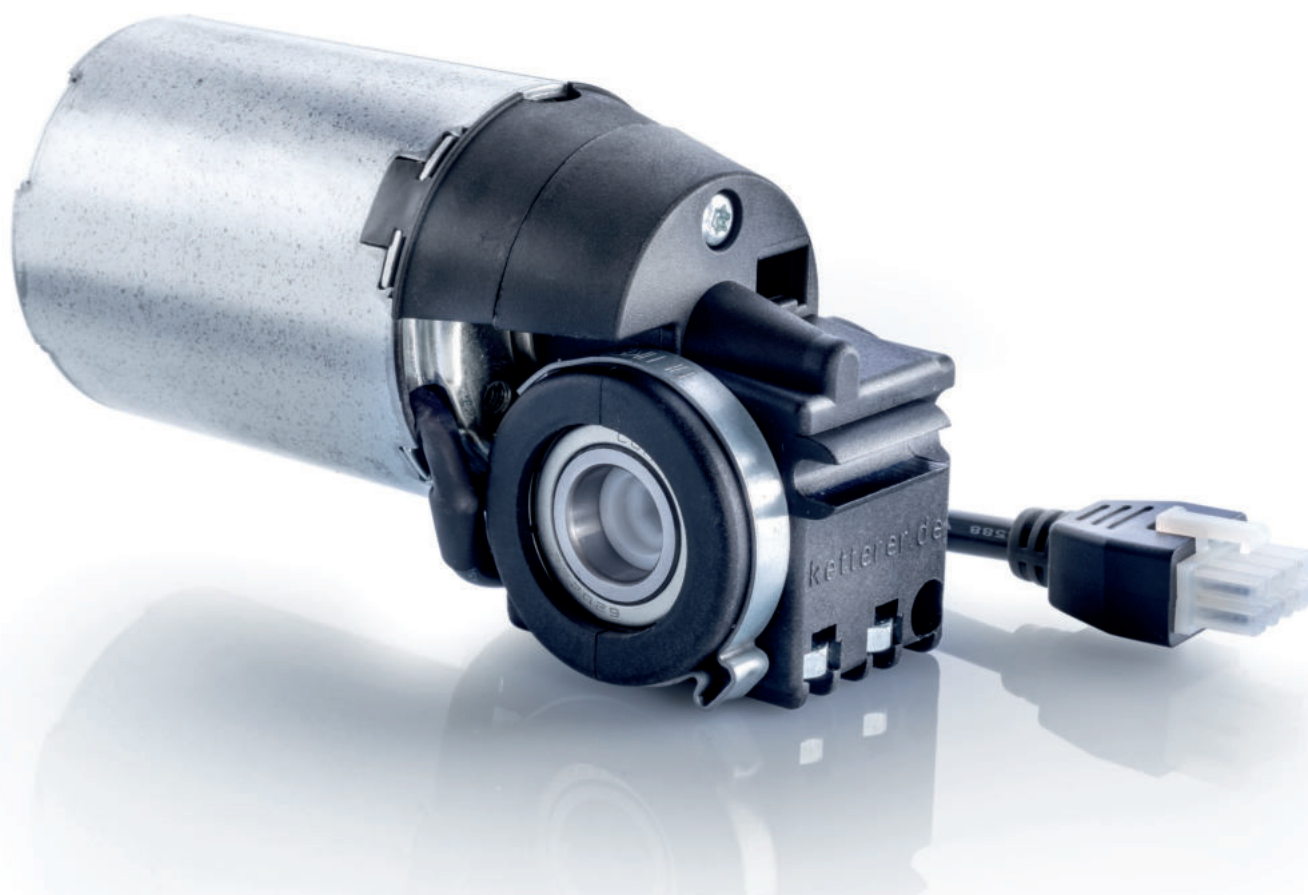


Getriebemotoren, elektromotorische Spindelantriebe und Zubehör

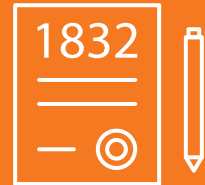


WIR ÜBERSETZEN IDEEN

Innovationsgeist und das Gespür für Ideen abseits des Bekannten ließen uns in mehr als 185 Jahren zum wegweisenden Unternehmen wachsen.

Seit einem Vierteljahrhundert bieten wir kundenspezifische Antriebslösungen für Büro- und Werkstattarbeitsplätze sowie für Beschattungssysteme und Gebäudetechnik an.

Durch Innovation als Tradition ist es gelungen uns als Spezialist und Problemlöser in zahlreichen Bereichen zu etablieren.



