

## Modello ALI1-P CE

- Motore a magneti permanenti 12 - 24 - 36 Vdc
- Riduttore vite senza fine-ruota elicoidale
- Stelo filettato trapezoidale
- Asta traslante in alluminio (opzione inox possibile)
- Lubrificazione permanente a grasso
- IP 65, testato secondo norma CEI EN 60529
- Temperatura di funzionamento -10°C +60°C
- Impiego intermittente S3 30% (5 min) a 30°C\*
- Encoder a richiesta
- Fine corsa a richiesta (ALI1-PF)

(\* ) Per impieghi diversi contattare il Ns Ufficio Tecnico

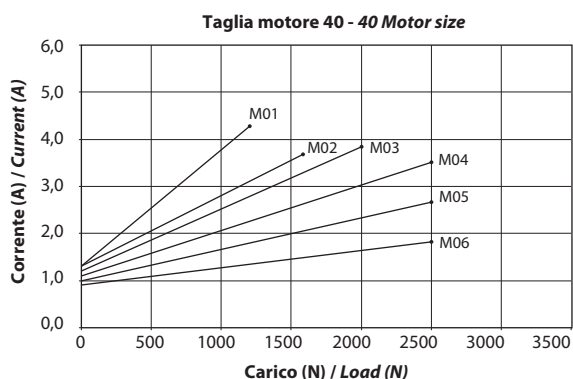
## Model ALI1-P CE

- Permanent magnet motor 12 - 24 - 36 Vdc
- Worm gearbox
- ACME lead screw
- Aluminum push rod (Stainless steel on request)
- Permanent grease lubrication
- IP 65, tested according to rule CEI EN 60529
- Working temperature range -10°C +60°C
- Intermittent duty S3 30% (5 min) a 30°C\*
- Encoder on request
- Limit switches on request (ALI1-PF)

(\* ) For any special duty please contact our technical dept.

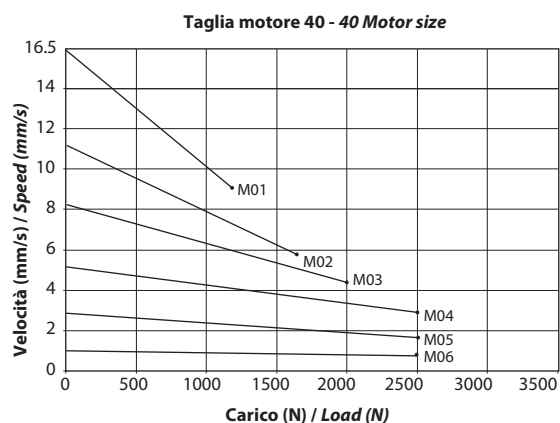
ALI1-P (Vdc)											
Fmax Fmax (N)	Velocità Speed (mm/s)	Versione Version	Taglia motore Motor size	Giri motore Motor speed (rpm)	1° Rid. 1° Red.	2° Rid. 2° Red.	D vite Screw D (mm)	Passo Pitch (mm)	Rendimento Efficiency	Corsa max (mm) Max stroke [mm]	
										ALI1P-F	ALI1P
1200	16.5	M01	40	6000	1:6	1:6	12	6	0.20	300	445
1550	11	M02	40	6000	1:6	1:9	12	6	0.17	300	415
2000	8.3	M03	40	6000	1:6	1:6	12	3	0.18	300	345
2500	5.6	M04	40	6000	1:6	1:9	12	3	0.16	300	315
2500	2.8	M05	40	6000	1:6	1:18	12	3	0.15	300	315
2500	0.9	M06	40	6000	1:18	1:18	12	3	0.13	300	315

### DIAGRAMMI DI CORRENTE - CURRENT DIAGRAM



Diagrammi riferiti alla tensione di alimentazione 24 Vdc.  
Per tensione 12 Vdc raddoppiare il valore di corrente e ridurre il valore di carico del 20%. Per tensione 36 Vdc ridurre il valore di corrente del 30% e lasciare inalterato il carico.

