

Allgemeine Informationen

Schwenkantriebe der Baureihe SQVEx .2 sind stellzeitvariabel. Um die Stellzeit zu verändern ist eine AUMA Stellantriebs-Steuerung vom Typ ACVExC .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]
SQVEx 05.2	4 – 28	150	VDY0063-2-0,06	0,21	0,8	1,3	6,0
	12 – 120		VDY0063-4-0,02	0,17	0,7	1,1	6,0
SQVEx 07.2	4 – 28	300	VDY0063-2-0,12	0,39	1,3	1,9	6,0
	12 – 120		SDY0063-4-0,03	0,18	0,8	1,0	6,0
SQVEx 10.2	12 – 120	600	SDY0063-4-0,06	0,21	1,0	1,5	6,0
SQVEx 12.2	24 – 240	1 200	SDY0063-4-0,06	0,21	1,0	1,5	6,0
SQVEx 14.2	40 – 360	2 400	SDY0063-2-0,10	0,27	1,1	1,7	6,0

- 1) Motor mit Stellantriebs-Steuerung ACVExC
- 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 ACVExC integriert.
Netzspannung, Netzfrequenz	Zulässige Schwankung der Netzspannung: $\pm 10\%$ Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: $\pm 5\%$