Über 185 Jahre
Erfahrung



Über 60 Standardlösungen
für vier verschiedene
Marktsegmente



100%
Made in Black Forest

FÜR JEDE ANWENDUNG DAS PASSENDE PRODUKT

Getriebemotoren

- Seite 04 3112 Motorantrieb
- Seite 06 3121 Motorantrieb
- Seite 08 3130 Motorantrieb
- Seite 10 3133 Motorantrieb
- Seite 12 3133.48 Motorantrieb
- Seite 14 3143 DC-Motorantrieb
- Seite 18 4773 Motorantrieb
- Seite 20 4778 Motorantrieb für Durchgangsspindel
- Seite 22 4779 Motorantrieb für Durchgangsspindel

Elektromotorische Spindelantriebe

- Seite 24 3062 Antriebssystem für Großschirme
- Seite 26 3120 Inline-Spindelantrieb
- Seite 28 3120 Schwerlast Inline-Spindelantrieb
- Seite 30 3122 Inline-Spindelantrieb
- Seite 32 3146 Antrieb mit Durchgangsspindel
- Seite 34 4114 Antrieb mit Synchronteleskopspindel
- Seite 38 4640 Elektrischer Spindelantrieb
- Seite 40 4642 Elektrischer Spindelantrieb
- Seite 42 4643 Elektrischer Spindelantrieb

Zubehör

- Seite 44 Logic Data Steuerung Compact-e-3
- Seite 46 Handschalter und Motorkabel
- Seite 48 Profilrohre und Profilstäbe

Motorantrieb 3112



Beschreibung

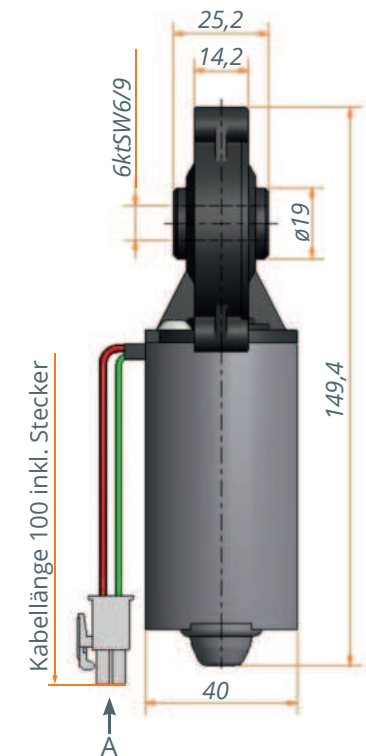
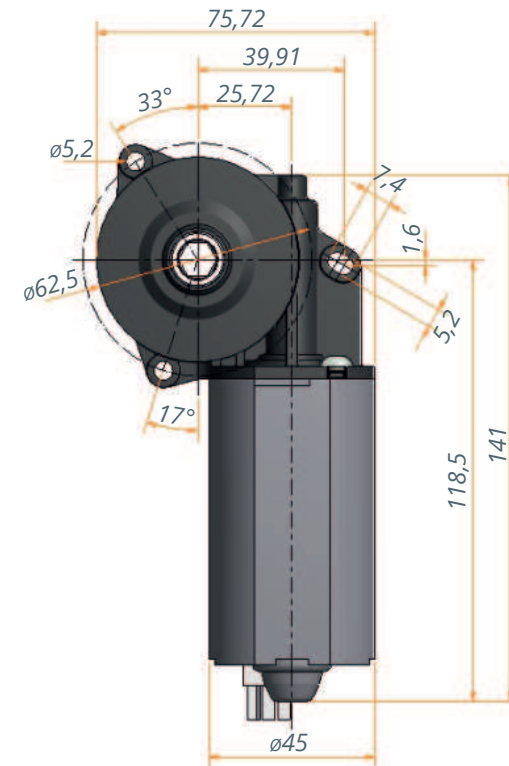
Kompakter 12 V DC Motor mit Schneckengetriebe und einem durchgehenden Sechskant. Ein Kabel mit AMP-Stecker und eine integrierte Hall-Sensorik erlauben eine einfache und sichere Ansteuerung des Gesamtsystems. Einfach adaptierbar über Innensechskant und Befestigungsbohrungen.

Besondere Merkmale

- Zwei integrierte Hall-Sensoren zur Erfassung der zurückgelegten Umdrehungen und der Drehrichtung
- Durchgehender Innensechskant in Schlüsselweiten SW6 und SW9
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- 100 mm Motorkabel mit Stecker inklusive

Variantenschlüssel

Die Varianten bilden sich durch verschiedene Schlüsselweiten für die Anbindung der Spindel.