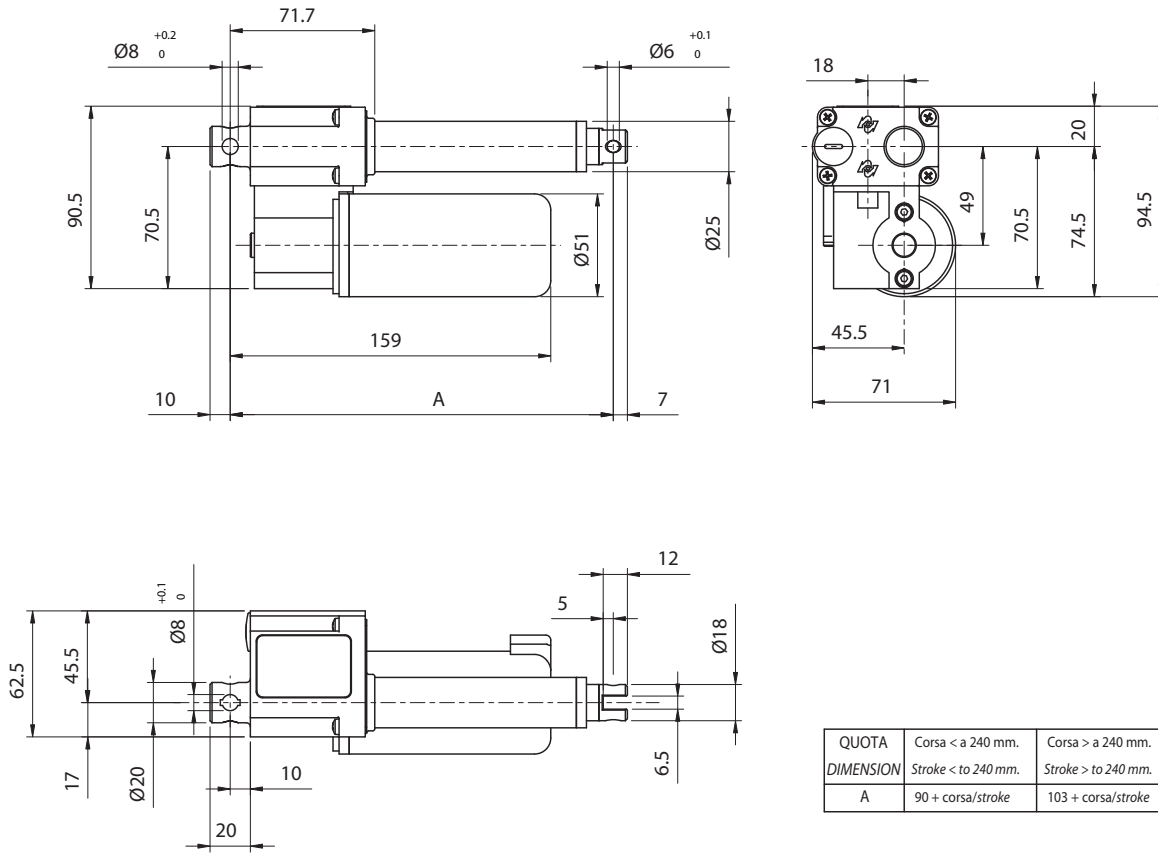
### DIAGRAMMI DI VELOCITÀ - SPEED DIAGRAM



Diagrams valid for 24 Vdc power supply.  
For 12 Vdc power supply currents are doubled and loads are 20% lower. For 36 Vdc power supply currents are 30% lower and loads remain the same.

