

Schwenkantrieb			Motor										
Typ	Stellzeit für 90° [in Sekunden]	Max. Drehmoment [Nm]	Motortyp	Nennleistung ¹⁾ P _N [kW]	Drehzahl [1/min]	Betriebskondensator ²⁾ [μF]	Nennstrom ³⁾ I _N [A]	Max. Strom ⁴⁾ I _{max} [A]	Anlaufstrom I _A [A]	cos φ	Einstellung Überstromauslöser [A]	AUMA Leistungsklasse Schaltgeräte	
												Schütz	Thyristor
SQEx 05.2	4	150	VWX0063-2-0,06	0,06	2 800	70	2,6	3,4	12	0,85	3,4	A1	B1
	5,6						2,6	3,2	12	0,85	3,2	A1	B1
	8		VWX0063-4-0,04	0,04	1 400	50	2,3	2,7	4,6	0,97	2,7	A1	B1
	11						2,3	2,6	4,6	0,97	2,6	A1	B1
	16		VWX0063-4-0,02	0,02	1 400	35	1,8	1,9	4,1	0,84	1,9	A1	B1
	22						1,8	1,8	4,1	0,84	1,8	A1	B1
	32		SWX0063-4-0,01	0,01	1 400	35	1,8	1,8	4,1	0,81	1,8	A1	B1
63	1,5	1,5					1,8	0,99	1,5	A1	B1		
SQEx 07.2	4	300	VWX0063-2-0,12	0,12	2 800	100	3,7	5,4	12	0,98	5,4	A1	B1
	5,6						3,7	5,0	12	0,98	5,0	A1	B1
	8		VWX0063-4-0,06	0,06	1 400	70	3,5	4,0	7,0	0,88	4,0	A1	B1
	11						3,5	3,8	7,0	0,88	3,8	A1	B1
	16		VWX0063-4-0,03	0,03	1 400	50	2,3	2,6	4,6	0,96	2,6	A1	B1
	22						2,3	2,6	4,6	0,96	2,6	A1	B1
	32		SWX0063-4-0,01	0,01	1 400	35	1,8	1,9	4,1	0,81	1,9	A1	B1
63	1,5	1,6					1,8	0,99	1,6	A1	B1		
SQEx 10.2	8	450	VWX0063-4-0,10	0,10	1 400	80	3,9	4,5	7,4	0,94	4,5	A1	B1
	11						3,9	4,6	7,4	0,94	4,6	A1	B1
	16		SWX0063-4-0,06	0,06	1 400	60	3,1	3,5	6,8	0,84	3,5	A1	B1
	22						3,1	3,4	6,8	0,84	3,4	A1	B1
	32		SWX0063-4-0,04	0,04	1 400	50	2,3	2,7	4,6	0,97	2,7	A1	B1
	45						2,3	2,6	4,6	0,97	2,6	A1	B1
	63		SWX0063-4-0,02	0,02	1 400	35	1,8	1,9	4,1	0,84	1,9	A1	B1
90	1,8	1,9					4,1	0,84	1,9	A1	B1		
SQEx 12.2	11	900	VWX0063-2-0,19	0,19	2 800	110	4,5	6,0	12	0,98	6,0	A1	B1
	16						3,9	4,5	7,4	0,94	4,5	A1	B1
	22	VWX0063-4-0,10	0,10	1 400	80	3,9	4,3	7,4	0,94	4,3	A1	B1	
	32					3,9	4,3	7,4	0,94	4,3	A1	B1	
	45	SWX0063-4-0,06	0,06	1 400	60	3,1	3,5	6,8	0,84	3,5	A1	B1	
	63					3,1	3,4	6,8	0,84	3,4	A1	B1	
	90	SWX0063-4-0,04	0,04	1 400	50	2,3	2,7	4,6	0,97	2,7	A1	B1	
125	2,3					2,7	4,6	0,97	2,7	A1	B1		
SQEx 14.2	24	1 800	VWX0063-2-0,19	0,19	2 800	110	4,5	6,0	12	0,98	6,0	A1	B1
	36						3,9	4,5	7,4	0,94	4,5	A1	B1
	48	VWX0063-4-0,10	0,10	1 400	80	3,9	4,6	7,4	0,94	4,6	A1	B1	
	72					3,9	4,6	7,4	0,94	4,6	A1	B1	
	100	SWX0063-4-0,06	0,06	1 400	60	3,1	3,5	6,8	0,84	3,5	A1	B1	
100	3,1					3,4	6,8	0,84	3,4	A1	B1		

1) – 4) Siehe Hinweise zu den Elektrischen Daten Schwenkantriebe SQEx .2/SQEx .2 mit Wechselstrommotoren

Durch die Weiterentwicklung bedingte Änderungen bleiben vorbehalten. Mit Erscheinen dieses Dokuments verlieren frühere Ausgaben ihre Gültigkeit.