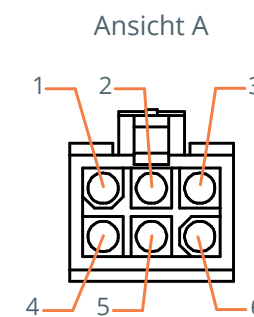


Technische Angaben

<i>Baureihe</i>	<i>3112.00-1009</i>	<i>3112.00-1006</i>
<i>Antriebsmotor</i>	DC Motor 12 V	DC Motor 12 V
<i>Sensor/Versorgung</i>	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A
<i>Schutzart</i>	IP30	IP30
<i>Leerlaufdrehzahl</i>	120 U/min (12 V)	120 U/min (12 V)
<i>Einschaltdauer im Leerlauf</i>	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
<i>Einschaltdauer bei Nennlast*</i>	20 s ON/ 240 s OFF	20 s ON/ 240 s OFF
<i>Nenndrehmoment*</i>	2,8 Nm	2,8 Nm
<i>Kurzzeitiger Spitzenmoment (<1s)</i>	6 Nm	6 Nm
<i>Antrieb</i>	6ktSW9	6ktSW6

* Belastung ermittelt auf die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben

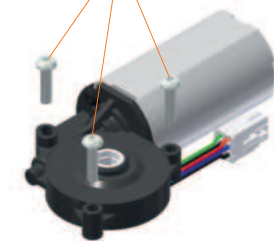
Steckerbelegung



- | | |
|---------------------------------|--|
| 1. Motor black - | 0,75 mm ²
PIN type AMP170364 |
| 2. Motor blue + | |
| 3. Hall sensor red +5V | 0,25 - 0,35 mm ²
PIN type
AMP170363 |
| 4. Hall sensor violet, output 2 | |
| 5. Hall sensor black - | |
| 6. Hall sensor green, output 1 | |

Befestigungsbeispiel:

Schraube M5x20
DIN 7380 (3x)



Technische Hinweise

- Der Antrieb erfordert eine geeignete 12 V Steuerung.
- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nennndrehmoment) ist bei der Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben ermittelt.
- Durch Verwendung einer Steuerung mit Kurzschlussbremse kann der Haltemoment des Antriebs erhöht werden.

Technische Daten für den Antrieb 3112 kombiniert mit
der Spindeleinheit 3130.14

	3130.14-V21EXXXHXXX 3130.14-V22EXXXHXXX	3130.14-V11EXXXHXXX 3130.14-V12EXXXHXXX
Spindeltyp	TR14x3 RH	SG14x16P4 RH
Einschaltdauer bei Nennlast* & Hub 500 mm	90 s ON/ 540 s OFF	25 s ON/ 300 s OFF
Max. Hubkraft F_1^*	900 N	400 N
Max. Zugkraft F_2^*	500 N	400 N
Stat. Selbsthemmung	150 kg	60 kg

* Belastung ermittelt auf die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben

Motorantrieb 3121



Beschreibung

Kraftvoller 24V DC Motor mit 2-stufigem Schneckengetriebe mit durchgehendem Innensechskant am Abtrieb.
Das Motorkabel mit AMP-Stecker sowie die integrierte Hall-Sensorik erlauben einen sicheren Anschluss und eine exakte Positionierung des Gesamtsystems.

Besondere Merkmale

- Zwei integrierte Hall-Sensoren zur Erfassung der Umdrehungen und der Drehrichtung
- Innensechskant in Schlüsselweiten SW6, SW7, SW8
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- 220 mm Motorkabel inklusive Stecker
- Kombinierbar mit den meisten Ketterer-Spindelsystemen

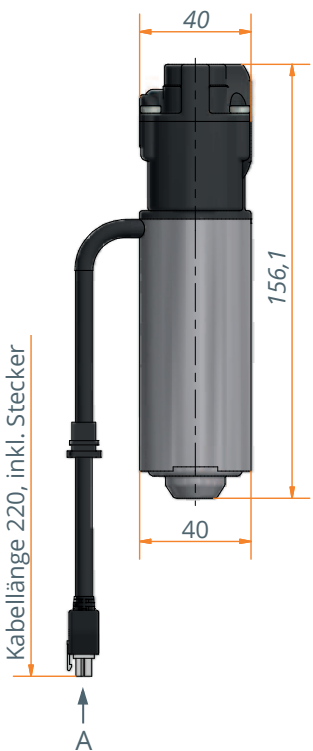
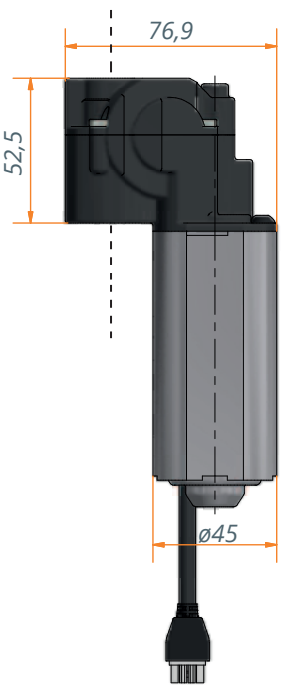
Variantenschlüssel