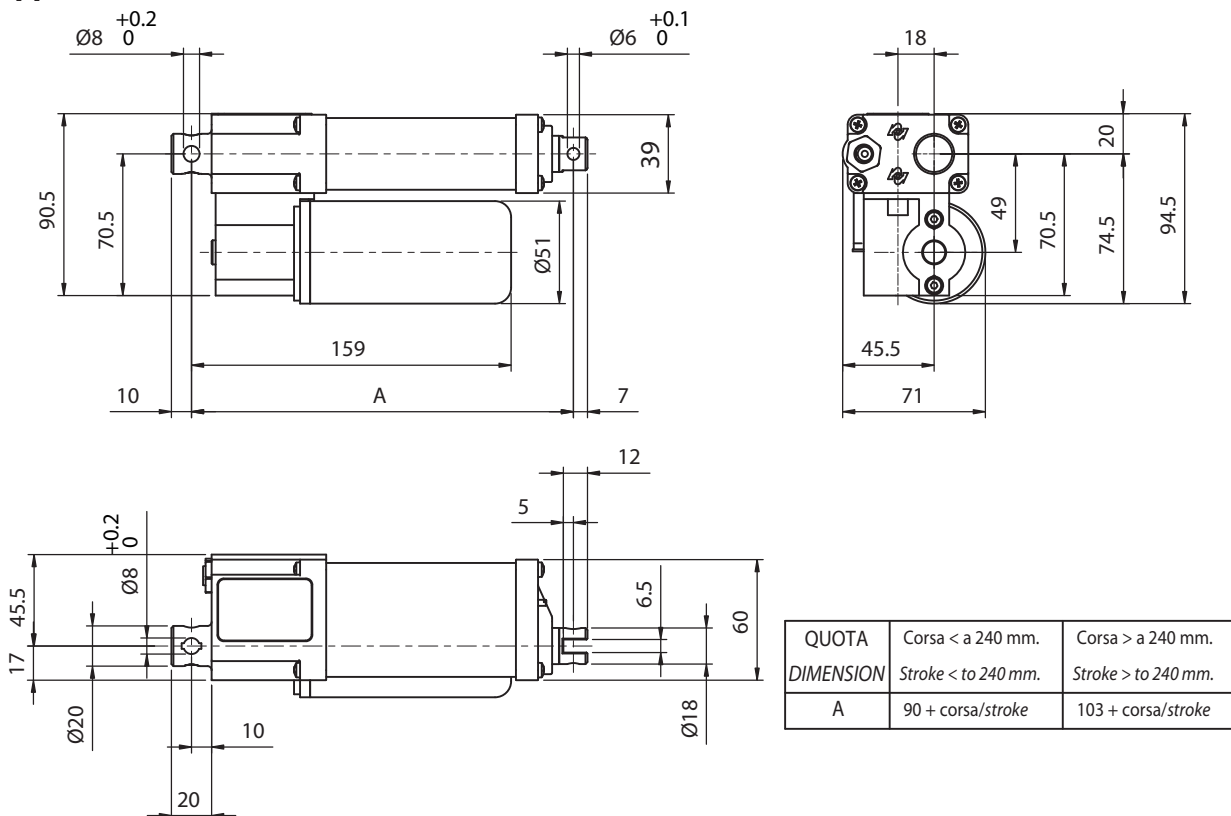
## ATTUATORE SENZA FINE CORSA / ACTUATOR WITHOUT LIMIT SWITCHES

### ALI1-P



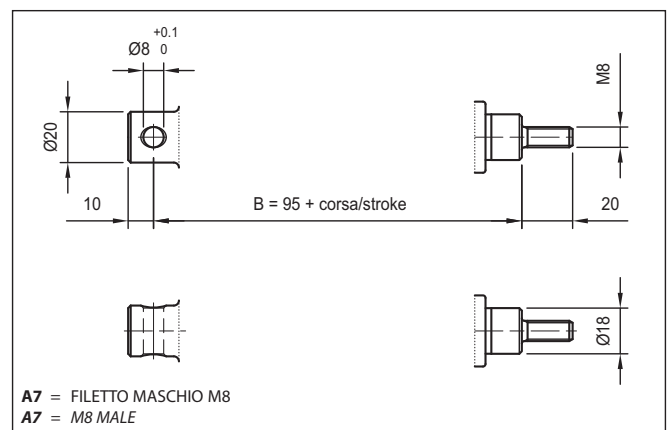
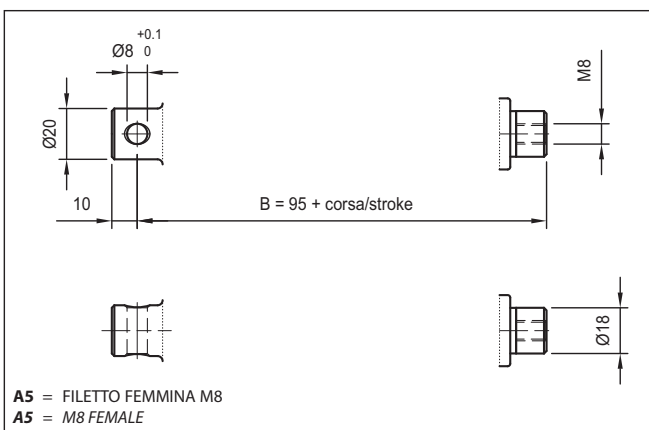
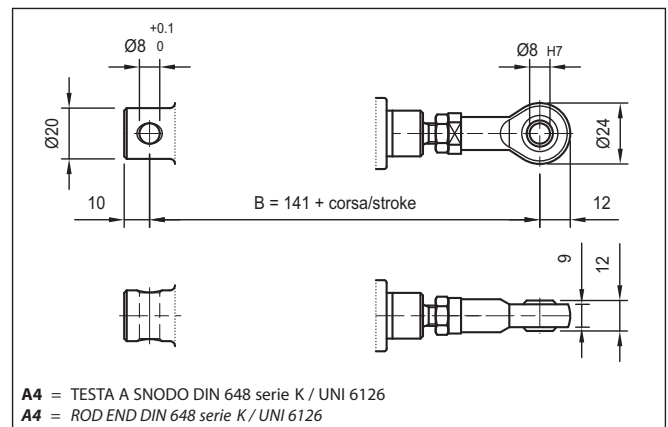
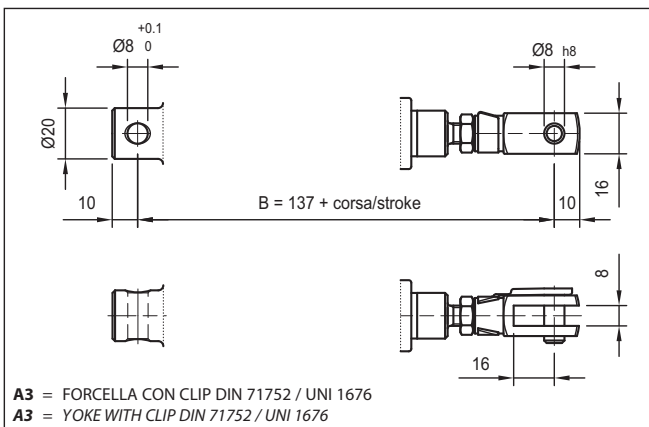
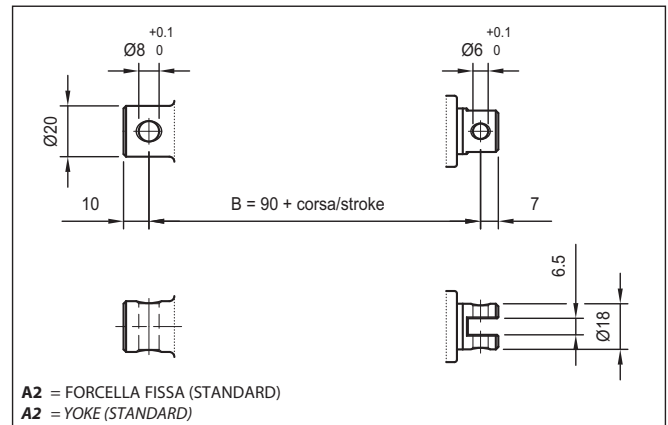
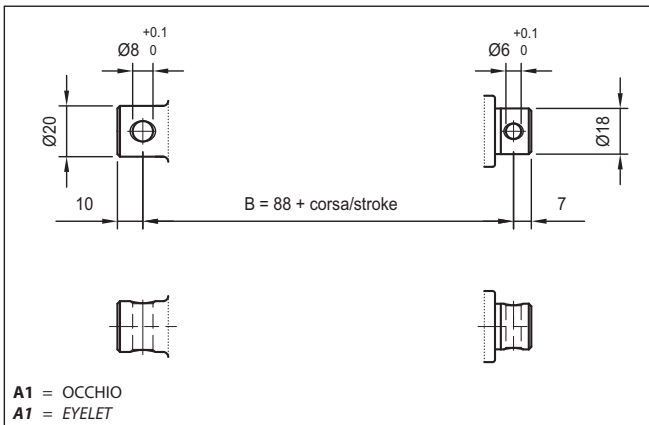
