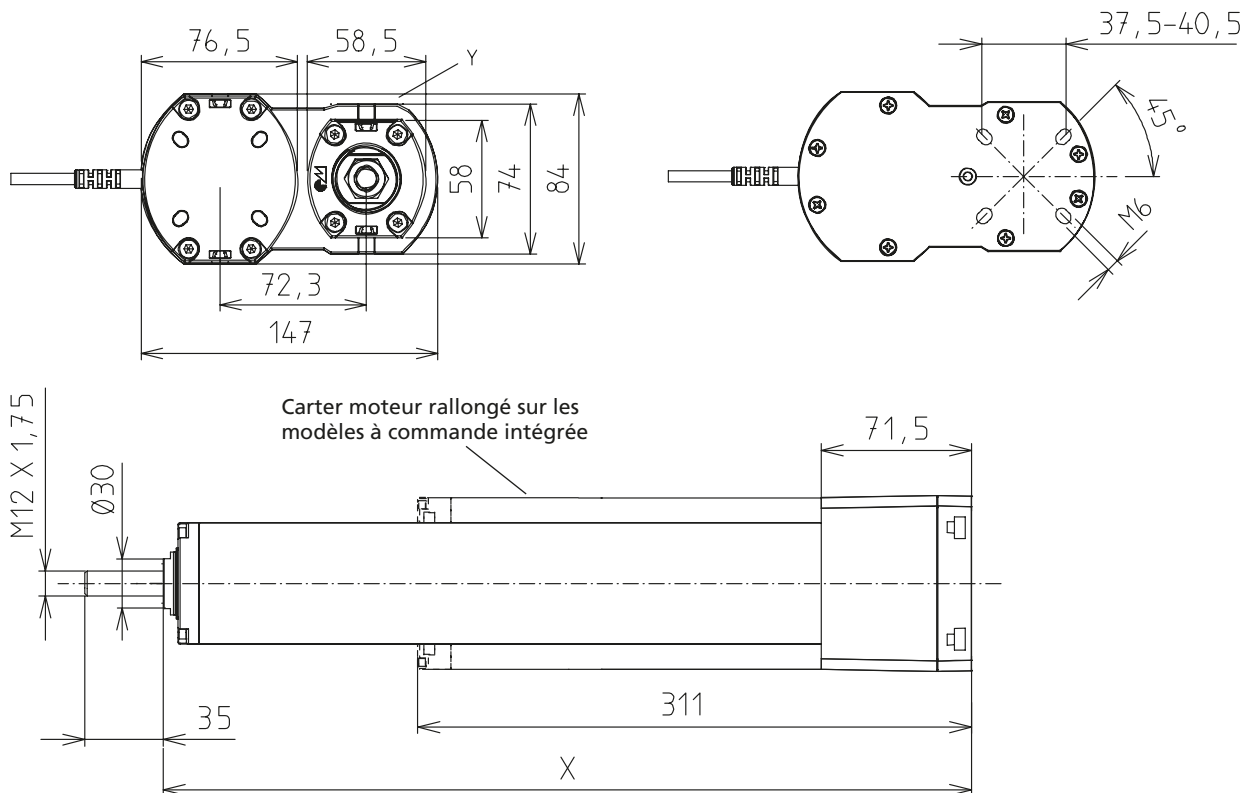
| Référence       | Type    | Force F max. [N] | Vitesse max. [mm/s] |         |
|-----------------|---------|------------------|---------------------|---------|
|                 |         |                  | 24 V CC             | 36 V CC |
| QKX00AA0_0_ _ _ | LZ 60 P | 600              | 65                  | 85      |
| QKX00AC0_0_ _ _ | LZ 60 P | 1 000            | 40                  | 50      |
| QKX00AB0_0_ _ _ | LZ 60 P | 2 000            | 22                  | 28      |
| QKX00AE0_0_ _ _ | LZ 60 P | 3 000            | 12                  | 15      |
| QKX00AF0_0_ _ _ | LZ 60 P | 4 000            | 6                   | 9       |

par ex. course [mm] = **202**

| Course* [mm] | Cote de montage X [mm] | Poids [kg] |
|--------------|------------------------|------------|
| 105          | 273,5                  | 3,7        |
| 150          | 318,5                  | 3,8        |
| 202          | 371,0                  | 4,0        |
| 255          | 423,5                  | 4,2        |
| 300          | 468,5                  | 4,4        |
| 352          | 536,0                  | 4,5        |
| 405          | 588,5                  | 4,7        |
| 450          | 633,5                  | 4,9        |
| 502          | 686,0                  | 5,1        |
| 555          | 738,5                  | 5,2        |
| 600          | 783,5                  | 5,4        |