Die Varianten bilden sich durch verschiedene Schlüsselweiten des durchgehenden Innensechskants.
Die Ausführung mit Gabelkopf (siehe Spindelantrieb 3120.00) ist auf Anfrage möglich.

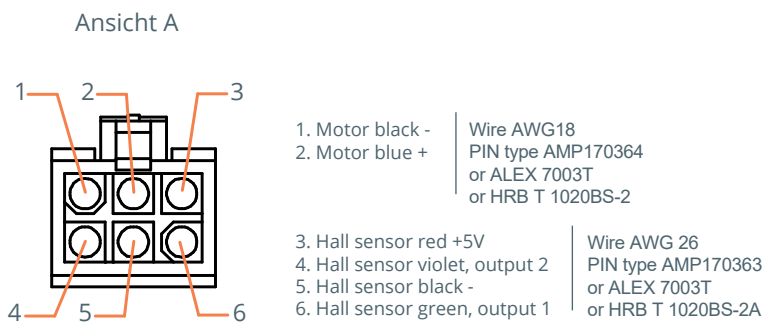
Technische Angaben

Baureihe	3121.00-2002	3121.00-2007	3121.00-2008
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	150 U/min (24 V)	150 U/min (24 V)	150 U/min (24 V)
Einschaltdauer im Leerlauf	20% (bei 5 min.)	20% (bei 5 min.)	20% (bei 5 min.)
Nenndrehmoment*	3 Nm	3 Nm	3 Nm
Einschaltdauer bei Nennlast*	20 s ON 240 s OFF	20 s ON 240 s OFF	20 s ON 240 s OFF
Kurzzeitiger Spitzenmoment (<1sec)	4,5 Nm	4,5 Nm	4,5 Nm
Antrieb	6ktSW6	6ktSW7	6ktSW8

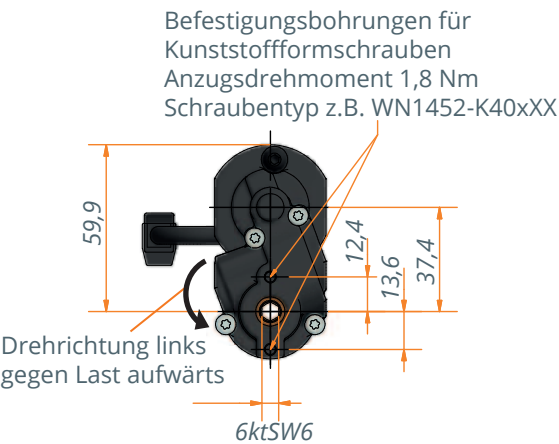
* Belastung ermittelt für die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben



Steckerbelegung



Einbaulage/Befestigung



Technische Hinweise

- Bitte unbedingt auf die richtige Einbaulage des Antriebs achten! Der Antrieb ist richtig montiert, wenn er sich unter Last gegen den Uhrzeigersinn (siehe Einbaulage/Befestigung) dreht.
- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenndrehmoment) ist für die 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 die Verwendung einer Steuerung mit Kurzschlussbremse kann der Haltemoment des Antriebs erhöht werden.