## ATTUATORE CON FINE CORSA INTEGRATO / ACTUATOR WITH INTEGRATED LIMIT SWITCHES

### ALI1-PF



## Attacchi anteriori

## Front ends



**Nota:** Variauota "B" in base al modello

**Note:** "B" dimension changes according to model

ALI1-P = Vedi figure / See pictures

ALI1-P corsa / stroke > 240 mm = + 13 mm

ALI1-PF = Vedi figure / See pictures

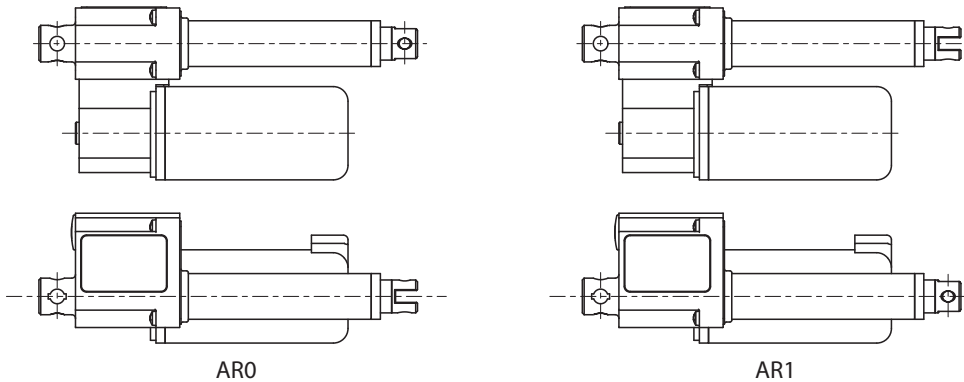
ALI1-PF corsa / stroke > 240 mm = + 13 mm

