

Technische Daten Schwenkantriebe für Steuer und Regelbetrieb

Allgemeine Informationen
 AUMA Schwenkantriebe PF-Q80 – PF-Q600 sind mit integrierter Steuerung ausgestattet.

Typ	Stellzeit für 90° in Sekunden (einstellbar in 9 Stufen) ¹⁾			Drehmomentbereich ²⁾	Laufmoment/Regelmoment ³⁾	Armaturenanschluss	Armaturenwelle			Handrad		Gewicht ⁴⁾
	18 W	25 W	50 W				Zylindrisch Max. [mm]	Vierkant Max. [mm]	Zweiflach Max. [mm]	Ø [mm]	Umdr. für 90°	
PF-Q 80	16 – 160	8 – 80	4 – 40	Max. [Nm] 32 – 80	Max. [Nm] 40	Standard EN ISO 5211 F05/F07/F10	20	17	17	100	20,2	8
150	32 – 320	16 – 160	8 – 80	60 – 150	75	F05/F07/F10	20	17	17	100	20,2	8
300	63 – 320	45 – 320	22 – 160	120 – 300	150	F07/F10	38	30	27	160	16,3	11
600	—	75 – 320	45 – 320	240 – 600	300	F07/F10	38	30	27	160	16,3	11

- 1) Die Werte für die Stellzeiten beziehen sich auf eine Fahrt über einen Weg von 90° mit einer Last von 70 % des maximalen Drehmoments. Stellzeiten ohne Berücksichtigung von Sanftanlauf /Sanftstopp. In der Werkseinstellung ist Sanftanlauf /Sanftstopp vorgelegt.
- 2) Über die Funktion „Anfahrüberbrückung“ (aktivierbar) lässt sich das eingestellte Drehmoment auf 130 % erhöhen (Losbrechmoment). Diese Erhöhung gilt nur während des Anfahrens für eine einstellbare Zeitdauer. Dadurch lassen sich festsitzende Armaturen sicher öffnen.
- 3) Maximal zulässiges Drehmoment im Regelbetrieb
- 4) Angegebenes Gewicht beinhaltet Schwenkantrieb, ungebohrte Kupplung und Handrad.

Ausstattung und Funktionen

Betriebsart	Steuerbetrieb	Klasse A und B nach EN 15714-2, Kurzzeitbetrieb S2 - 15 min
	Regelbetrieb	Klasse C nach EN 15714-2, Aussetzbetrieb S4 - 50 %, mit maximaler Schalthäufigkeit 1 200 Anläufe / Stunde.
Bei Nennspannung und +40 °C Umgebungstemperatur und bei Belastung mit Laufmoment (Steuerbetrieb) bzw. Regelmoment (Regelbetrieb). Eine Überschreitung der Betriebsart ist nicht zulässig.		
Motor	Drehzahlvariabler, bürstenloser Motor	
Isolierstoffklasse	F, tropenfest	
Motorschutz	Über berechneten Temperaturwert	
Selbsthemmung	Ja, im Stillstand durch Federkraftbremse	
Schwenkwinkel	Standard:	90° ±15° stufenlos einstellbar zwischen min. und max. Wert (mit mech. Endanschlägen)
	Option:	120° ±15° stufenlos einstellbar zwischen min. und max. Wert (mit mech. Endanschlägen)
		45° – 360° stufenlos einstellbar zwischen min. und max. Wert (ohne mech. Endanschläge)
Wegschaltung	Über Hall Sensoren	
Drehmomentschaltung	Über elektronische Strommessung. Abschaltmomente in 8 Stufen einstellbar	
Mechanische Stellungsanzeige	Standard:	Kontinuierliche Anzeige, für 90° bzw. 120° Über selbst angebrachte Markierung an der Anzeige 45° – 360°
	Option:	Ohne mechanische Stellungsanzeige
Handbetrieb PF-Q80 – PF-Q600	Standard:	Handantrieb zur Einstellung und Notbetätigung, steht im elektrischen Betrieb still
	Option:	Ohne Handbetrieb, d.h. Handrad und Handradwelle entfallen
Kupplung	Standard:	Kupplung ungebohrt
	Optionen:	<ul style="list-style-type: none"> • Kupplung ungebohrt verlängert • Kupplung fertigtbearbeitet (Standard oder verlängert) <ul style="list-style-type: none"> - 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 für Steuer und Regelbetrieb