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

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 Spindelsystems
- 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-Spindelssystemen

Variantenschlüssel

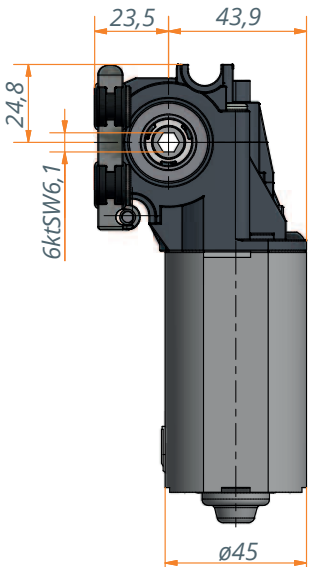
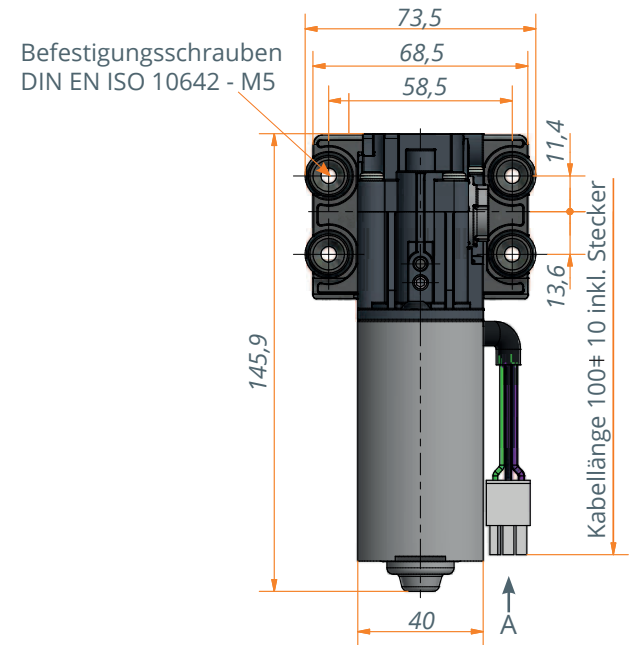
Die Varianten bilden sich durch verschiedene Schlüsselweiten sowie durch Befestigungsvarianten mit und ohne Befestigungsplatte (Variante A oder Variante B).

Technische Angaben

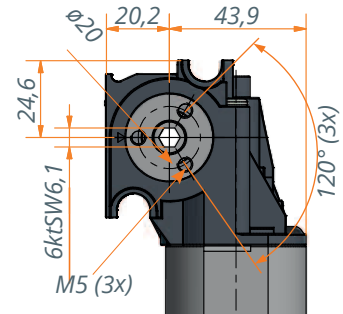
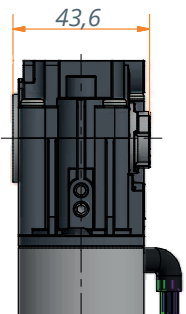
Baureihe	3130.00-1002 Variante B	3130.00-1003 Variante B	3130.00-2002 Variante A	3130.00-2003 Variante A
Antriebsmotor	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30	IP30	IP30	IP30
Leerlaufdrehzahl	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.)
Nenndrehmoment*	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

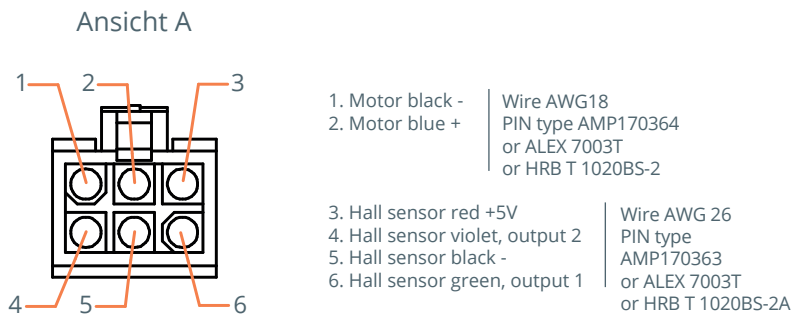
Variante A mit Befestigungsplatte



Variante B ohne Befestigungsplatte



Steckerbelegung



Technische Hinweise

- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenndrehmoment) 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

