SGC 04.1 - SGC 12.1/SGCR 04.1 - SGCR 12.1



Technische Daten Schwenkantriebe mit integrierter Stellantriebs-Steuerung für Steuer- und Regelbetrieb

| Тур | Stellzeit für 90° in Sekunden (einstellbar in 9 Stufen) | Drehmoment- bereich ¹⁾ | Laufmoment ²⁾ / Regelmoment ³⁾ | , | Armaturenwelle | | | Handrad | | Gewicht ⁴⁾ |
|---------------|---|--------------------------------------|--|-------------------------|--------------------------|-----------------------|------------------------|-----------|------------------|-----------------------|
| | 50 Hz/60 Hz | Max. [Nm] | Max. [Nm] | Standard EN ISO 5211 | Zylindrisch Max. [mm] | Vierkant Max. [mm] | Zweiflach Max. [mm] | ø [mm] | Umdr. für 90° | ca. [kg] |
| SGC/SGCR 04.1 | 4 – 63 | 25 – 63 | 32 | F05/F07 | 20 | 17 | 17 | 100 | 13,5 | 7,0 |
| SGC/SGCR 05.1 | 4 – 63 | 50 – 125 | 63 | F05/F07 | 20 | 17 | 17 | 100 | 13,5 | 7,0 |
| SGC/SGCR 07.1 | 4 – 63 | 100 – 250 | 125 | F07 | 25,4 | 22 | 22 | 125 | 13,5 | 10 |
| SGC/SGCR 10.1 | 5,6 – 90 | 200 – 500 | 250 | F10 | 38 | 30 | 27 | 160 | 13,5 | 15 |
| SGC/SGCR 12.1 | 20 – 275 | 400 – 1 000 | 500 | F12 | 50 | 36 | 41 | 125 | 35 | 25 |

| Hinweise zur Tabelle | |
|----------------------|--|
| 1) Losbrechmoment | Über die Funktion "Anfahrüberbrückung" (aktivierbar) lässt sich das eingestellte Drehmoment auf 130 % erhöhen. Diese Erhöhung gilt nur während dem Anfahren für eine einstellbare Zeitdauer. Dadurch lassen sich festsitzende Armaturen sicherer öffnen. |
| 2) Laufmoment | Maximal zulässiges Drehmoment für 15 min Laufzeit |
| 3) Regelmoment | Maximal zulässiges Drehmoment im Regelbetrieb |
| 4) Gewicht | Angegebenes Gewicht beinhaltet Schwenkantrieb mit Steuerung, Elektroanschluss in Standardausführung, ungebohrte Kupplung und Handrad. |

| Ausstattung und Funktionen Stellan | trieb | | | | |
|------------------------------------|--|--|--|--|--|
| Betriebsart | Steuerbetrieb SGC: | Kurzzeitbetrieb S2 - 15 min, Klasse A und B nach EN 15714-2 | | | |
| | Regelbetrieb SGCR: | Aussetzbetrieb S4 - 40 %, Klasse C nach EN 15714-2 mit maximaler Schalthäufigkeit von 1 800 Anläufe pro Stunde (Option) | | | |
| | Bei Nennspannung und +40 °C Umgebungstemperatur und bei Belastung mit Laufmoment bzw. Regelmoment. Eine Überschreitung der Betriebsart ist nicht zulässig. | | | | |
| Motor | Drehzahlvariabler, bürstenloser Motor | | | | |
| Isolierstoffklasse | F, tropenfest | | | | |
| Motorschutz | Kaltleiter (PTC nach DIN 44081) | | | | |
| Selbsthemmung | Ja | | | | |
| Schwenkwinkel | Standard: | SGC/SGCR 04.1 – 10.1: 82° – 98° stufenlos einstellbar zwischen min. und max. Wert SGC/SGCR 12.1: 75 ° – 105 ° | | | |
| | Optionen: | Lieferbare Schwenkwinkel auf Anfrage | | | |
| Wegschaltung | Über Weggeberpotentiometer Zustandsmeldungen für Laufrichtung AUF und ZU | | | | |
| Drehmomentschaltung | Über elektroni | sche Strommessung Zustandsmeldung für Laufrichtung AUF und ZU in 8 Stufen verstellbar | | | |
| Mechanische Stellungsanzeige | Kontinuierliche | e Anzeige, einstellbare Anzeigescheibe mit Symbolen AUF und ZU | | | |
| Handbetrieb | Handantrieb zur Einstellung und Notbetätigung, steht im elektrischen Betrieb still | | | | |
| Kupplung | Standard: | Kupplung ungebohrt | | | |
| | Optionen: | Kupplung ungebohrt verlängert Kupplung fertigbearbeitet (Standard oder verlängert) Bohrung nach EN ISO 5211 mit 1 Nut nach DIN 6885-1 Innenvierkant nach EN ISO 5211 Innenzweiflach nach EN ISO 5211 | | | |
| Armaturenanschluss | Maße nach EN ISO 5211 | | | | |



