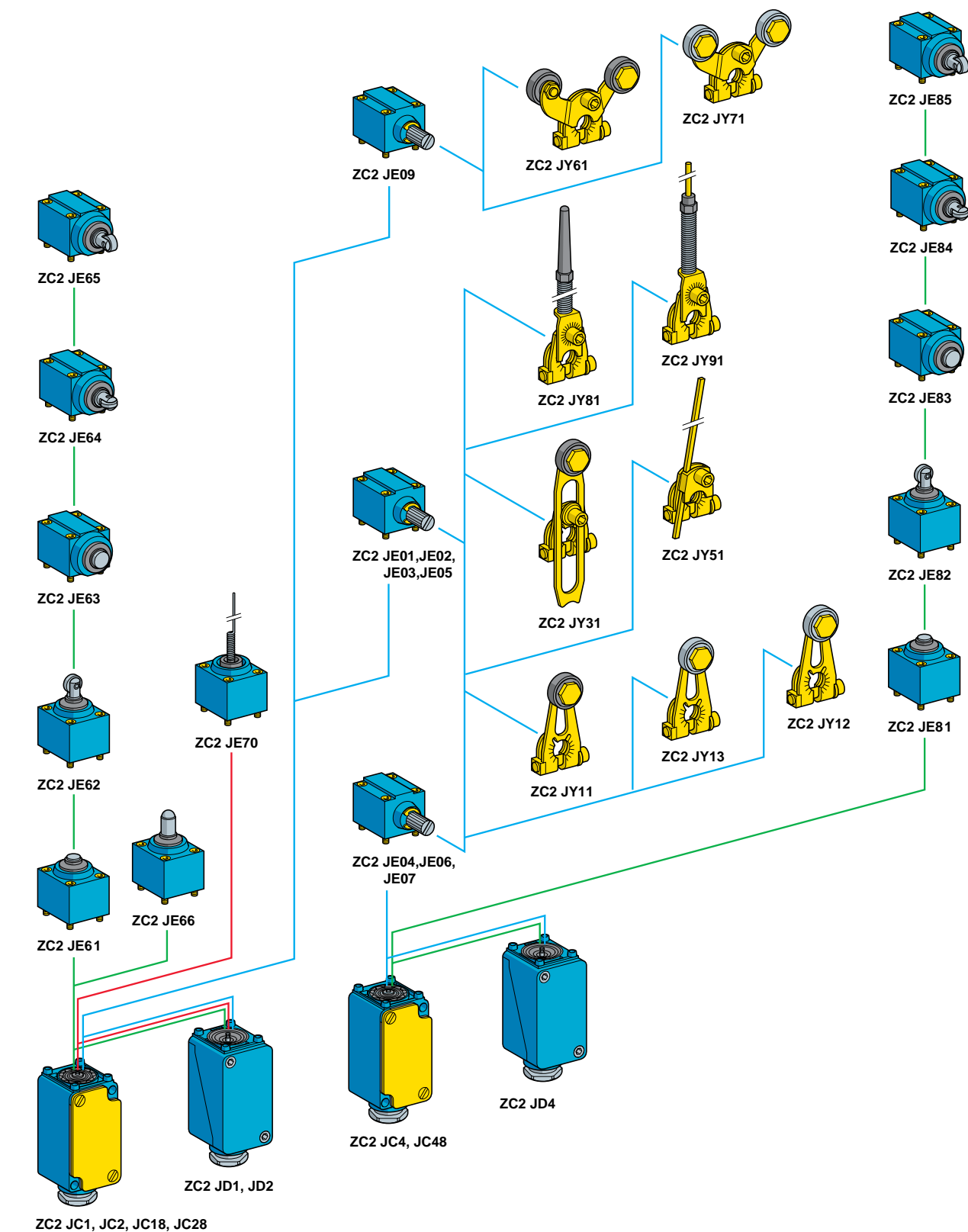


# Interrupteurs de position

Métalliques, type XC2 J

A corps fixe ou embrochable

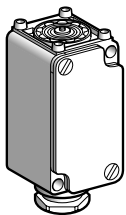
Composition variable



- Mouvement rectiligne
- Mouvement angulaire
- Mouvement angulaire multidirections

# Interrupteurs de position

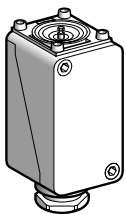
Métalliques, type XC2 J  
A corps fixe ou embrochable  
Sous-ensembles adaptables