## Dispositivo antirotazione

Nella famiglia ALI1-PF è possibile installare un dispositivo antirotazione che vincola le rotazioni dell'asta traslante attorno al proprio asse. Con l'attacco anteriore A1 ed A2 sono disponibili due versioni: AR0 con attacco anteriore nella posizione standard e AR1 con attacco anteriore ruotato di 90°. Nei casi di attacco A3, A4, A5 ed A7 è obbligatorio avere il dispositivo antirotazione.

## Antirotation device

Model ALI1-PF can host an antirotation device, allowing push rod not to spin when travelling. Front ends A1 and A2 allow for two antirotation settings, AR0 and AR1. When using A3, A4, A5 and A7 front ends antirotation facility must always be mounted.

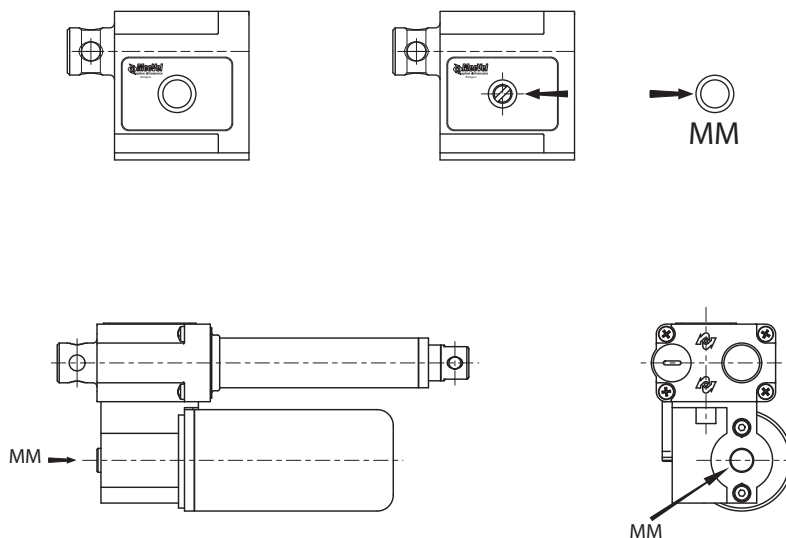


## MANOVRA MANUALE

Per tutte le versioni è disponibile il dispositivo di manovra manuale: in caso di emergenza, tramite la rimozione di un tappo, si accede all'albero del motore che è manovrabile con l'uso di un cacciavite. Si può così fare avanzare o retrocedere l'asta traslante dell'attuatore.

## MANUAL DRIVING

A manual driving system is available, for emergency situations. By removing the cap support, movement can be controlled using a screwdriver.



## Dispositivi Controllo Corsa Elettrici / Elettronici

### INTERRUTTORI DI FINECORSA (ALI1-PF)

Sono montati due microinterruttori di finecorsa ad un contatto in scambio. È disponibile la versione con terzo microinterruttore in posizione centrale. La posizione di arresto, individuata dal micro centrale, è diversa nei due versi di traslazione dell'asta. La regolazione della posizione dei microinterruttori avviene agendo sulle viti presenti sulla testata dell'attuatore. Ad ogni giro di vite in senso orario il micro avanza verso la testata di 0.7 mm. Il senso delle frecce sul disegno seguente esplica quanto sopra riportato; le diciture hanno il seguente significato:

A-F = Anteriore  
I = Intermedio  
P-B = Posteriore

## Electric / Electronic Stroke Control Devices

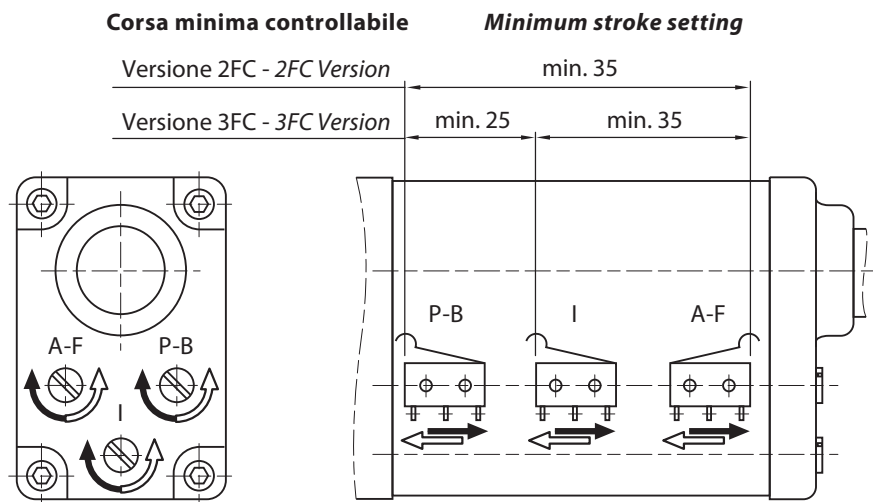
### LIMIT SWITCHES (ALI1-PF)

This model is equipped with two limit switches (featuring one contact each). A version with a third limit switch, central positioning, is available.

Intermediate position changes according to push-rod moving direction. Tuning is adjusted by turning screws on actuator header. Each clock wise turn of the screw allows the micro switch to go 0.7 mm. forth, towards the header itself.

Look at the drawing to see how it works; letters have following meaning:

A-F = Front  
I = Intermediate  
P-B = Back

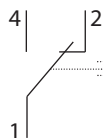


Max limiti di impiego Vac - Vac Max. El. Ratings		
Tensione Voltage Vac	Carico resistivo Resistive load A	Carico induttivo Inductive load A
125	5	2
250	5	2

Max limiti di impiego Vdc - Vdc Max. El. Ratings		
Tensione Voltage Vdc (up to)	Carico resistivo Resistive load A	Carico induttivo Inductive load A
30	5	3
50	1	1

Le caratteristiche dei microinterruttori di fine corsa montati sono le seguenti:

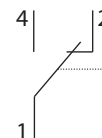
- Alloggiamento: PA66 rinforzato con fibra di vetro
- Meccanismo: azione a scatto con molla in acciaioinox. Un contatto in scambio NC/NO



- Vita meccanica: minimo  $5 \times 10^6$  azionamenti non impulsivi.

### Limit Switches Features

- Housing: Glass fibre reinforce PA66
- Mechanism: Snap-action coil spring mechanism with stainless steel spring. Change over, normally-closed / normally-open



- Mechanical life:  $5 \times 10^6$  cycle minimum (impact free actuation).

### ENCODER

- Alimentazione Encoder 3,8 V - 24 Vdc
- PUSH-PULL
- 2 canali - 4 impulsi/giro
- Corrente massima d'uscita: 100 mA

### ENCODER

- Encoder Power Supply 3,8 V - 24 Vdc
- PUSH-PULL
- 2 CH - 4 ppr
- Maximum output current: 100 mA

## CONNESSIONI ELETTRICHE

Sono disponibili le seguenti opzioni:

- C01/C08 = connessione motore
- C02/C09 = No 2 micro cablati con diodi
- C03/C10 = motore + No 2 micro
- C04/C11 = motore + No 3 micro
- C05/C12 = connessione motore + encoder
- C06/C13 = No 2 micro cablati con diodi + encoder
- C07/C14 = motore + No 2 micro + encoder
- C00 = cablaggio speciale a disegno

### ATTENZIONE:

I microinterruttori sono azionati da una camma direttamente connessa all'asta traslante dell'attuatore. Per velocità superiori a 30 mm/s occorre gestire il finecorsa tramite logiche che rilevano il segnale impulsivo del micro.

In alternativa può essere impiegata (MecVel) una boccola per tener premuta la levetta del del micro ed evitare inerzie della chiocciola. Questo però causa la perdita di 10mm della corsa totale. Le connessioni C02 e C06 realizzano un circuito che, una volta raggiunta una posizione di finecorsa su uno dei due micro, consente la movimentazione dell'attuatore solamente in verso opposto invertendo la polarità dell'alimentazione. La funzionalità del circuito è garantita solamente se l'inerzia del sistema costituito dalle parti mobili dell'attuatore e dagli organi ad esso collegati è bassa. Così si impedisce che il micro venga superato una volta raggiunta la quota di finecorsa. Quindi la soluzione è adatta ad impieghi a bassa velocità (M01 - M03) con carico sempre in opposizione al senso di avanzamento dell'asta traslante. In caso contrario si devono utilizzare le connessioni C03 e C07 gestendo il segnale impulsivo del micro tramite logiche a rele o PLC. Di seguito sono riportati gli schemi elettrici e di cablaggio.