Technische Daten Schwenkantriebe mit integrierter Stellantriebs-Steuerung für Steuer- und Regelbetrieb

| Ausstattung und Funktionen Stella | ntriebs-Steuerung | | | | | |
|-----------------------------------|--|--|--|--|--|--|
| Spannungsversorgung | Standardspannungen: | | | | | |
| | Wechselstrom | | | | | |
| | Spannungen/Frequenzen | | | | | |
| | Volt 115 230 | | | | | |
| | Hz 50/60 50/60 | | | | | |
| | Zulässige Schwankung der Netzspannung: ±10 % | | | | | |
| | Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: ±5 % | | | | | |
| | Stromaufnahme siehe Elektrische Daten Schwenkantriebe SGC/SGCR | | | | | |
| Externe Versorgung der Elektronik | 24 V DC +20 %/-15 %, | | | | | |
| (Option) | Stromaufnahme: mit Optionen bis 200 mA | | | | | |
| | Die externe Spannungsversorgung muss eine verstärkte Isolierung gegen Netzspannung gemäß IEC 61800-5-1 aufweisen und darf nur mit einem auf 150 VA begrenzten Stromkreis nach IEC 61800-5-1 gespeist werden. | | | | | |
| Überspannungskategorie | Kategorie III gemäß IEC 60364-4-443 | | | | | |
| Leistungselektronik | Leistungselektronik mit integriertem Motorregler | | | | | |
| Bemessungsleistung | Die Steuerung ist auf die Bemessungsleistung des Motors ausgelegt, siehe Elektrische Daten Schwenkantriebe SGC/SGCR | | | | | |
| Ansteuerung | 4 digitale Eingänge (über Optokoppler, mit gemeinsamen Bezugspotential) | | | | | |
| (Eingangssignale) | - Steuerspannung 24 V DC, Stromaufnahme: ca. 15 mA pro Eingang | | | | | |
| | - Mindestimpulsdauer für kürzesten Fahrimpuls: 100 ms | | | | | |
| | - Alle digitalen Eingänge müssen mit dem gleichen Potential gespeist werden | | | | | |
| | Belegung bei Steuerantrieben: | | | | | |
| | - AUF, HALT, ZU (Standard) | | | | | |
| | AUF, HALT, ZU, NOT (Option) AUF, HALT, ZU, MODE in Verbindung mit Stellungsregler (Option) AUF, NOT, ZU, MODE in Verbindung mit Stellungsregler (Option) | | | | | |
| | | | | | | |
| | Belegung bei Regelantrieben: | | | | | |
| | - AUF, HALT, ZU, MODE (Standard) | | | | | |
| | - AUF, NOT, ZU, MODE (Option) | | | | | |
| | Analoger Eingang 0/4 – 20 mA (Option) | | | | | |
| | Verwendung als Eingangssignal für Stellungssollwert E1 (in Verbindung mit Stellungsregler) oder als Eingangssignal für Motordrehzahl E3. | | | | | |
| Zustandsmeldungen | Relaisausgänge: | | | | | |
| (Ausgangssignale) | 4 programmierbare Halbleiter-Melderelais, pro Relais max. 24 V DC, 1 A (ohmsche Last) | | | | | |
| | - 2 Schließerkontakte mit gemeinsamem Bezugspotential Standardbelegung: Endlage AUF, Endlage ZU | | | | | |
| | 1 potentialfreier Schließerkontakt für Sammelstörmeldung Standardbelegung: Drehmomentfehler, Motorschutz angesprochen | | | | | |
| | - 1 potentialfreier Schließerkontakt | | | | | |
| | Standardbelegung: Drucktaster FERN • Analoger Ausgang: | | | | | |
| | Potentialgetrennte Stellungsrückmeldung 0/4 – 20 mA (Bürde 500 Ω) | | | | | |
| Spannungsausgang | Hilfsspannung 24 V DC, max. 40 mA zur Versorgung der Steuereingänge, potentialgetrennt gegenüber interner Spannungsversorgung. | | | | | |
| Ortssteuerstelle | Nicht verfügbar bei Option "Externer Versorgung der Elektronik" Standard: • Drucktaster AUF. HALT (ORT - FERN). ZU | | | | | |
| Ortssteuerstelle | Standard: Drucktaster AUF, HALT (ORT - FERN), ZU 2 mehrfarbige Meldeleuchten: | | | | | |
| | Endlage ZU (gelb), Fehler/Störung (rot), Endlage AUF (grün), Betriebsmodus ORT (blau) | | | | | |
| | Option: Ortssteuerstelle abgesetzt auf Wandhalter | | | | | |
| | Option. Orisstederstelle augesetzt auf vvarianaltel | | | | | |