ZC2 JC●

## Corps à contact pour tête à mouvement rectiligne ou angulaire

Type	Avec élément de contact	Schéma	Référence	Masse kg
<b>Corps fixes</b>				
1 enclenchement	Unipolaire "OF" à action brusque (XCK Z01)		ZC2 JC1	0,355
	Bipolaire 2 "OF" simultanés à action brusque (XES P1021)		ZC2 JC2	0,355
2 enclenchements	Bipolaire 2 "OF" décalés à action brusque (XES P1031)		ZC2 JC4	0,355



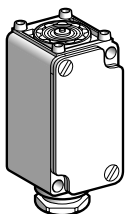
ZC2 JD●

## Corps embrochables

1 enclenchement	Unipolaire "OF" à action brusque		ZC2 JD1	0,380
	Bipolaire 2 "OF" simultanés à action brusque		ZC2 JD2	0,380
2 enclenchements	Bipolaire 2 "OF" décalés à action brusque		ZC2 JD4	0,380

## Corps à contact (contacts dorés) pour tête à mouvement rectiligne ou angulaire

Type	Avec élément de contact	Schéma	Référence	Masse kg
<b>Corps fixes</b>				
1 enclenchement	Unipolaire "OF" à action brusque (XCK Z018)		ZC2 JC18	0,355
	Bipolaire 2 "OF" simultanés à action brusque (XES P1028)		ZC2 JC28	0,360
2 enclenchements	Bipolaire 2 "OF" décalés à action brusque (XES P1038)		ZC2 JC48	0,360



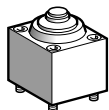
ZC2 JC#8

# Interrupteurs de position

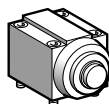
Métalliques, type XC2 J

A corps fixe ou embrochable

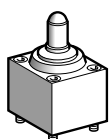
Sous-ensembles adaptables



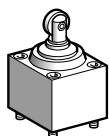
ZC2 JE01



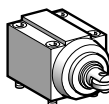
ZC2 JE03



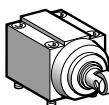
ZC2 JE66



ZC2 JE02



ZC2 JE04



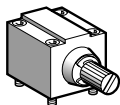
ZC2 JE05

## Têtes à mouvement rectiligne

Dispositif de commande	Corps associable	Vitesse d'attaque maximale	Référence	Masse kg
<b>Pour attaque en bout</b>				
A poussoir métallique	ZC2 J01	0,5 m/s	ZC2 JE61	0,195
	ZC2 J02			
	ZC2 J04	0,5 m/s	ZC2 JE81	0,195
A poussoir de côté métallique	ZC2 J01	0,5 m/s	ZC2 JE63	0,240
	ZC2 J02			
	ZC2 J04	0,5 m/s	ZC2 JE83	0,240
<b>Pour attaque par came 30°</b>				
A poussoir à bille	ZC2 J01	0,1 m/s	ZC2 JE66	0,205
	ZC2 J02			
A poussoir à galet en acier	ZC2 J01	1 m/s	ZC2 JE62	0,200
	ZC2 J02			
	ZC2 J04	1 m/s	ZC2 JE82	0,200
A poussoir de côté à galet horizontal en acier	ZC2 J01	0,6 m/s	ZC2 JE64	0,245
	ZC2 J02			
	ZC2 J04	0,6 m/s	ZC2 JE84	0,245
A poussoir de côté à galet vertical en acier	ZC2 J01	0,6 m/s	ZC2 JE65	0,245
	ZC2 J02			
	ZC2 J04	0,6m/s	ZC2 JE85	0,245

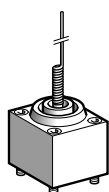
# Interrupteurs de position

Métalliques, type XC2 J  
A corps fixe ou embrochable  
Sous-ensembles adaptables



ZC2 JE0

Têtes à mouvement angulaire (sans dispositif de commande)				
Type	Corps associable	Vitesse d'attaque maximale	Référence	Masse kg
<b>A rappel</b>				
Pour attaque à droite ET à gauche	ZC2 J●1	1,5 m/s	ZC2 JE01	0,210
	ZC2 J●2			
	ZC2 J●4	1,5 m/s	ZC2 JE04	0,210
Pour attaque à droite	ZC2 J●1	1,5 m/s	ZC2 JE02	0,210
	ZC2 J●2			
	ZC2 J●4	1,5 m/s	ZC2 JE06	0,210
Pour attaque à gauche	ZC2 J●1	1,5 m/s	ZC2 JE03	0,210
	ZC2 J●2			
	ZC2 J●4	1,5 m/s	ZC2 JE07	0,210
Pour attaque à droite OU à gauche (voir page 31900/8)	ZC2 J●1	1,5 m/s	ZC2 JE05	0,210
	ZC2 J●2			
<b>A positions maintenues (voir page 31900/8)</b>				
Pour attaque à droite ET à gauche	ZC2 J●1	1,5 m/s	ZC2 JE09	0,210
	ZC2 J●2			