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-Spindelsystemen

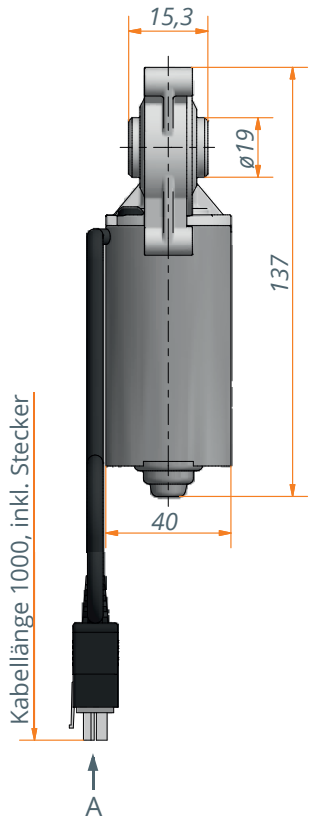
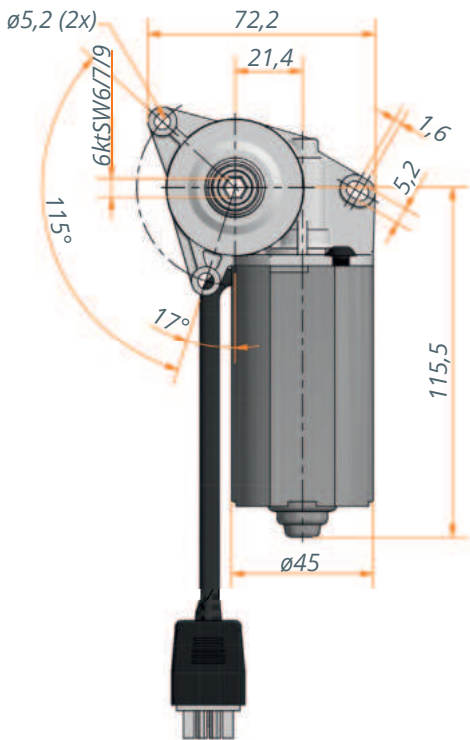
Variantenschlüssel

Die Varianten bilden sich durch verschiedene Schlüsselweiten.

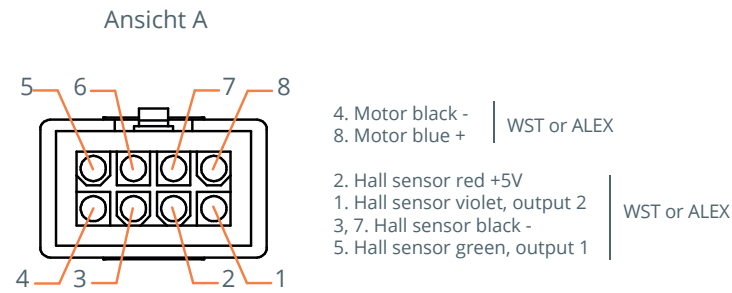
Technische Angaben

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.)
Nenndrehmoment*	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

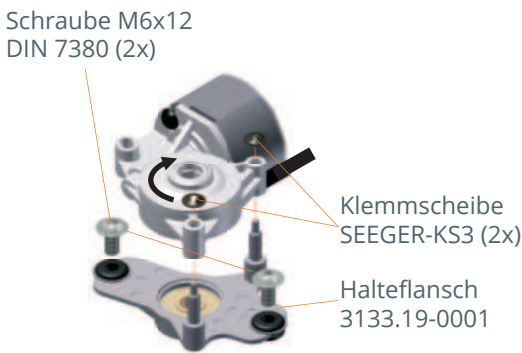


Technische Hinweise

- Um einen sicheren Betrieb zu gewährleisten muss der Motor in der vorgegebenen Einbaulage (siehe Einbaulage/Befestigung) betrieben werden.
- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenndrehmoment) 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

Einbaulage/Befestigung



- 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.

Motorantrieb 3133.48

Beschreibung

Kompakter 24 V DC Motor mit Schneckengetriebe und einem durchgehenden 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 und SW9
- Hohes Drehmoment bei minimaler Baugröße
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- Geräuscharm
- 100 mm Motorkabel mit Stecker inklusive
- Kombinierbar mit den meisten Ketterer-Spindelsystemen

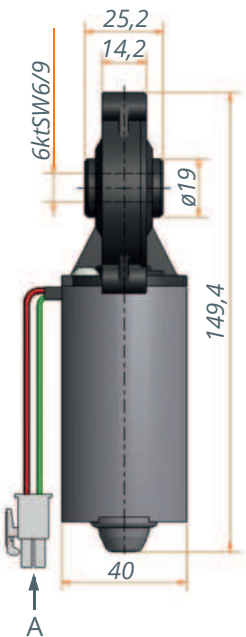
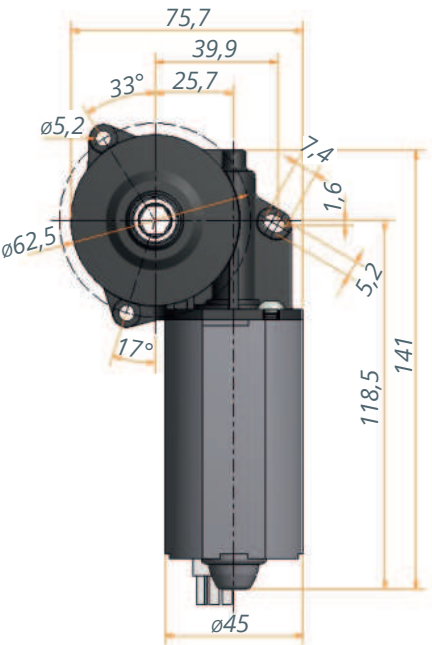
Variantenschlüssel

Die Varianten bilden sich durch verschiedene Schlüsselweiten.

