

Schwenkantrieb			Motor									
Typ	Stellzeit für 90° [in Sekunden]	Max. Drehmoment [Nm]	Motortyp	Nennleistung ¹⁾ P _N [kW]	Drehzahl [1/min]	Nennstrom ²⁾ I _N [A]	Max. Strom ³⁾ I _{max} [A]	Anlaufstrom I _A [A]	cos φ	Einstellung Überstromauslöser [A]	AUMA Leistungs-kategorie Schaltgeräte	
											Schütz	Thyristor
SQ 05.2	3	150	VD00063-2-0,06	0,06	3 360	1,4	1,4	4,6	0,42	1,4	A1	B1
	4,5					1,4	1,4	4,6	0,42	1,4	A1	B1
	6		VD00063-4-0,04	0,04	1 680	1,0	1,0	2,4	0,50	1,0	A1	B1
	9					1,0	1,0	2,4	0,50	1,0	A1	B1
	12		VD00063-4-0,02	0,02	1 680	1,0	1,0	2,4	0,40	1,0	A1	B1
	17					1,0	1,0	2,4	0,40	1,0	A1	B1
25	SD00063-4-0,01	0,01	1 680	0,7	0,7	1,7	0,38	0,7	A1	B1		
50				SD00063-8-0,01	840	1,0	1,0	1,2	0,61	1,0	A1	B1
SQ 07.2	3	300	VD00063-2-0,12	0,12	3 360	1,7	2,2	7,2	0,52	2,2	A1	B1
	4,5					1,7	2,2	7,2	0,52	2,2	A1	B1
	6		VD00063-4-0,06	0,06	1 680	1,4	1,7	3,8	0,38	1,7	A1	B1
	9					1,4	1,7	3,8	0,38	1,7	A1	B1
	12		VD00063-4-0,03	0,03	1 680	1,0	1,2	2,4	0,43	1,0	A1	B1
	17					1,0	1,2	2,4	0,43	1,0	A1	B1
25	SD00063-4-0,01	0,01	1 680	0,7	0,7	1,7	0,39	0,7	A1	B1		
50				SD00063-8-0,01	840	1,0	1,0	1,2	0,61	1,0	A1	B1
SQ 10.2	6	450	VD00063-4-0,10	0,10	1 680	1,9	2,4	4,8	0,48	2,4	A1	B1
	9					1,9	2,2	4,8	0,48	2,2	A1	B1
	12		SD00063-4-0,06	0,06	1 680	1,4	1,7	3,8	0,38	1,7	A1	B1
	17	1,4				1,7	3,8	0,38	1,7	A1	B1	
	25	SD00063-4-0,04				0,04	1 680	1,2	1,2	2,4	0,48	1,2
	35		1,2	1,2	2,4			0,48	1,2	A1	B1	
50	SD00063-4-0,02		0,02	1 680	0,7			0,7	1,7	0,43	0,7	A1
SQ 12.2	9	900	VD00063-2-0,19	0,19	3 360	2,4	2,9	8,4	0,53	2,9	A1	B1
	12					1,9	2,4	4,8	0,48	2,4	A1	B1
	17		VD00063-4-0,10	0,10	1 680	1,9	2,2	4,8	0,48	2,2	A1	B1
	25	1,4				1,7	3,8	0,38	1,7	A1	B1	
	35	1,4				1,7	3,8	0,38	1,7	A1	B1	
	50	SD00063-4-0,06	0,06	1 680	1,2	1,2	2,4	0,48	1,2	A1	B1	
70	1,2				1,2	2,4	0,48	1,2	A1	B1		
108	VD00063-4-0,02				0,02	1 680	0,7	0,7	1,7	0,43	0,7	A1
SQ 14.2	20	1 800	VD00063-2-0,19	0,19	3 360	2,4	2,9	8,4	0,53	2,9	A1	B1
	30					1,9	2,2	4,8	0,48	2,2	A1	B1
	40	VD00063-4-0,10	0,10	1 680	1,9	2,2	4,8	0,48	2,2	A1	B1	
	60				1,4	1,7	3,8	0,38	1,7	A1	B1	
	85				SD00063-4-0,06	0,06	1 680	1,4	1,7	3,8	0,38	1,7

Hinweise zur Tabelle

1) Nennleistung P _N	Abgegebene mechanische Leistung an der Motorwelle bei Laufmoment des Schwenkantriebs (ca. 35 % des maximalen Drehmoments). Die elektrisch aufgenommene Leistung kann nach der folgenden Formel berechnet werden: $P = U \times I \times \cos \varphi \times \sqrt{3}$
2) Nennstrom I _N	Strom bei Laufmoment
3) Max. Strom I _{max}	Strom bei maximalem Drehmoment

