

Typ	Schwenkantrieb			Motor						
	Drehmomentbereich		Stellzeit für 90° in Sekunden	Leistung ¹⁾ P [W]	Drehzahl [1/min]	Nennstrom ²⁾ I _N [A]	Max. Strom ³⁾ I _{max} [A]	cos φ	Betriebsart ⁴⁾	Isolierstoff- klasse
	Steuerbetrieb Max. [Nm]	Regelbetrieb Max. [Nm]								
ED 25	25	25	12	15,6	1 200	0,2	0,2	~1	S1 - 100 %	F
			25	3,1	450	0,6	0,6	~1	S1 - 100 %	E
			59	2,6	600	0,1	0,1	~1	S1 - 100 %	E
ED 50	50	50	12	19,5	1 200	0,4	0,4	0,98	S1 - 100 %	F
			25	15,6	1 200	0,2	0,2	~1	S1 - 100 %	F
			59	2,6	600	0,1	0,1	~1	S1 - 100 %	E
EQ 40	40	20	12,5	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			25	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			50	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
EQ 60	60	40	16	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			25	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			50	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
EQ 100	100	60	16	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			25	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			50	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
EQ 150	150	80	16	49	1 800	0,8	0,8	~1	S3 - 50 %	F
			25	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			50	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
EQ 300	300	180	33	49	1 800	0,8	0,8	~1	S3 - 50 %	F
			66	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
			133	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F
EQ 600	600	300	66	49	1 800	0,8	0,8	~1	S3 - 50 %	F
			133	35	1 800	0,5	0,5	~1	S1 - 100 %	F

Hinweise zur Tabelle

- | | |
|--------------------------------|--|
| 1) Leistung P | Abgegebene mechanische Leistung an der Motorwelle bei maximalem Drehmoment des Schwenkantriebs.
Die elektrisch aufgenommene Leistung kann nach der folgenden Formel berechnet werden:
$P = U \times I \times \cos \varphi$ |
| 2) Nennstrom I _N | Nennstrom bei maximalem Regelmoment und der angegebenen Stellzeit. |
| 3) Max. Strom I _{max} | Strom bei maximalem Drehmoment. Wir empfehlen Schaltgeräte nach diesen Werten auszuwählen. |
| 4) Betriebsart | Alle Antriebe sind auch für die Betriebsart S2 - 15 min geeignet. |