

SQEx 05.2 – SQEx 14.2



Elektrische Daten Schwenkantriebe für Steuerbetrieb mit Wechselstrommotoren

Kurzzeitbetrieb S2 - 10 min, 220 V – 240 V/50 Hz

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	16	1,7	1,9	6,3	0,69	1,9	A1	B1
	5,6						1,7	1,8	6,3	0,69	1,8	A1	B1
	8		VWX0063-4-0,04	0,04	1 400	12	1,1	1,3	2,3	0,96	1,3	A1	B1
	11						1,1	1,3	2,3	0,96	1,3	A1	B1
	16		VWX0063-4-0,02	0,02	1 400	8,0	1,0	1,0	2,1	0,76	1,0	A1	B1
	22						1,0	1,0	2,1	0,76	1,0	A1	B1
	32		SWX0063-4-0,01	0,01	1 400	8,0	1,0	1,0	2,1	0,74	1,0	A1	B1
63	0,9	0,9					1,0	0,99	0,9	A1	B1		
SQEx 07.2	4	300	VWX0063-2-0,12	0,12	2 800	25	1,8	2,7	6,4	0,98	2,7	A1	B1
	5,6						1,8	2,5	6,4	0,98	2,5	A1	B1
	8		VWX0063-4-0,06	0,06	1 400	20	1,8	2,1	3,6	0,98	2,1	A1	B1
	11						1,8	2,0	3,6	0,98	2,0	A1	B1
	16		VWX0063-4-0,03	0,03	1 400	12	1,1	1,2	2,3	0,96	1,2	A1	B1
	22						1,1	1,2	2,3	0,96	1,2	A1	B1
	32		SWX0063-4-0,01	0,01	1 400	8,0	1,0	1,0	2,1	0,74	1,0	A1	B1
63	0,9	0,9					1,0	0,99	0,9	A1	B1		
SQEx 10.2	8	450	VWX0063-4-0,10	0,10	1 400	20	1,9	2,2	3,6	0,99	2,2	A1	B1
	11						1,9	2,3	3,6	0,99	2,3	A1	B1
	16	600	SWX0063-4-0,06	0,06	1 400	16	1,6	1,8	3,5	0,88	1,8	A1	B1
	22						1,6	1,7	3,5	0,88	1,7	A1	B1
	32	SWX0063-4-0,04	0,04	1 400	12	1,1	1,3	2,3	0,96	1,3	A1	B1	
	42					1,1	1,3	2,3	0,96	1,3	A1	B1	
63	SWX0063-4-0,02	0,02	1 400	8,0	1,0	1,0	2,1	0,76	1,0	A1	B1		
63					0,9	0,9	1,0	0,99	0,9	A1	B1		
SQEx 12.2	11	900	VWX0063-2-0,19	0,19	2 800	25	2,0	2,6	6,4	0,99	2,6	A1	B1
	16						1,9	2,2	3,6	0,99	2,2	A1	B1
	22	VWX0063-4-0,10	0,10	1 400	20	1,9	2,3	3,6	0,99	2,3	A1	B1	
	32					1,9	2,3	3,6	0,99	2,3	A1	B1	
	45	1 200	SWX0063-4-0,06	0,06	1 400	16	1,6	1,8	3,5	0,88	1,8	A1	B1
	63						1,6	1,7	3,5	0,88	1,7	A1	B1
	84	SWX0063-4-0,04	0,04	1 400	12	1,1	1,3	2,3	0,96	1,3	A1	B1	
125	1,1					1,3	2,3	0,96	1,3	A1	B1		
125	SWX0063-4-0,02	0,02	1 400	8,0	1,0	1,0	2,1	0,76	1,0	A1	B1		
125					0,9	0,9	1,0	0,99	0,9	A1	B1		
SQEx 14.2	24	1 800	VWX0063-2-0,19	0,19	2 800	25	2,0	2,6	6,4	0,99	2,6	A1	B1
	36						1,9	2,2	3,6	0,99	2,2	A1	B1
	48	2 400	VWX0063-4-0,10	0,10	1 400	20	1,9	2,3	3,6	0,99	2,3	A1	B1
	72						1,9	2,3	3,6	0,99	2,3	A1	B1
	100	SWX0063-4-0,06	0,06	1 400	16	1,6	1,8	3,5	0,88	1,8	A1	B1	
100	1,6					1,7	3,5	0,88	1,7	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 % Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: ±5 %</p>																				
Anschlussplan	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Schwenkantriebe</th> <th>Motor (Typ)</th> <th colspan="2">Anschlussplan</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>SQEx 05.2 – SQEx 14.2</td> <td>VWX.../SWX...</td> <td>TPA01R1AA-101-000</td> <td>TPA01R2AA-101-000</td> </tr> <tr> <td>SQEx 05.2 – SQEx 14.2</td> <td>VWX.../SWX...</td> <td>TPA01R1AA-001-000</td> <td>TPA01R2AA-001-000</td> </tr> </tbody> </table> <p>Weitere Angaben siehe "Technische Daten Schwenkantriebe SQEx 05.2 – SQEx 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	SQEx 05.2 – SQEx 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																		
SQEx 05.2 – SQEx 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/SQEx .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.