## ELECTRICAL WIRINGS

Options available:

- C01/C08 = motor connection
- C02/C09 = No 2 microswitches, diode-wired
- C03/C10 = motor + No 2 micro
- C04/C11 = motor + No 3 micro
- C05/C12 = motor connection + encoder
- C06/C13 = No 2 micro diode wired + encoder
- C07/C14 = motor + No 2 micro + encoder
- C00 = special wiring (Presence of not standard options)

### WARNING:

Micros are actuated by a cam lying on push-rod itself. Micro signal, for speeds higher than 30 mm/s, needs to be handled in its very impulse (I.E. when actuated) and not in its state.

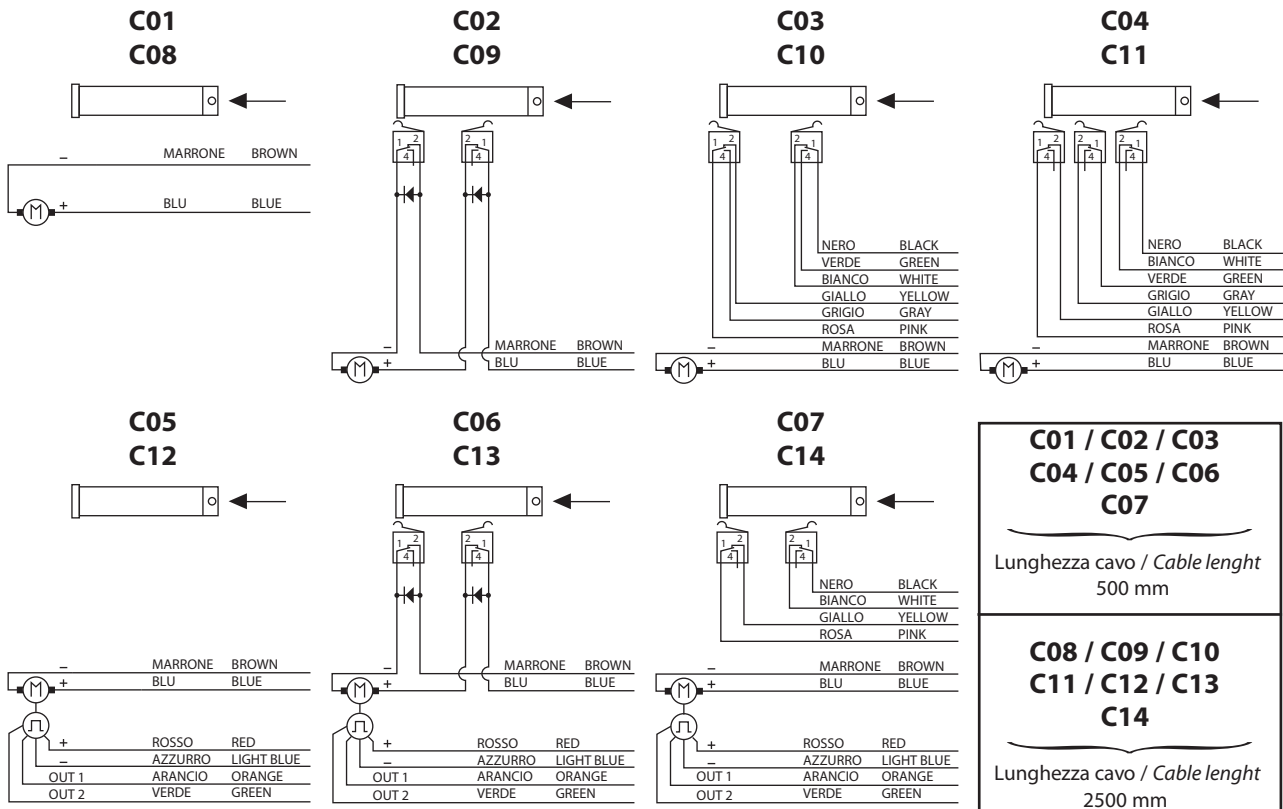
Alternatively, MecVel can add a bush to keep the microswitch lever pressed for a longer time avoiding switch signal mistakes, but cause loss of 10 mm of stroke.

Connections C02 and C06 make a circuit which stops motor supply, so that the push rod won't overstep the area of the two micros.