\*Tolérance: +0,5mm / -2,5mm

- A = Raccordement à un transformateur d'alimentation RK
- B = Sortie du câble de raccordement automate/capteur de déplacement incrémental/interrupteur fin de course
- C = Raccordement à une commande synchrone RK



Modèle à commande intégrée 230 V

| Référence       | Type    | Force F max. [N] | Vitesse max. [mm/s] | Raccordement électrique |
|-----------------|---------|------------------|---------------------|-------------------------|
| QKX00AA0D0_ _ _ | LZ 60 P | 600              | 110                 | 230 V CA                |
| QKX00AC0D0_ _ _ | LZ 60 P | 1 000            | 60                  | 230 V CA                |
| QKX00AB0D0_ _ _ | LZ 60 P | 2 000            | 27                  | 230 V CA                |
| QKX00AE0D0      | LZ 60 P | 2 500            | 13                  | 230 V CA                |

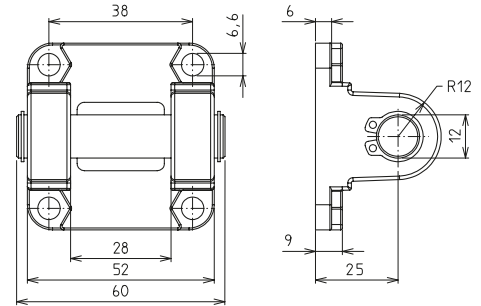
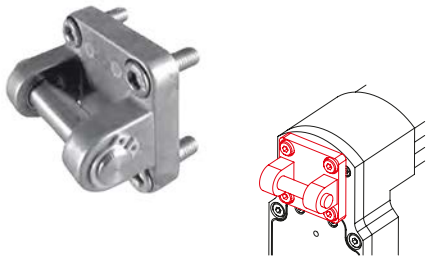
par ex. course [mm] = **202**

| Course* [mm] | Cote de montage X [mm] | Poids [kg] |
|--------------|------------------------|------------|
| 105          | 273,5                  | 4,7        |
| 150          | 318,5                  | 4,8        |
| 202          | 371,0                  | 5,0        |
| 255          | 423,5                  | 5,2        |
| 300          | 468,5                  | 5,4        |
| 352          | 536,0                  | 5,5        |
| 405          | 588,5                  | 5,7        |
| 450          | 633,5                  | 5,9        |
| 502          | 686,0                  | 6,1        |
| 555          | 738,5                  | 6,2        |
| 600          | 783,5                  | 6,4        |

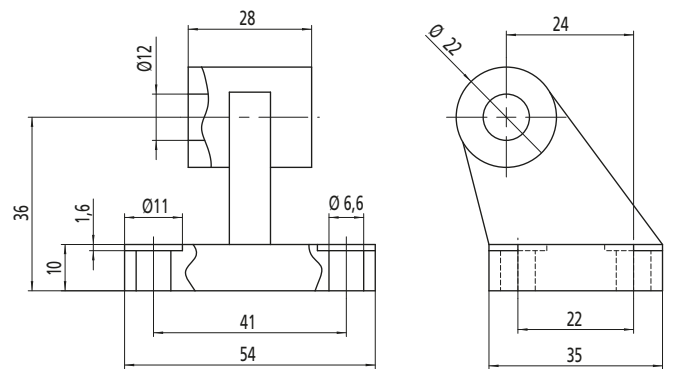
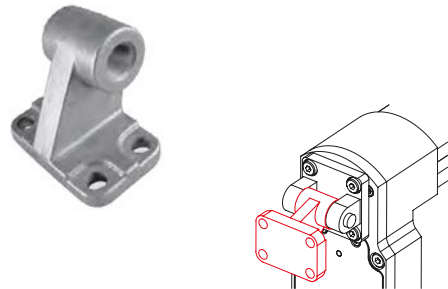
\*Tolérance: +0,5mm / -2,5mm