ZC2 JE70

Tête à mouvement angulaire multi-directions (avec dispositif de commande)				
Dispositif de commande	Corps associable	Vitesse d'attaque maximale	Référence	Masse kg
<b>Pour attaque par tous mobiles</b>				
A tige souple	ZC2 J●1 ZC2 J●2	1 m/s dans tous les sens	ZC2 JE70	0,190

# Interrupteurs de position

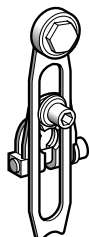
Métalliques, type XC2 J

A corps fixe ou embrochable

Sous-ensembles adaptables



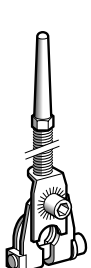
ZC2 JY1



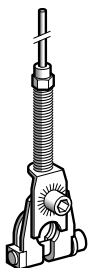
ZC2 JY31



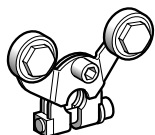
ZC2 JY51



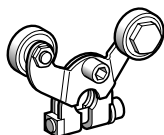
ZC2 JY81



ZC2 JY91



ZC2 JY71



ZC2 JY61

## Dispositifs de commande pour tête à mouvement angulaire

Désignation	Référence	Masse kg
<b>Pour attaque par came 30°</b>		
<b>A levier à galet</b> (1)	En thermoplastique	ZC2 JY11 0,030
	En acier	ZC2 JY13 0,040
	En acier, à roulement à billes	ZC2 JY12 0,040
<b>A levier à galet de longueur variable</b> (1)	En thermoplastique	ZC2 JY31 0,045

## Pour attaque par touts mobiles

<b>A levier à tige rigide</b>	En acier $\varnothing$ 3 mm, L = 125 mm (1)	ZC2 JY51 0,035
<b>A levier à ressort</b> (1)		ZC2 JY81 0,040
<b>A levier à tige à ressort</b> (1)		ZC2 JY91 0,040

## Pour attaque par came spécifique (avec tête ZC2 JE09 uniquement, voir page 31900/8)

<b>A lyre, à galets</b> en thermoplastique (1)	1 piste	ZC2 JY71 0,055
	2 pistes	ZC2 JY61 0,055

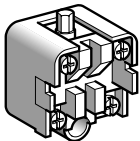
(1) Réglable sur 360°

## Autres réalisations

Autres dispositifs de commande pour tête à mouvement angulaire.  
Consulter notre agence régionale.

# Interrupteurs de position

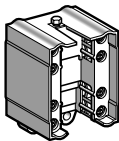
Métalliques, type XC2 J  
A corps fixe ou embrochable  
Sous-ensembles adaptables



XCK Z01

## Eléments de contact

Type de contact	Schéma	Pour corps	Référence	Masse kg
<b>Unipolaire "OF"</b> à action brusque		ZC2 JC1	<b>XCK Z01</b>	0,050
<b>Bipolaire 2 "OF"</b> simultanés à action brusque		ZC2 JC2	<b>XES P1021</b>	0,045
<b>Bipolaire 2 "OF"</b> décalés à action brusque		ZC2 JC4	<b>XES P1031</b>	0,045



XES P10●1

## Eléments de contact (contacts dorés)

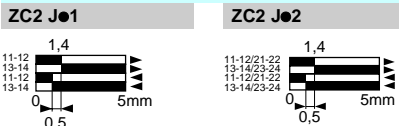
Type de contact	Schéma	Pour corps	Référence	Masse kg
<b>Unipolaire "OF"</b> à action brusque		ZC2 JC18	<b>XCK Z018</b>	0,050
<b>Bipolaire 2 "OF"</b> simultanés à action brusque		ZC2 JC28	<b>XES P1028</b>	0,055
<b>Bipolaire 2 "OF"</b> décalés à action brusque		ZC2 JC48	<b>XES P1038</b>	0,055

# Interrupteurs de position

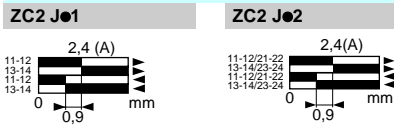
Métalliques, type XC2 J  
A corps fixe ou embrochable  
Sous-ensembles adaptables