Technische Angaben

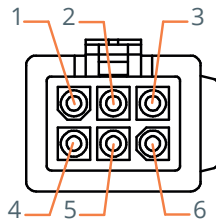
Baureihe	3133.48-0009	3133.48-0016
Antriebsmotor	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30	IP30
Einschaltdauer im Leerlauf	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl	100 U/min (24 V)	100 U/min (24 V)
Nenndrehmoment*	5 Nm	5 Nm
Einschaltdauer bei Nennlast	20 s ON/ 240 s OFF	20 s ON/ 240 s OFF
Kurzzeitiger Spitzenmoment (<1sec)	8 Nm	8 Nm
Antrieb	6ktSW9	6ktSW6

* Belastung ermittelt für die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben



Steckerbelegung

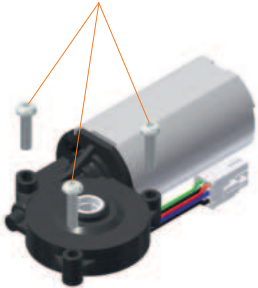
Ansicht A



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

Einbaulage/Befestigung

Schraube M5x20
DIN 7380 (3x)



Technische Hinweise

- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenndrehmoment) 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 deutlich erhöht werden.

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

DC-Motorantrieb 3143



Beschreibung

Kraftvoller DC Motor mit Schneckengetriebe und durchgehendem Innensechskant. Der Antrieb wurde für ergonomische Tischanwendungen entwickelt, findet allerdings auch in vielen anderen Bereichen Verwendung. Das Kabel mit Stecker und eine integrierte Hall-Sensorik erlauben die einfache und sichere Ansteuerung des Gesamtsystems.

Besondere Merkmale

- Zwei integrierte Hall-Sensoren zur Erfassung der Umdrehungen und der Drehrichtung
- Durchgehender Innensechskant in Schlüsselweiten SW6, SW7, SW9
- Als „Kraftpaket“- oder als „Schnellläufer“-Variante erhältlich
- Je nach Variante: 1,2 m (Varianten: V01 / V02) oder 0,1 m (Variante V03) Motorkabel mit Stecker inklusive
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- Kombinierbar mit allen Ketterer-Spindelsystemen

Technische Angaben

Baureihe	3143.00-V01A06KSMS 3143.00-V01A07KSMS 3143.00-V01A09KSMS	3143.00-V02A06KSMS 3143.00-V02A07KSMS 3143.00-V02A09KSMS	3143.00-V03A06K1MS 3143.00-V03A07K1MS 3143.00-V03A09K1MS
Antriebsmotor	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V
Spannungsbereich	12 V -32 V	12 V -32 V	12 V -32 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	115 U/min (24 V) 120 U/min *	230 U/min (24 V) 240 U/min *	180 U/min
Einschaltdauer im Leerlauf	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
Nenndrehmoment**	5 Nm	2,8 Nm	5 Nm
Nennstrom	3,9 A bei 5 Nm	4 A bei 2,8 Nm	8,2 A bei 5 Nm
Nenndrehzahl*	105 U/min (24 V)	210 U/min (24 V)	150 U/min
Einschaltdauer bei Nennlast**	20 s ON 240 s OFF	20 s ON 240 s OFF	20 s ON 240 s OFF
Kurzzeitiges Spitzenmoment (<1s)	9 Nm	5 Nm	9 Nm
Antrieb	A06: 6ktSW6 A07: 6ktSW7 A09: 6ktSW9	A06: 6ktSW6 A07: 6ktSW7 A09: 6ktSW9	A06: 6ktSW6 A07: 6ktSW7 A09: 6ktSW9
Passende Steuerung*** (Ansteuerung 2 Antriebe synchron)	LogicData Compact-3 EU: 1000.49-02 US: 1000.49-12		LogicData Compact-3 EU: 1000.49-29 US: 1000.49-39

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3
** Belastung ermittelt für die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben (bei Tischanwendungen)
*** Weitere Varianten siehe Kapitel Zubehör / Steuerungen