Hinweise zur Installation und Auslegung

Motordaten	Motordaten sind Richtwerte. Durch übliche Fertigungstoleranzen können Abweichungen zu den genannten Werten auftreten.																
Motorschutz	Zum Schutz gegen Überhitzung sind in der Motorwicklung Thermoschalter oder Kaltleiter integriert. Antriebe ohne integrierte Steuerung (AUMA NORM): Thermoschalter bzw. Kaltleiter müssen in der externen Steuerung berücksichtigt werden (siehe Anschlussplan). Hinweis: Falls Thermoschalter oder Kaltleiter nicht angeschlossen sind, entfällt die Garantie für den Motor. Belastbarkeit der Thermoschalter <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <thead> <tr> <th colspan="2">Wechselstrom (AC)</th> <th colspan="2">Gleichstrom (DC)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="2">250 V, 50 – 60 Hz</td> <td>60 V</td> <td>1,0 A</td> </tr> <tr> <td>cos φ = 1</td> <td>2,5 A</td> <td>42 V</td> <td>1,2 A</td> </tr> <tr> <td>cos φ = 0,6</td> <td>1,6 A</td> <td>24 V</td> <td>1,5 A</td> </tr> </tbody> </table> Antriebe mit integrierter Steuerung AM oder AC: Der thermische Motorschutz ist bereits integriert.	Wechselstrom (AC)		Gleichstrom (DC)		250 V, 50 – 60 Hz		60 V	1,0 A	cos φ = 1	2,5 A	42 V	1,2 A	cos φ = 0,6	1,6 A	24 V	1,5 A
Wechselstrom (AC)		Gleichstrom (DC)															
250 V, 50 – 60 Hz		60 V	1,0 A														
cos φ = 1	2,5 A	42 V	1,2 A														
cos φ = 0,6	1,6 A	24 V	1,5 A														

Netzspannung, Netzfrequenz	Zulässige Schwankung der Netzspannung: ±10 % Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: ±5 %														
Auslegung Schaltgeräte	<p>Zum Betrieb der Motoren können Wendeschütze (mechanisch, elektrisch und elektronisch verriegelt) oder Thyristoren (elektronisch verriegelt) eingesetzt werden.</p> <p>Antriebe ohne integrierte Steuerung (AUMA NORM): Die Schaltgeräte werden kundenseitig zur Verfügung gestellt. Wir empfehlen, Schaltgeräte entsprechend ihrer Bemessungsbetriebsleistung/Motorleistung gemäß der zugeordneten AUMA Leistungsklasse auszulegen. Zuordnung der Schaltgeräte zu AUMA Leistungsklassen:</p> <table border="1" data-bbox="454 481 1420 840"> <thead> <tr> <th rowspan="2">AUMA Leistungsklasse</th> <th rowspan="2">Wendeschütz Bemessungsbetriebsleistung nach EN 60947-4-1 Gebrauchskategorie AC-3</th> <th colspan="2">Wendeschütz Motorleistung nach UL/CSA bei</th> </tr> <tr> <th>480 V AC</th> <th>600 V AC</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A1</td> <td>400 V AC 4,0 kW</td> <td>5,0 hp</td> <td>5,0 hp</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="454 660 957 840"> <thead> <tr> <th>AUMA Leistungsklasse</th> <th>Thyristor Bemessungsbetriebsstrom nach EN 60947-4-2 Gebrauchskategorie AC-53a</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>B1</td> <td>400 V AC 6 A</td> </tr> </tbody> </table> <p>Antriebe mit integrierter Steuerung AM oder AC: Die erforderlichen Schaltgeräte der Leistungsklasse A1 bzw. B1 sind direkt in der AM bzw. AC integriert.</p>	AUMA Leistungsklasse	Wendeschütz Bemessungsbetriebsleistung nach EN 60947-4-1 Gebrauchskategorie AC-3	Wendeschütz Motorleistung nach UL/CSA bei		480 V AC	600 V AC	A1	400 V AC 4,0 kW	5,0 hp	5,0 hp	AUMA Leistungsklasse	Thyristor Bemessungsbetriebsstrom nach EN 60947-4-2 Gebrauchskategorie AC-53a	B1	400 V AC 6 A
AUMA Leistungsklasse	Wendeschütz Bemessungsbetriebsleistung nach EN 60947-4-1 Gebrauchskategorie AC-3			Wendeschütz Motorleistung nach UL/CSA bei											
		480 V AC	600 V AC												
A1	400 V AC 4,0 kW	5,0 hp	5,0 hp												
AUMA Leistungsklasse	Thyristor Bemessungsbetriebsstrom nach EN 60947-4-2 Gebrauchskategorie AC-53a														
B1	400 V AC 6 A														