## Fonctionnement (schémas de fonctionnement)

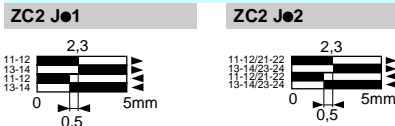
### Têtes ZC2 JE61, JE66 avec corps



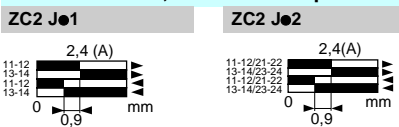
### Tête ZC2 JE62 avec corps



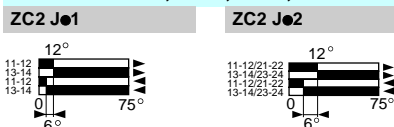
### Tête ZC2 JE63 avec corps



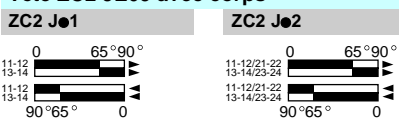
### Têtes ZC2 JE64, JE65 avec corps



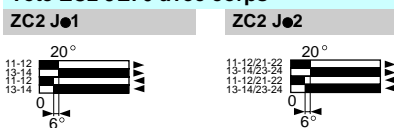
### Têtes ZC2 JE01, JE02, JE03, JE05 avec corps



### Tête ZC2 JE09 avec corps



### Tête ZC2 JE70 avec corps



Fonctionnement des contacts

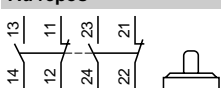
■ passant

□ non passant

(A) = déplacement de la came

### Têtes ZC2 JE81, JE82 avec corps ZC2 Jø4

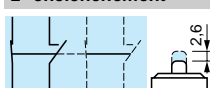
Au repos



1<sup>er</sup> enclenchement

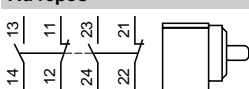


2<sup>e</sup> enclenchement

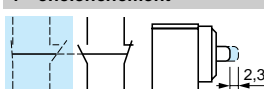


### Têtes ZC2 JE83, JE84, J85 avec corps ZC2 Jø4

Au repos



1<sup>er</sup> enclenchement

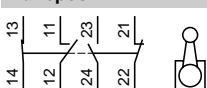


2<sup>e</sup> enclenchement

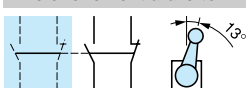


### Têtes ZC2 JE04 avec corps ZC2 Jø4

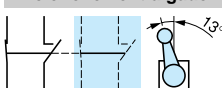
Au repos



Enclenchement à droite

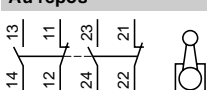


Enclenchement à gauche

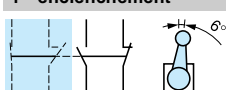


### Têtes ZC2 JE06, JE07 avec corps ZC2 Jø4

Au repos



1<sup>er</sup> enclenchement



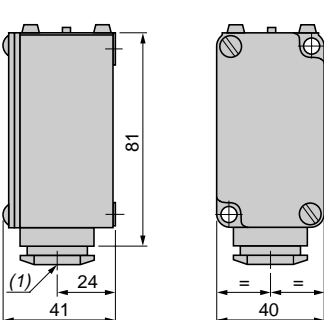
2<sup>e</sup> enclenchement



## Encombrements

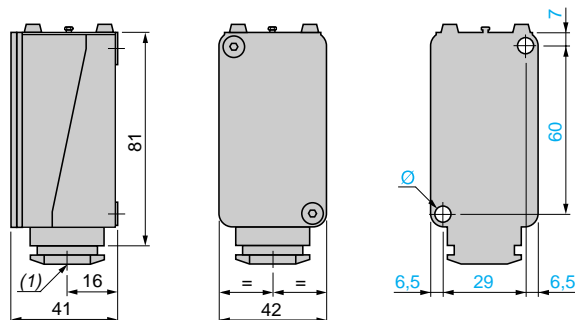
### Corps fixes

ZC2 JC1, JC2, JC4



### Corps embrochables

ZC2 JD1, JD2, JD4



(1) Presse-étoupe incorporé

(2) Fixation arrière par 2 vis M5, longueur taraudée de l'appareil : 10 mm  
Ø : fixation avant par 2 trous Ø 5,5

(1) Presse-étoupe incorporé

Ø : fixation arrière par 2 vis M6  
Fixation avant par 2 trous Ø 5,5 (enlever la partie avant)