Ausstattung und Funktionen					
Spannungsversorgung	Standardspannungen: Wechselstrom: 100 – 240 V / 50 – 60 Hz Der Spannungsbereich darf um max. 10 % unter- bzw. überschritten werden Der Frequenzbereich darf um max. 5 % unter- bzw. überschritten werden Stromaufnahme siehe Elektrische Daten Schwenkantriebe PF-Q				
Überspannungskategorie	Kategorie III gemäß IEC 60364-4-443				
Leistungselektronik	mit integriertem Motorregler (Stromverbrauch im Standby 3 W)				
Ansteuerung (Eingangssignale)	<table border="0"> <tr> <td>3 digitale Eingänge:</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> über Optokoppler, mit gemeinsamen Bezugspotential 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 Die Eingänge lassen sich frei konfigurieren Belegung im Standard: AUF, HALT, ZU Belegung bei Option mit Stellungsregler: AUF, ZU, MODE </td> </tr> <tr> <td>Analoger Eingang (Option)</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> 0/4 – 20 mA oder 0 – 10 V nicht galvanisch getrennt Verwendung als Eingangssignal für Stellungssollwert (in Verbindung mit Stellungsregler) oder als Eingangssignal für Motordrehzahl. </td> </tr> </table>	3 digitale Eingänge:	<ul style="list-style-type: none"> über Optokoppler, mit gemeinsamen Bezugspotential 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 Die Eingänge lassen sich frei konfigurieren Belegung im Standard: AUF, HALT, ZU Belegung bei Option mit Stellungsregler: AUF, ZU, MODE 	Analoger Eingang (Option)	<ul style="list-style-type: none"> 0/4 – 20 mA oder 0 – 10 V nicht galvanisch getrennt Verwendung als Eingangssignal für Stellungssollwert (in Verbindung mit Stellungsregler) oder als Eingangssignal für Motordrehzahl.
3 digitale Eingänge:	<ul style="list-style-type: none"> über Optokoppler, mit gemeinsamen Bezugspotential 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 Die Eingänge lassen sich frei konfigurieren Belegung im Standard: AUF, HALT, ZU Belegung bei Option mit Stellungsregler: AUF, ZU, MODE 				
Analoger Eingang (Option)	<ul style="list-style-type: none"> 0/4 – 20 mA oder 0 – 10 V nicht galvanisch getrennt Verwendung als Eingangssignal für Stellungssollwert (in Verbindung mit Stellungsregler) oder als Eingangssignal für Motordrehzahl. 				
Zustandsmeldungen (Ausgangssignale)	<table border="0"> <tr> <td>3 digitale Ausgänge:</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> Frei konfigurierbare Halbleitermelderelais, pro Relais max. 24 V DC, 100 mA (ohmsche Last) Die Ausgänge lassen sich frei konfigurieren Belegung im Standard: Endlage AUF, Endlage ZU, Sammelstörmeldung </td> </tr> <tr> <td>Analoger Ausgang:</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> Stellungsrückmeldung 0/4 – 20 mA (Bürde 500 Ω) oder 0 – 10 V nicht galvanisch getrennt </td> </tr> </table>	3 digitale Ausgänge:	<ul style="list-style-type: none"> Frei konfigurierbare Halbleitermelderelais, pro Relais max. 24 V DC, 100 mA (ohmsche Last) Die Ausgänge lassen sich frei konfigurieren Belegung im Standard: Endlage AUF, Endlage ZU, Sammelstörmeldung 	Analoger Ausgang:	<ul style="list-style-type: none"> Stellungsrückmeldung 0/4 – 20 mA (Bürde 500 Ω) oder 0 – 10 V nicht galvanisch getrennt
3 digitale Ausgänge:	<ul style="list-style-type: none"> Frei konfigurierbare Halbleitermelderelais, pro Relais max. 24 V DC, 100 mA (ohmsche Last) Die Ausgänge lassen sich frei konfigurieren Belegung im Standard: Endlage AUF, Endlage ZU, Sammelstörmeldung 				
Analoger Ausgang:	<ul style="list-style-type: none"> Stellungsrückmeldung 0/4 – 20 mA (Bürde 500 Ω) oder 0 – 10 V nicht galvanisch getrennt 				
Spannungsausgang (Option)	Hilfsspannung 24 V DC, max. 80 mA zur Versorgung der Steuereingänge, nicht galvanisch getrennt.				
