

Allgemeine Informationen

Schwenkantriebe der Baureihe SQRV .2 sind stellzeitvariabel. Um die Stellzeit zu verändern ist eine AUMA Stellantriebs-Steuerung vom Typ ACV .2 erforderlich.

Schwenkantrieb			Strom- und Leistungsangaben ¹⁾				Sicherung ²⁾
Typ	Stellzeit für 90° [s]	Max. Drehmoment [Nm]	Motortyp	Aufgenommene Nennleistung ³⁾ P _{IN} [kW]	Nennstrom ⁴⁾ I _N [A]	Max. Strom ⁵⁾ I _{max} [A]	Auslösecharakteristik: Träge (gG) [A]
SQRV 05.2	4 – 28	150	VDVR063-2-0,06	0,21	0,8	1,3	6,0
	12 – 120		VDVR063-4-0,02	0,17	0,7	1,1	6,0
SQRV 07.2	4 – 28	300	VDVR063-2-0,12	0,39	1,3	1,9	6,0
	12 – 120		SDVR063-4-0,03	0,18	0,8	1,0	6,0
SQRV 10.2	12 – 120	600	SDVR063-4-0,06	0,21	1,0	1,5	6,0
SQRV 12.2	24 – 240	1 200	SDVR063-4-0,06	0,21	1,0	1,5	6,0
SQRV 14.2	40 – 360	2 400	SDVR063-2-0,10	0,27	1,1	1,7	6,0

- 1) Motor mit Stellantriebs-Steuerung ACV
- 2) Für den Kurzschlusschutz des Stellantriebs sind bauseits Sicherungen erforderlich. Die Stellantriebe sind geeignet für den Einsatz in Stromkreisen mit einem maximalen Kurzschlusswechselstrom von 5 000 A effektiv. Die Leistungsdaten der bauseits vorzusehenden Sicherungen dürfen folgende Werte nicht überschreiten: 32 A/600 V bei einem maximalen Netzkurzschluss Wechselstrom von 5 000 A AC.
- 3) Vom Netz aufgenommene Leistung bei einer Bemessungsspannung von 400 V bei Laufmoment des Schwenkantriebes (ca. 35 % des maximalen Drehmoments) und maximaler Stellzeit.
- 4) Vom Netz aufgenommener Strom bei einer Bemessungsspannung von 400 V bei Laufmoment des Schwenkantriebes (ca. 35 % des maximalen Drehmoments) und maximaler Stellzeit.
- 5) Vom Netz aufgenommener Strom bei einer Bemessungsspannung von 400 V bei maximalem Drehmoment und ca. 50 % Stellzeit. Anlaufstrom $I_A \leq I_{max}$.

Hinweise zur Installation und Auslegung

Elektrische Daten	Die Strom- und Leistungsangaben sind Richtwerte. Durch übliche Fertigungstoleranzen können Abweichungen zu den genannten Werten auftreten.
Bemessungsspannung	Netzspannung für die Bemessung der Strom- und Leistungsangaben
Motorbetrieb	Der Frequenzumrichter erzeugt aus der zugeführten ein- oder dreiphasigen Netzspannung eine in der Frequenz und Amplitude einstellbare Dreiphasenspannung für den Motor. Die Drehzahl des Motors und damit die Stellzeit des Stellantriebs wird intern über die Frequenz eingestellt.
Motorschutz	Zum Schutz gegen Überhitzung sind in der Motorwicklung Thermoschalter oder Kaltleiter integriert. Die Auswertung von Thermoschalter bzw. Kaltleiter ist in der Stellantriebs-Steuerung ACV integriert.
Netzspannung, Netzfrequenz	Zulässige Schwankung der Netzspannung: $\pm 10\%$ Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: $\pm 5\%$