

**Technische Daten AUMA Lineareinheit für Regelbetrieb**  
**Technical data AUMA linear thrust unit for modulating service**  
**Caractéristiques méc. bloc poussant AUMA service de régulation**

**LE 12.1 – LE 200.1**  
 mit / with / avec  
**SAR 07.1 – SAR 16.1**

AUMA Lineareinheiten LE 12.1 – LE 200.1 mit aufgebauten Regelantrieben SAR 07.1 – SAR 16.1 werden auf Armaturen eingesetzt, die eine geradlinige Stellbewegung erfordern. Die Lineareinheiten setzen das von den Regelantrieben abgegebene Drehmoment in eine Axialkraft um.  
*AUMA linear thrust units LE 12.1 – LE 200.1 attached to modulating actuators SAR 07.1 – SAR 16.1 are used for valves requiring linear travel. The thrust units convert the output torque of the modulating actuator into an axial thrust.*  
 Les blocs poussants AUMA LE 12.1 – LE 200.1 sont montés sur des servo-moteurs multi-tours SA 07.1- SA 16.1 et utilisés pour des vannes exigeant un mouvement linéaire. Le bloc poussant transforme le couple de sortie du servo-moteur multi-tours en force axiale.

Schubkraft bei Regelmoment	Schubkraft <sup>1)</sup>		Schubeinheit	Hub	Armaturen Anschlußflansch	Spindelgewinde	Faktor <sup>2)</sup>	Passender Regelantrieb	Stellgeschwindigkeit	Schubkraft bei Kippmoment <sup>3)</sup>	Gewicht <sup>4)</sup>
<i>Thrust at torque for modulating</i>	<i>Thrust <sup>1)</sup></i>		<i>Linear thrust unit</i>	<i>Stroke</i>	<i>Valve mounting flange</i>	<i>Stem thread</i>	<i>Factor <sup>2)</sup></i>	<i>Suitable modulating actuator</i>	<i>Speed</i>	<i>Thrust at stall torque <sup>3)</sup></i>	<i>Weight <sup>4)</sup></i>
Poussée au couple de régulation F max. kN	F min. kN	F max. kN	Bloc poussant Type	Levée max. mm	Bride montage sur la vanne DIN 3358	Taraudage de la tige	Facteur <sup>2)</sup> f	Servo-moteur de régulation approprié Type 1/min	Vitesse de manoeuvre mm/min	Poussée au couple de décrochage <sup>3)</sup> F max. kN	Poids <sup>4)</sup> ca. kg
6	6	11,5	LE 12.1	50	F 07 oder/or/ou F 10	26 x 5 LH	2,6	SAR 07.1...4	20	23	8
				100				SAR 07.1...5,6	28		
				200				SAR 07.1...8	40		
				400				SAR 07.1...11	56		
				500				SAR 07.1...16	80		
12	12	23	LE 25.1	50	F 07 oder/or/ou F 10	26 x 5 LH	2,6	SAR 07.5...4	20	42	8
				100				SAR 07.5...5,6	28		
				200				SAR 07.5...8	40		
				400				SAR 07.5...11	56		
				500				SAR 07.5...16	80		
20	20	37,5	LE 50.1	63	F 10	32 x 6 LH	3,2	SAR 10.1...4	24	60	10
				125				SAR 10.1...5,6	33		
				250				SAR 10.1...8	48		
				400				SAR 10.1...11	66		
								SAR 10.1...16	96		
30	30	64	LE 70.1	80	F 14	40 x 7 LH	3,9	SAR 14.1...4	28	92	23
				160				SAR 14.1...5,6	39		
				320				SAR 14.1...8	56		
				400				SAR 14.1...11	77		
								SAR 14.1...16	112		
52	64	128	LE 100.1	80	F 14	40 x 7 LH	3,9	SAR 14.5...4	28	180	23
				160				SAR 14.5...5,6	39		
				320				SAR 14.5...8	56		
				400				SAR 14.5...11	77		
								SAR 14.5...16	112		
87	110	217	LE 200.1	100	F 16	48 x 8 LH	4,6	SAR 16.1...4	32	300	45
				200				SAR 16.1...5,6	44		
				400				SAR 16.1...8	64		
				500				SAR 16.1...11	88		
								SAR 16.1...16	128		

Gewicht Fuß <i>Weight of base</i> Poids de la base	ca. kg	LE 12.1	LE 25.1	LE 50.1	LE 70.1	LE 100.1	LE 200.1
		11			40		

Technische Daten für Regelantriebe siehe Blatt «Technische/Elektrische Daten SAR 07.1 - SAR 30.1», neueste Ausgabe.  
*Technical data for modulating actuators refer to sheet «Technical/Electrical Data SAR 07.1 - SAR 30.1», latest issue.*  
 Données techniques de régulation voir fiche «caractéristiques techn./méc. SAR 07.1 - SAR 30.1», dernière édition.

- |   |   |  |
|---|---|--|
| 1) bei min. / max. Einstellung der Drehmomentschaltung am Regelantrieb, Toleranz ± 20 %                         | 1) at min. / max. setting of torque switching at actuator, tolerance ± 20 %   | 1) au réglage min. / max. des contacts limiteur de couple du servo-moteur, tolérance ± 20 %                                |
| 2) Umrechnungsfaktor f für Drehmoment (T in Nm) zu Schubkraft (F in kN) bei mittlerem Reibwert 0,15 (T = F x f) | 2) Conversion factor f for torque (T in Nm) to thrust (F in kN) at average coefficient of friction 0,15 (T = F x f) | 2) facteur de conversion f: couple (T in Nm) à poussée (F in kN), le coefficient moyen de friction ayant: 0,15 (T = F x f) |
| 3) Schubkraft bei Kippmoment des Regelantriebes   | 3) Thrust at stall torque of modulating actuator  | 3) poussée au couple de décrochage du servo-moteur multi-tours   |
| 4) ohne Regelantrieb und Fuß  | 4) without modulating actuator and base   | 4) sans servo-moteur de régulation et base   |

Durch die Weiterentwicklung bedingte Änderungen bleiben vorbehalten. Mit Erscheinen dieses Datenblattes verlieren frühere Ausgaben ihre Gültigkeit.  
*We reserve the right to alter data according to improvements made. Previous data sheets become invalid with the issue of this data sheet.*  
 Nous nous réservons le droit de modifier les valeurs, qui sont conditionnées par le perfectionnement. Les fiches techniques antérieures perdent la validité avec l'édition de cette fiche technique.