Hinweise zur Installation und Auslegung																			
Motordaten	Motordaten sind Richtwerte. Durch übliche Fertigungstoleranzen können Abweichungen zu den genannten Werten auftreten.																		
Motorschutz	<p>Zum Schutz gegen Überhitzung sind in der Motorwicklung Thermoschalter oder Kaltleiter integriert.</p> <p>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.</p> <p>Entsprechend EN 60079-14/VDE 0165 muss bei explosionsgeschützten Stellantrieben zusätzlich zu den Thermoschaltern ein thermischer Überstromauslöser (z.B. Motorschutzschalter) verwendet werden. Kaltleiter erfordern zusätzlich ein geeignetes Auslösegerät in der Steuerung.</p> <p>Belastbarkeit der Thermoschalter</p> <table border="1"> <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> <p>Antriebe mit integrierter Steuerung AMExC oder ACExC: Der thermische Motorschutz ist bereits integriert.</p>	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	<p>Zulässige Schwankung der Netzspannung: ±10 %</p> <p>Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: ±5 %</p>																		
Anschlussplan	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Schwenkantriebe</th> <th>Motor (Typ)</th> <th>Anschlussplan</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>SQEx 05.2 – SQEx 14.2</td> <td>VWX.../SWX...</td> <td>TPA01R1AA-101-000 TPA01R2AA-101-000</td> </tr> <tr> <td>SQREx 05.2 – SQREx 14.2</td> <td>VWX.../SWX...</td> <td>TPA01R1AA-001-000 TPA01R2AA-001-000</td> </tr> </tbody> </table> <p>Weitere Angaben siehe "Technische Daten Schwenkantriebe SQREx 05.2 – SQREx 14.2 für Regelbetrieb mit Wechselstrommotoren".</p>	Schwenkantriebe	Motor (Typ)	Anschlussplan	SQEx 05.2 – SQEx 14.2	VWX.../SWX...	TPA01R1AA-101-000 TPA01R2AA-101-000	SQREx 05.2 – SQREx 14.2	VWX.../SWX...	TPA01R1AA-001-000 TPA01R2AA-001-000									
Schwenkantriebe	Motor (Typ)	Anschlussplan																	
SQEx 05.2 – SQEx 14.2	VWX.../SWX...	TPA01R1AA-101-000 TPA01R2AA-101-000																	
SQREx 05.2 – SQREx 14.2	VWX.../SWX...	TPA01R1AA-001-000 TPA01R2AA-001-000																	
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"> <thead> <tr> <th>AUMA Leistungsklasse</th> <th>Wendeschütz Bemessungsbetriebsleistung nach EN 60947-4-1 Gebrauchskategorie AC-3</th> <th colspan="2">Wendeschütz Motorleistung nach UL/CSA bei</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>400 V AC</td> <td>480 V AC</td> <td>600 V AC</td> </tr> <tr> <td>A1</td> <td>4,0 kW</td> <td>5,0 hp</td> <td>5,0 hp</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1"> <thead> <tr> <th>AUMA Leistungsklasse</th> <th>Thyristor Bemessungsbetriebsstrom nach EN 60947-4-2 Gebrauchskategorie AC-53a</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>400 V AC</td> </tr> <tr> <td>B1</td> <td>6 A</td> </tr> </tbody> </table> <p>Antriebe mit integrierter Steuerung AMExC oder ACExC: Die erforderlichen Schaltgeräte der Leistungsklasse A1 bzw. B1 sind in der Steuerung AMExC bzw. ACExC bereits integriert.</p>	AUMA Leistungsklasse	Wendeschütz Bemessungsbetriebsleistung nach EN 60947-4-1 Gebrauchskategorie AC-3	Wendeschütz Motorleistung nach UL/CSA bei			400 V AC	480 V AC	600 V AC	A1	4,0 kW	5,0 hp	5,0 hp	AUMA Leistungsklasse	Thyristor Bemessungsbetriebsstrom nach EN 60947-4-2 Gebrauchskategorie AC-53a		400 V AC	B1	6 A
AUMA Leistungsklasse	Wendeschütz Bemessungsbetriebsleistung nach EN 60947-4-1 Gebrauchskategorie AC-3	Wendeschütz Motorleistung nach UL/CSA bei																	
	400 V AC	480 V AC	600 V AC																
A1	4,0 kW	5,0 hp	5,0 hp																
AUMA Leistungsklasse	Thyristor Bemessungsbetriebsstrom nach EN 60947-4-2 Gebrauchskategorie AC-53a																		
	400 V AC																		
B1	6 A																		

Hinweise zu den Elektrischen Daten Schwenkantriebe SQEx .2/SQREx .2 mit Wechselstrommotoren	
1) Nennleistung P _N	<p>Abgegebene mechanische Leistung an der Motorwelle bei Laufmoment des Schwenkantriebs (ca. 35 % des maximalen Drehmoments).</p> <p>Die elektrisch aufgenommene Leistung kann nach der folgenden Formel berechnet werden: P = U x I x cos φ</p>
2) Betriebs-/Anlaufkondensator	Bei VWX-/SWX-Motoren sind die Betriebskondensatoren im Motor integriert.
3) Nennstrom I _N	Strom bei Laufmoment
4) Max. Strom I _{max}	Strom bei maximalem Drehmoment

Durch die Weiterentwicklung bedingte Änderungen bleiben vorbehalten. Mit Erscheinen dieses Dokuments verlieren frühere Ausgaben ihre Gültigkeit.