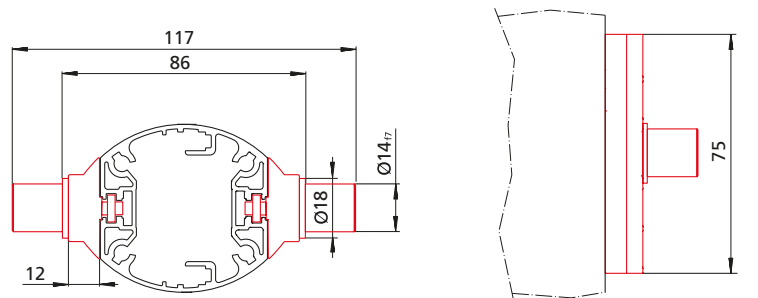
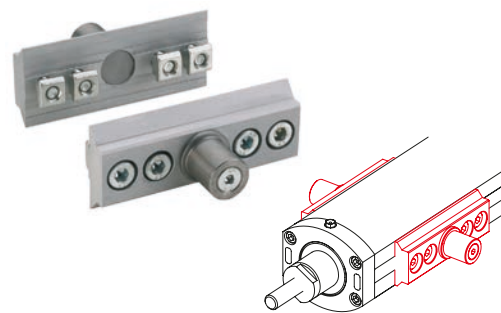


**Bride pivotante**


| Référence | Type                 |
|-----------|----------------------|
| QZD050578 | Bride pivotante Ø 12 |

**Palier lisse pour chape arrière**


| Référence | Type                          |
|-----------|-------------------------------|
| QZD050583 | LZ 60 Palier lisse large Ø 12 |

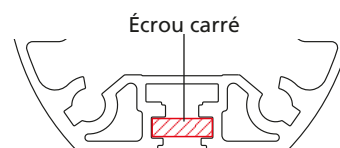
**Palier pour tourillon de pivotement**


| Référence | Type                                      |
|-----------|---|
| QZD050586 | Palier pour tourillon de pivotement LZ 60 |

**Principes de commande Écrous carré:**

- Unités de vente seulement selon tableau, voir catalogue

- Vous pouvez fixer des accessoires au vérin grâce à l'écrou carré
- L'écrou peut être inséré ultérieurement dans la rainure latérale

**Écrou carré**


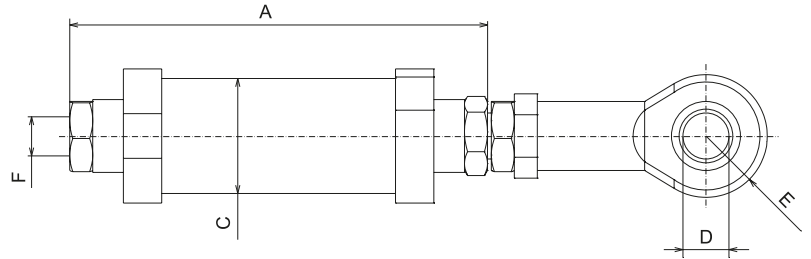
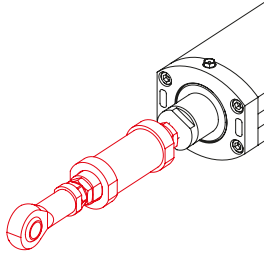
| Référence  | Tableau des unités de vente | Type                   |
|------------|-----------------------------|------------------------|
| qzd0505971 | 10, 20, 30... unités        | Écrou carré M6, DIN562 |

## Compensation axiale

### Compensation axiale

- ✓ Compensation des tolérances de fabrication
- ✓ Compensation des tolérances de montage
- ✓ Compensation des différences de longueur -2 mm
- ✓ Mise en service plus rapide

La livraison comprend :  
Compensation axiale  
avec chape à rotule conformément à  
l'illustration



**Remarque:**  
Profondeur de vissage  
5 mm max.

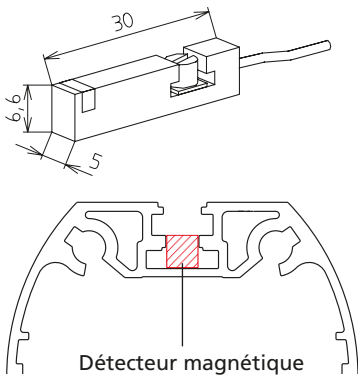
[mm]

| Référence | Charge | A     | C   | D   | E   | F   |
|-----------|--------|-------|-----|-----|-----|-----|
| QZD050590 | 600 N  | 102   | Ø30 | Ø12 | R16 | M12 |
| QZD050591 | 1000 N | 102   |     |     |     |     |
| QZD050592 | 2000 N | 103,5 |     |     |     |     |
| QZD050593 | 2500 N | 109   |     |     |     |     |
| QZD050594 | 3000 N | 107,5 |     |     |     |     |
| QZD050595 | 4000 N | 139,5 |     |     |     |     |