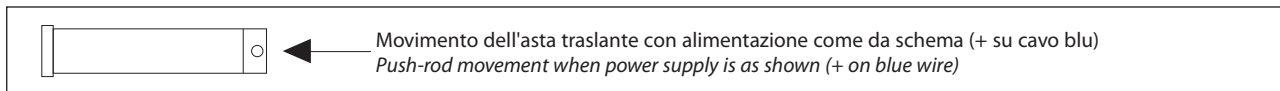
This system can work only if inertia generated by the actuator and load connected to it does not allow to over-step the micro when stroke is over.

So, this works just with low speeds (M01 - M03), with a load opposing the ongoing direction of the push rod. If not, relay or PLC solutions, using C03 and C07 connections, are needed.

Wiring diagrams of connections above are following:



<p><b>C01 / C02 / C03</b>  <b>C04 / C05 / C06</b>  <b>C07</b></p> <p>Lunghezza cavo / Cable length 500 mm</p>
<p><b>C08 / C09 / C10</b>  <b>C11 / C12 / C13</b>  <b>C14</b></p> <p>Lunghezza cavo / Cable length 2500 mm</p>



## SIGLA DI ORDINAZIONE - ORDERING KEY

**ALI1P / 0250 / M01 / 12 / C01 / AR0 / P1 / A1 / MM / N.DIS**

**MODELLO / MODEL:** \_\_\_\_\_

ALI1-P  
ALI1-PF (fine corsa / with limit switches)

**CORSA / STROKE: mm** \_\_\_\_\_

es. 250 mm = 0250

**VELOCITÀ / SPEED:** tabella / table (Pag. 27) \_\_\_\_\_

M01 / M02 / M03 / M04 / M05 / M06  
M00 = Velocità non contemplate / Not standard speed

**MOTORE / MOTOR:** (disponibile / available) \_\_\_\_\_

**12 = 12 Vdc**  
**24 = 24 Vdc**  
**36 = 36 Vdc**

**CONNESSIONI ELETTRICHE / MOTOR OPTIONS:** (Pag. 32) \_\_\_\_\_

**C01 / C08:** Motore / Motor  
**C02 / C09:** 2FC Cablati + Diodi / 2LS Diode wired  
**C03 / C10:** Motore + 2FC / Motor + 2LS  
**C04 / C11:** Motore + 3FC / Motor + 3LS  
**C05 / C12:** Motore + Encoder / Motor + encoder  
**C06 / C13:** 2FC Cablati + Diodi + Encoder / 2LS diode wired + encoder  
**C07 / C14:** Motore + Encoder + 2FC / Motor + encoder + 2LS  
**C00:** Cablaggio speciale a disegno / Special wiring (Presence of not standard options)  
Nota: FC (finecorsa) - Note: LS (limit switches)

**DISPOSITIVO ANTIROTAZIONE / ANTIROTATION DEVICE:** (Pag. 30) \_\_\_\_\_

Senza / None: Omettere / Leave blank  
**AR0:** Std (solo versione ALI1-PF / only ALI1-PF version)  
**AR1:** 90° (solo versione ALI1-PF / only ALI1-PF version)

**ATTACCO POSTERIORE / REAR END:** \_\_\_\_\_

**P0** = Senza / None  
**P1** = standard  
**P2** = Attacco a Disegno / Special (provide drawing)

**ATTACCO ANTERIORE / FRONT END:** (Pag. 29) \_\_\_\_\_

**A0** = Senza / None  
**A1** = Occhio / Eyelet (Std)  
**A2** = Forcella Fissa / Yoke  
**A3** = Forcella + Clip / Yoke + Clip  
**A4** = Testa a Snodo / Rod end  
**A5** = Femmina M8x12 / M8x12 female  
**A7** = Maschio M8x20 / M8x20 male  
**A9** = Attacco a Disegno / Special (provide drawing)

**OPZIONI / OPTIONS:** \_\_\_\_\_

**Senza / None:** Omettere / Leave blank  
**A** = Versione Inox (asta, attacco anteriore) / Stainless steel version (rod, front end)  
**C** = Vite Scoperta / Naked Screw  
**D** = Ruota in Bronzo / Bronze wheel  
**FF** = Verniciatura Ferromicacea (blu standard) / Standard Painting  
**FA** = Verniciatura Antirombo / Painting (milder but more elastic than the standard painting)  
**FM** = Verniciatura Marina (5 strati) / Marine type Painting (5 layers)  
**MM** = Manovra manuale / manual driving (pag. 30)  
**T** = Albero opposto motore / Additional shaft (opposite to motorside)

**VARIANTI / VERSIONS:** \_\_\_\_\_

**N° Disegno / Drawing number:** Per Condizioni non Contemplate / Presence of not standard options  
**Senza / None:** Omettere / Leave blank

