

Motorantrieb 3133.00



Beschreibung

Kompakter 24 V DC Motor mit Schneckengetriebe und durchgehendem Innensechskant. Der Antrieb wurde für ergonomische Tischanwendungen entwickelt, findet allerdings auch in vielen anderen Bereichen Verwendung.

Ein Kabel mit AMP-Stecker und eine integrierte Hall-Sensorik erlauben eine einfache und sichere Ansteuerung des Gesamtsystems.

Besondere Merkmale

- Zwei integrierte Hall-Sensoren zur Erfassung der zurückgelegten Umdrehungen und der Drehrichtung
- Durchgehender Innensechskant in Schlüsselweiten SW6, SW7, SW9
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- Geräuscharm
- 1000 mm Motorkabel mit Stecker inklusive
- Kombinierbar mit den meisten Ketterer-Spindelssystemen

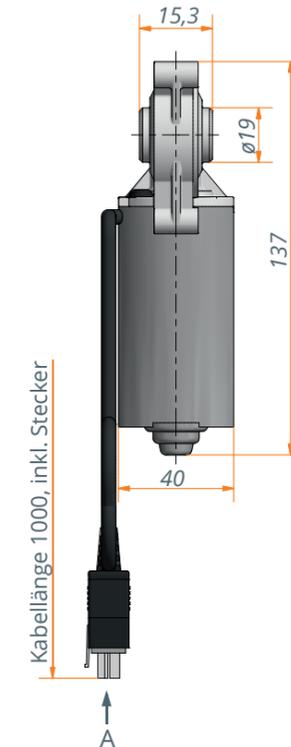
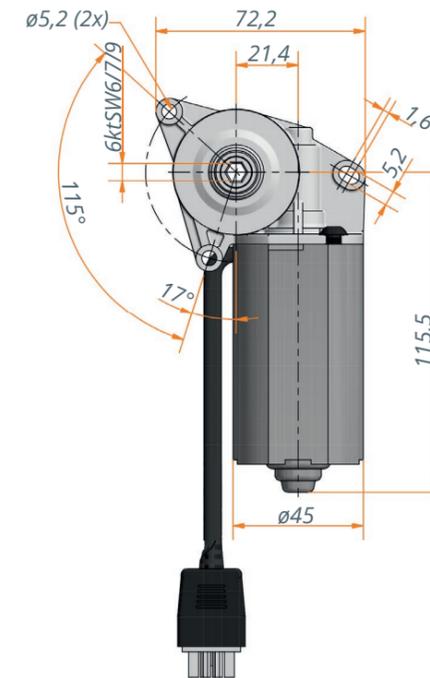
Variantschlüssel

Die Varianten bilden sich durch verschiedene Schlüsselweiten.

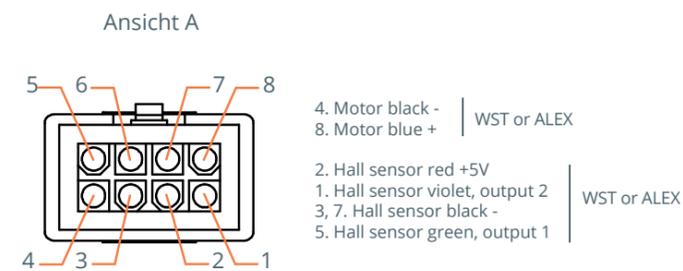
Technische Angaben

Baureihe	3133.00-0016	3133.00-0017	3133.00-0011
Antriebsmotor	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
Schutzart	IP30	IP30	IP30
Leerlaufdrehzahl	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.)
Nenn Drehmoment*	3,5 Nm	3,5 Nm	3,5 Nm
Einschaltdauer bei Nennlast	20 s ON 4 min OFF	20 s ON 4 min OFF	20 s ON 4 min OFF
Kurzzeitiger Spitzenmoment (<1sec)	5 Nm	5 Nm	5 Nm
Antrieb	6ktSW6	6ktSW7	6ktSW9

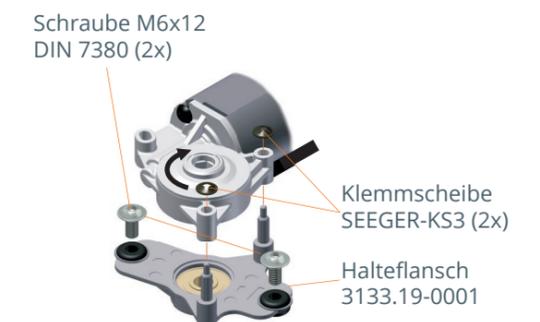
* Ermittelt bei Vollast auf die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben



Steckerbelegung



Einbau- und Befestigung



Technische Hinweise

- Um einen sicheren Betrieb zu gewährleisten muss der Motor in der vorgegebenen Einbaulage (siehe Einbau- und Befestigung) betrieben werden.
- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenn Drehmoment) ist bei der Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben ermittelt.
- Die Anbindung des Antriebs in das Gesamtsystem mit schwingungsdämpfenden Elementen kann vorteilhaft sein. Dabei ist aber die Funktionssicherheit des Antriebs in der Anwendung zu prüfen.

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

- 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.