# LZ 60 – Commandes / Accessoires

## Détecteur magnétique



- Les signaux du détecteur magnétique peuvent être consultés et analysés par une commande client (par ex. API).

- Le détecteur peut être inséré a posteriori dans la rainure latérale (obturée en série par un profilé de recouvrement).

- Les aimants sont déjà intégrés en série dans le vérin.



| Référence | Type   |
|-----------|--|
| QZD050598 | Détecteur magnétique, contact à fermeture, longueur de câble 6 m   |
| QZD050599 | Détecteur magnétique, contact à ouverture, longueur de câble 5,3 m |

## Détecteur magnétique – Caractéristiques techniques

|                         | Contact à ouverture | Contact à fermeture |
|-------------------------|---------------------|---------------------|
| Tension                 | 10 à 30 V CC        | 5 à 30 V CC         |
| Consommation électrique | <10 mA              | <10 mA              |
| Courant de sortie       | 100 mA max.         | 50 mA max.          |
| Type de sortie          | PNP                 | PNP                 |
| Voyant de commutation   | LED                 | LED                 |
| Température ambiante    | de -25 °C à +85 °C  | de -20 °C à +70 °C  |
| Classe de protection    | IP 67               | IP 68               |

## Commandes

- Tension d'entrée 230 V CA
- Tension de sortie 24 V CC, 36 V CC

### Principes de commande :

Le choix de la commande doit tenir compte de la consommation électrique des entraînements.

MultiControl



Transformateur d'alimentation 120 VA

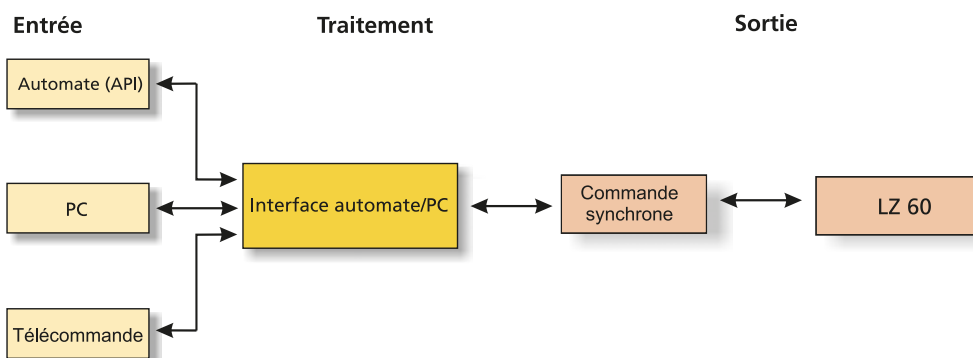


| Référence      | Modèle  |                                    |
|----------------|---|------------------------------------|
| QZA07C13AX021  | Transformateur d'alimentation 120 VA, consommation électrique max. I = 3 A                  | Commande de 2 entraînements max.   |
| QSTAACA1AA000  | MultiControl mono raccordement A, consommation électrique max. I = 10 A, 24 V CC            | Commande de 2 entraînements max.   |
| QSTACCA1AA000  | MultiControl mono raccordement C, consommation électrique max. I = 12 A, 36 V CC            | Commande de 2 entraînements max.   |
| QST30C02AA000  | Commande synchrone RK MultiControl duo, consommation électrique max. I = 12 A, 36 V CC      | jusqu'à 2 entraînements synchrones |
| QST30C04AA000  | Commande synchrone RK MultiControl quadro, consommation électrique max. I = 12 A, 36 V CC   | jusqu'à 4 entraînements synchrones |
| Accessoires    |   |                                    |
| QZD020083      | Plaque de fixation 120 VA, la commande est glissée sur la plaque                            |                                    |
| QZD100093      | Câble bus de 6 m pour connecter jusqu'à 8 commandes synchrones                              |                                    |
| QZD0702844000* | Câble de raccordement lisse (4 m) avec connecteur à 5 broches et extrémité de câble ouverte |                                    |
| QZD070525      | Rallonge 2,5 m pour sortie type A – connecteur DIN 2 broches                                |                                    |
| QZD070526      | Rallonge 2,5 m pour sortie type C – connecteur DIN 8 broches                                |                                    |

