

Motorantrieb 3130



Beschreibung

Kompakter 24 V DC Motor mit Schneckengetriebe und einem durchgehenden Sechskant. Optimierte Geräuschcharakteristiken dank elastischer Kupplung sowie schwingungsdämpfenden Befestigungselementen. Der Antrieb wurde für ergonomische Tischanwendungen entwickelt, findet allerdings auch in vielen anderen Bereichen Verwendung. Der Antrieb ist für axiale Druckbelastung ausgelegt und geprüft. Ein Kabel mit AMP-Stecker und eine integrierte Hall-Sensorik erlauben eine einfache und sichere Ansteuerung des Gesamtsystems.

Besondere Merkmale

- Vibrations- und geräuschgedämpfte Ausführung durch mechanische Entkopplung des Spindel systems
- Zwei integrierte Hall-Sensoren zur Erfassung der zurückgelegten Umdrehungen und der Drehrichtung
- Innensechskant in Schlüsselweiten SW6 und SW7
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- 100 mm Motorkabel mit Stecker inklusive
- Kombinierbar mit den meisten Ketterer-Spindel systemen

Variantschlüssel

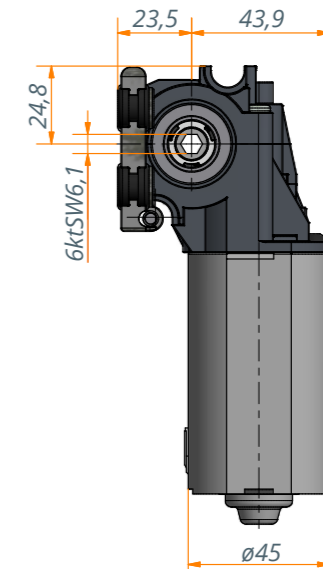
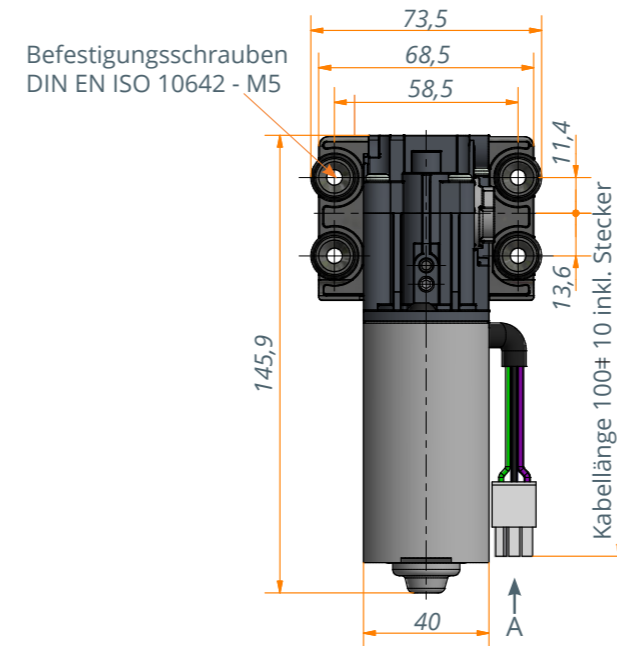
Die Varianten bilden sich durch verschiedene Schlüsselweiten sowie durch Befestigungsvarianten mit und ohne Befestigungsplatte (Variante A oder Variante B).

Technische Angaben

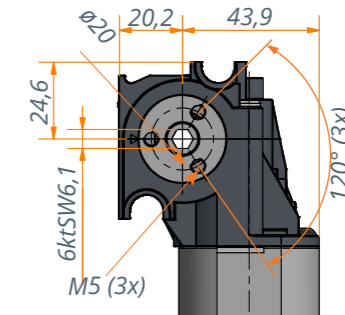
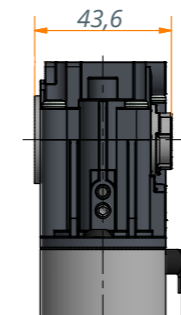
Baureihe	3130.00-1002 Variante B	3130.00-1003 Variante B	3130.00-2002 Variante A	3130.00-2003 Variante A
Antriebsmotor	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30	IP30	IP30	IP30
Leerlaufdrehzahl	120 U/min (24 V)	120 U/min (24 V)	120 U/min (24 V)	120 U/min (24 V)
Einschaltdauer im Leerlauf	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
Nenn Drehmoment*	3,5 Nm	3,5 Nm	3,5 Nm	3,5 Nm
Einschaltdauer bei Nennlast	20 s ON 240 s OFF	20 s ON 240 s OFF	20 s ON 240 s OFF	20 s ON 240 s OFF
Kurzzeitiger Spitzenmoment (<1s)	6 Nm	6 Nm	6 Nm	6 Nm
Antrieb	6ktSW6	6ktSW7	6ktSW6	6ktSW7

* Belastung ermittelt für die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben

Variante A mit Befestigungsplatte

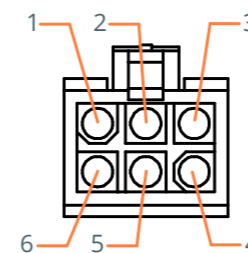


Variante B ohne Befestigungsplatte



Steckerbelegung

Ansicht A



- | | |
|---------------------------------|--|
| 1. Motor black - | Wire AWG18 |
| 2. Motor blue + | PIN type AMP170364 or ALEX 7003T or HRB T 1020BS-2 |
| 3. Hall sensor red +5V | Wire AWG 26 |
| 4. Hall sensor violet, output 2 | PIN type AMP170363 |
| 5. Hall sensor black - | or ALEX 7003T |
| 6. Hall sensor green, output 1 | or HRB T 1020BS-2A |

Technische Hinweise

- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenn Drehmoment) ist bei der Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben ermittelt.
- Durch die Steuerung* wird das System so geregelt, dass die Drehzahl im gesamten Arbeitsbereich des Antriebs möglichst konstant gehalten wird.
- Durch Verwendung einer Steuerung mit Kurzschlussbremse kann der Haltemoment des Antriebs erhöht werden.

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3