# Interrupteurs de position

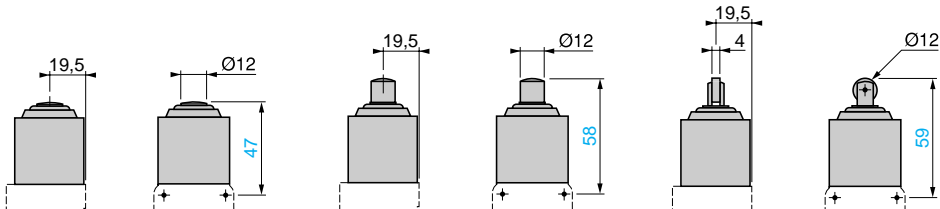
Métalliques, type XC2 J  
A corps fixe ou embrochable  
Sous-ensembles adaptables

## Têtes à mouvement rectiligne

ZC2 JE61, JE81

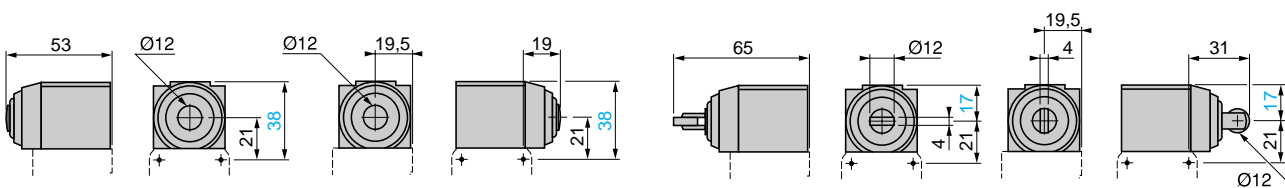
ZC2 JE66

ZC2 JE62, JE82



ZC2 JE63, JE83 (2 positions)

ZC2 JE64, JE84, JE65, JE85 (2 positions)

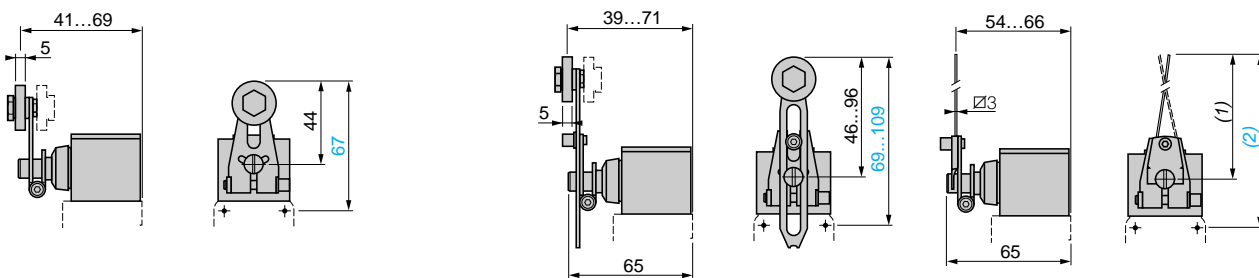


## Têtes à mouvement angulaire (ZC2 JE01 à JE07) avec dispositif de commande

ZC2 JY11, JY12, JY13

ZC2 JY31

ZC2 JY51

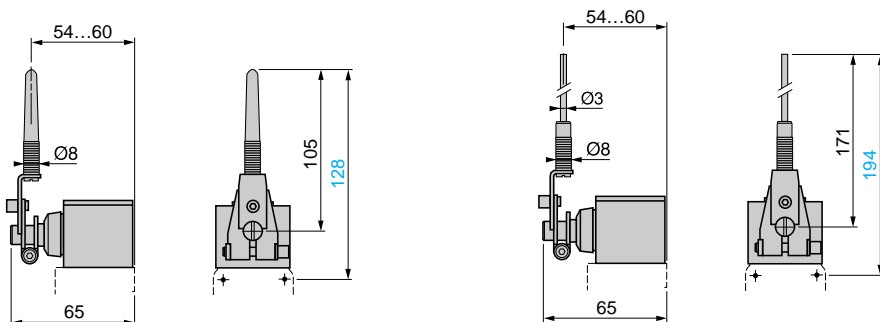


(1) 125 maxi

(2) 148 maxi

ZC2 JY81

ZC2 JY91



## Têtes à mouvement angulaire (ZC2-JE09) avec dispositif de commande

ZC2 JY61

ZC2 JY71

## Têtes à mouvement angulaire multi-directions

ZC2 JE70