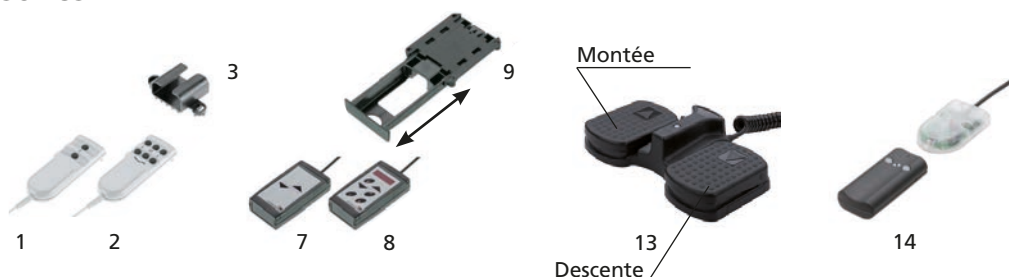
\*pour le raccord d'une télécommande parallèle ou d'un potentiomètre externe (avec MultiControl mono)

**Interface automate/PC**


■ Cette interface permet la commande du vérin LZ 60 à commande synchrone à partir de différents dispositifs d'entrée (automate, PC et télécommande).



| Référence | Type  |
|-----------|---|
| QZD100108 | Interface automate/PC                                     |
| QZD100110 | Patte murale pour le montage dans une armoire de commande |

**Télécommandes / Accessoires**


| Référence   | Modèle   | Fig. |
|---|--|------|
| <b>Télécommande pour transformateur d'alimentation</b>                        |  |      |
| QZB02C03AD031   | Télécommande avec câble spiralé de 1 m – 6 touches de fonction | 2    |
| <b>Télécommandes pour transformateur d'alimentation ou commande synchrone</b> |  |      |
| QZB02C03AB031   | Télécommande avec câble spiralé de 1 m – 2 touches de fonction | 1    |
| QZB00D04AB041   | Télécommande avec câble spiralé de 1 m – 2 touches de fonction | 7    |
| QZB02C01AE114   | Interrupteur à pédale – 2 touches de fonction                  | 13   |
| QZB00D07BK141   | Télécommande par radio – 2 touches de fonction                 | 14   |
| <b>Télécommande pour commande synchrone</b>                                   |  |      |
| QZB00D04AD041   | Télécommande avec câble spiralé de 1 m – 6 touches de fonction | 8    |
| <b>Accessoires pour télécommandes</b>   |  |      |
| QZD000072   | Support pour télécommande fig. 1 + 2                           | 3    |
| QZD000074   | Tiroir pour télécommande fig. 7 + 8                            | 9    |
| <b>Accessoires pour commande intégrée</b>                                     |  |      |
| QZD050210   | Câble secteur pour appareils froids (3 m) à fiche coudée       | –    |

Nous disons ce que nous pouvons et nous faisons ce que nous disons!  
Nous disons aussi ce que nous ne pouvons pas faire et ne le faisons pas!



**PHOENIX MECANO**

---

**systèmes d'assemblage et de positionnement**

Phoenix Mecano France  
Division RK Rose+Krieger  
76, rue du Bois Galon  
94120 Fontenay-sous-Bois  
Téléphone : +33 (0)1 53 99 50 85  
Fax : +33 (0)1 48 75 02 13  
Email : [info.rk@phoenix-mecano.com](mailto:info.rk@phoenix-mecano.com)  
Internet : [www.rk-rose-krieger.com](http://www.rk-rose-krieger.com)



**RK ROSE+KRIEGER**

A Phoenix Mecano Company

---

**Verbindungs- und Positioniersysteme**

RK Rose+Krieger GmbH  
Postfach 15 64  
32375 Minden  
Telefon: +49 5 71 93 35-0  
Telefax: +49 5 71 93 35-119  
E-Mail: [info@rk-online.de](mailto:info@rk-online.de)  
Internet: [www.rk-rose-krieger.com](http://www.rk-rose-krieger.com)