Funktionen	<table border="0"> <tr> <td>Standard:</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> Abschaltart einstellbar: weg- oder drehmomentabhängig in Endlage AUF und Endlage ZU Drehmomentüberwachung über den gesamten Stellweg Anfahrüberbrückung NOT Verhalten programmierbar: <ul style="list-style-type: none"> - Digitaler Eingang low-aktiv, - Reaktion wählbar: Stop, Fahre in Endlage ZU, Fahre in Endlage AUF Geschwindigkeitsregelung <ul style="list-style-type: none"> - Rampen - Fahrprofile programmierbar - spezifische Geschwindigkeit für AUF und ZU Fahrten oder einen digitalen Eingang programmierbar </td> </tr> <tr> <td>Option:</td> <td> <ul style="list-style-type: none"> Stellungsregler (bei Versionen mit Feldbus immer enthalten) <ul style="list-style-type: none"> - Stellungssollwert über Analogeingang E1 = 0/4 – 20 mA oder 0 – 10 V - Parametrierbares Verhalten bei Signalausfall - Automatische Anpassung des Totbandes (adaptives Verhalten wählbar) - Umschaltung zwischen Steuerbetrieb (AUF - ZU) und Regelbetrieb über digitalen Eingang MODE </td> </tr> </table>	Standard:	<ul style="list-style-type: none"> Abschaltart einstellbar: weg- oder drehmomentabhängig in Endlage AUF und Endlage ZU Drehmomentüberwachung über den gesamten Stellweg Anfahrüberbrückung NOT Verhalten programmierbar: <ul style="list-style-type: none"> - Digitaler Eingang low-aktiv, - Reaktion wählbar: Stop, Fahre in Endlage ZU, Fahre in Endlage AUF Geschwindigkeitsregelung <ul style="list-style-type: none"> - Rampen - Fahrprofile programmierbar - spezifische Geschwindigkeit für AUF und ZU Fahrten oder einen digitalen Eingang programmierbar 	Option:	<ul style="list-style-type: none"> Stellungsregler (bei Versionen mit Feldbus immer enthalten) <ul style="list-style-type: none"> - Stellungssollwert über Analogeingang E1 = 0/4 – 20 mA oder 0 – 10 V - Parametrierbares Verhalten bei Signalausfall - Automatische Anpassung des Totbandes (adaptives Verhalten wählbar) - Umschaltung zwischen Steuerbetrieb (AUF - ZU) und Regelbetrieb über digitalen Eingang MODE
Standard:	<ul style="list-style-type: none"> Abschaltart einstellbar: weg- oder drehmomentabhängig in Endlage AUF und Endlage ZU Drehmomentüberwachung über den gesamten Stellweg Anfahrüberbrückung NOT Verhalten programmierbar: <ul style="list-style-type: none"> - Digitaler Eingang low-aktiv, - Reaktion wählbar: Stop, Fahre in Endlage ZU, Fahre in Endlage AUF Geschwindigkeitsregelung <ul style="list-style-type: none"> - Rampen - Fahrprofile programmierbar - spezifische Geschwindigkeit für AUF und ZU Fahrten oder einen digitalen Eingang programmierbar 				
Option:	<ul style="list-style-type: none"> Stellungsregler (bei Versionen mit Feldbus immer enthalten) <ul style="list-style-type: none"> - Stellungssollwert über Analogeingang E1 = 0/4 – 20 mA oder 0 – 10 V - Parametrierbares Verhalten bei Signalausfall - Automatische Anpassung des Totbandes (adaptives Verhalten wählbar) - Umschaltung zwischen Steuerbetrieb (AUF - ZU) und Regelbetrieb über digitalen Eingang MODE 				
Bluetooth Kommunikationsschnittstelle	Bluetooth Klasse II Chip, mit einer Reichweite von min. 3 m in industrieller Umgebung, unterstützt das Bluetooth-Profil SPP (Serial Port Profile). Benötigtes Zubehör: <ul style="list-style-type: none"> AUMA CDT (Inbetriebnahme- und Diagnosewerkzeug für Windows basierte PC) AUMA Assistant App (Inbetriebnahme- und Diagnosewerkzeuge für Android Geräte) 				
Elektroanschluss	Kabeleinführung: 3 x M20 Gewinde für Kabelverschraubungen. Innenliegende Leiste mit Federkraftklemmen für den Anschluss der Adern.				
Schaltplan (Grundauführung)	Steuerbetrieb TPC P00A1A1A100000 Regelbetrieb TPC P00A1B1A100000				