Technische Daten Schwenkantriebe mit integrierter Stellantriebs-Steuerung für Steuer- und Regelbetrieb

| Funktionen | weg- Drehmom Anfahrübe NOT Verhation Digitation Reaktion Stellungsreside Stellungsreside Stellungsreside Autor | rt einstellbar: oder drehmomentabhängig für Endlage AUF und Endlage ZU entüberwachung über den gesamten Stellweg erbrückung alten programmierbar: ller Eingang low-aktiv, ion wählbar: Stop, Fahre in Endlage ZU, Fahre in Endlage AUF egler (bei Regelantrieben): ngssollwert über Analogeingang E1 = 0/4 – 20 mA netrierbares Verhalten bei Signalausfall natische Anpassung des Totbandes (adaptives Verhalten wählbar) haltung zwischen Steuerbetrieb (AUF - ZU) und Regelbetrieb über digitalen Eingang MODE | |
|------------------------------|---|---|--|
| Elektroanschluss | Standard: | Steckverbinder mit Crimpanschluss | |
| | Option: | AUMA Rundsteckverbinder mit Schraubanschluss | |
| Schaltplan (Grundausführung) | Steuerbetrieb: TPC B-0E6-2C7-0530 TPA 50R200-0A0-000 | | |
| | Regelbetrieb: | TPC B-1H6-2C7-0530 TPA 50R200-0A0-000 | |

| Einsatzbedingungen | | | | | | |
|--|--|--|---|--|--|--|
| Einbaulage | Beliebig | | | | | |
| Aufstellungshöhe | ≤ 2 000 m über NN | | | | | |
| | > 2 000 m übe | er NN, a | auf Anfrage | | | |
| Umgebungstemperatur | −25 °C bis +70 °C | | | | | |
| Luftfeuchte | Bis 100 % rela | tive Luf | tfeuchte über den gesamten zulässigen Temperaturbereich | | | |
| Schutzart nach EN 60529 | IP68 Die Schutzart IP68 erfüllt gemäß AUMA Festlegung folgende Anforderungen: Wassertiefe: maximal 8 m Wassersäule Dauer der Überflutung durch Wasser: maximal 96 Stunden Während der Überflutung bis zu 10 Betätigungen Regelbetrieb ist während einer Überflutung nicht möglich | | | | | |
| Verschmutzungsgrad nach IEC 60664-1 | Verschmutzungsgrad 4 (im geschlossenen Zustand), Verschmutzungsgrad 2 (intern) | | | | | |
| Schwingungsfestigkeit nach EN 60068-2-6 | 2 g, für 10 bis 200 Hz Beständig gegen Schwingungen und Vibrationen beim Anfahren bzw. bei Störungen der Anlage. Eine Dauerfestigkeit kann daraus nicht abgeleitet werden. Gilt nicht in Kombination mit Getrieben. | | | | | |
| GL-Zulassung (Option) | Umgebungskategorie D, G, EMC2 | | | | | |
| Korrosionsschutz | Standard: | KS | Geeignet für den Einsatz in Bereichen hoher Salzbelastung, nahezu ständiger Kondensation und starker Verunreinigung. | | | |
| | Option: | KX | Geeignet für den Einsatz in Bereichen mit extrem hoher Salzbelastung, ständiger Kondensation und starker Verunreinigung. | | | |
| Beschichtung | Zweischichtige Pulverbeschichtung | | | | | |
| | Zweikomponentenfarbe mit Eisenglimmer | | | | | |
| Farbe | Standard: | tandard: AUMA silbergrau (ähnlich RAL 7037) | | | | |
| | Option: | Lieferbare Farbtöne auf Anfrage | | | | |
| Lebensdauer | Steuerbetrieb: | betrieb: 20 000 Betätigungszyklen AUF - ZU - AUF | | | | |
| | | Ein Betätigungszyklus entspricht einer Fahrt von ZU nach AUF und zurück bei einer Schwenkbewegung von 90° | | | | |
| | Regelbetrieb: | lbetrieb: 5 Millionen Regelschritte | | | | |
| | seltenen Fällen | eine b | gt von der Belastung und der Schalthäufigkeit ab. Hohe Schalthäufigkeit erbringt nur in essere Regelung. Um eine möglichst lange wartungs- und störungsfreie Betriebszeit zu chalthäufigkeit nur so hoch wie für den Prozess erforderlich gewählt werden. | | | |

SGC 04.1 - SGC 12.1/SGCR 04.1 - SGCR 12.1



Technische Daten Schwenkantriebe mit integrierter Stellantriebs-Steuerung für Steuer- und Regelbetrieb

| Sonstiges | |
|--------------------|--|
| EU-Richtlinien | Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV): (2014/30/EU) |
| | Niederspannungsrichtlinie: (2014/35/EU) |
| | Maschinenrichtlinie: (2006/42/EG) |
| Referenzunterlagen | Maßblätter SGC 04.1– SGC 12.1/SGCR 04.1 – SGCR 12.1 |
| | Elektrische Daten SGC 04.1– SGC 12.1/SGCR 04.1 – SGCR 12.1 |