Technische Daten Schwenkantriebe für Steuer und Regelbetrieb

Bedienung und Anzeige			
Basis am Antrieb	Status- anzeige	FOX-EYE (Melde-LED) Anzeige der Zustände: OK, Endlagen, Fehler und „Bluetooth Verbindung aktiv“.	
	Endlagen einstellen	4 Taster und 1 LED, sind unter der Haube platziert. Antrieb in AUF und ZU fahren. Endlagen setzen nach Anbau der Armatur.	
Smart über Bluetooth mit AUMA Assistant App oder AUMA CDT Software	Endlagen einstellen	Antrieb in AUF und ZU fahren. Endlagen setzen nach Anbau der Armatur.	
	Konfiguration	Grundeinstellungen für den Betrieb:	<ul style="list-style-type: none"> • Drehgeschwindigkeit • Abschaltart für die Endlagen, Drehmomentschaltung • Belegung der Signaleingänge- und -ausgänge • Feldbusparameter (wenn Option Feldbus gewählt) • etc.
		Weitere Funktionen:	Für Anwendungen, Sicherheit und Service, z.B.: <ul style="list-style-type: none"> • Stellungsregler • NOT-Verhalten • Anfahrüberbrückung • Sicherheitsverhalten • Konfiguration von Meldungen • etc.
	Diagnose	Überwachung von Kennzahlen und Messwerten zur vorbeugenden Instandhaltung und damit Erhöhung der Prozesssicherheit. Für diese lassen sich Grenzwerte einstellen. Abweichungen verursachen Warnmeldungen, die sich über binäre Ausgänge oder Feldbus an das Leitsystem weiterleiten lassen.	
	Stellantrieb	Temperaturwert im Antrieb Kennzahlen zur Lebensdauer von Elektronik, Bremse, Getriebe und Dichtungen.	
	Antrieb und Armatur:	Methodik zum Aufspüren von Veränderungen des Drehmomentbedarfs: Referenzfahrt durchführen und Drehmoment als Referenzprofil speichern. Toleranzbereich festlegen. Bei Bedarf Vergleichsfahrten durchführen. Werte außerhalb der Toleranz verursachen eine Meldung, die wie oben beschrieben kommuniziert wird.	
	Weitere Kennzahlen:	Außerdem überwacht und erfasst der Stellantrieb weitere Kennzahlen und Zustände. Daraus entstehende Fehler- oder Warnmeldungen werden im Ereignisprotokoll gespeichert. Die Meldungen sind konfigurierbar. Eine Übersicht in der AUMA Assistant App oder CDT Software zeigt alle vorliegenden Fehler-/Warnmeldungen an, mit Absprungmöglichkeit zu den Details.	

Einsatzbedingungen		
Einbaulage	Beliebig	
Aufstellungshöhe	≤ 2 000 m über NN > 2 000 m über NN, auf Anfrage	
Umgebungstemperatur	–30 °C bis +70 °C	
Luftfeuchte	Bis 100 % relative Luftfeuchte über den gesamten zulässigen Temperaturbereich	
Schutzart nach EN 60529	Standard	IP67
	Option:	Die Schutzart IP68 erfüllt gemäß AUMA Festlegung folgende Anforderungen: <ul style="list-style-type: none"> • 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.	

Technische Daten Schwenkantriebe für Steuer und Regelbetrieb

Einsatzbedingungen	
Korrosionsschutz	Standard: KS Geeignet für den Einsatz in Bereichen mit 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: AUMA silbergrau (ähnlich RAL 7037)
	Option: Lieferbare Farbtöne auf Anfrage
Lebensdauer	Steuerbetrieb: 10 000 Betätigungszyklen AUF - ZU - AUF Ein Betätigungszyklus entspricht einer Fahrt von ZU nach AUF und zurück bei einer Schwenkbewegung von 90°
	Regelbetrieb: 1,8 Millionen Regelschritte
	Die Lebensdauer hängt von der Belastung und der Schalthäufigkeit ab. Hohe Schalthäufigkeit erbringt nur in seltenen Fällen eine bessere Regelung. Um eine möglichst lange wartungs- und störungsfreie Betriebszeit zu erreichen, sollte die Schalthäufigkeit nur so hoch wie für den Prozess erforderlich gewählt werden.
Sonstiges	
EU-Richtlinien	Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV): (2014/30/EU) Niederspannungsrichtlinie: (2014/35/EU) Maschinenrichtlinie: (2006/42/EG)
Referenzunterlagen	Maßblätter PROFOX PF-Q80 – PF-Q600 Elektrische Daten PF-Q80 – PF-Q600