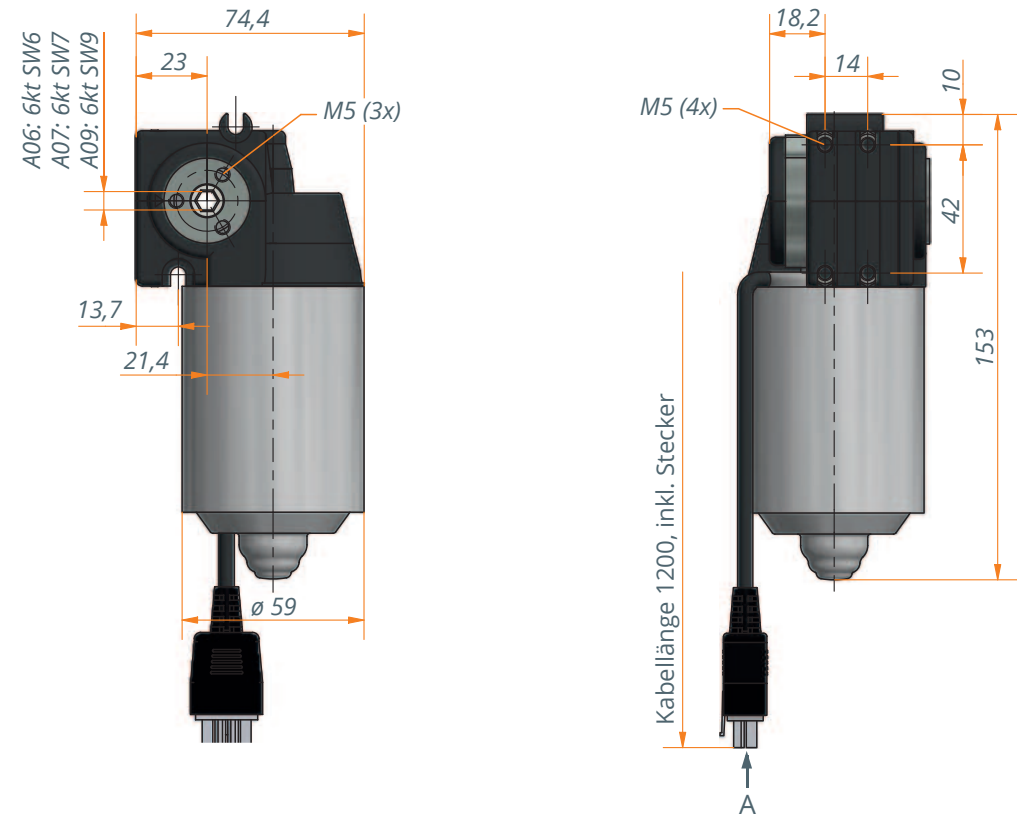
Technische Hinweise

- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenndrehmoment) ist bei der Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben bei Tischanwendungen ermittelt
- Durch Verwendung einer Steuerung mit Kurzschlussbremse kann der Haltemoment des Antriebs deutlich erhöht werden
- Durch die Steuerung (in Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3) wird das System so geregelt, dass die Drehzahl im gesamten Arbeitsbereich des Antriebs möglichst konstant gehalten wird

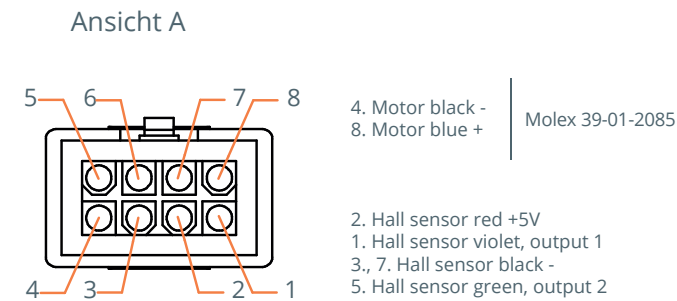
Variantenschlüssel

	Variante Antrieb					
3143.00		Leerlaufdrehzahl		Nenndrehmoment		
		V01	120 U/min	5 Nm		
		V02	240 U/min	2,8 Nm		
		V03	180 U/min	5 Nm		
		Anbindung mechanisch				
		A06	6ktSW6			
		A07	6ktSW7			
		A09	6ktSW9			
		Kabel + Stecker				
		KS	Standard: 1,2 m mit 8 Pin Molex Stecker (für V01 und V02)			
	K1	0,1 m mit 6 Pin AMP Stecker (für V03)				
	Modifikation					
	MS	Standard: keine Modifikation				
3143.00-	V01	A06	KS	MS	Beispiel	

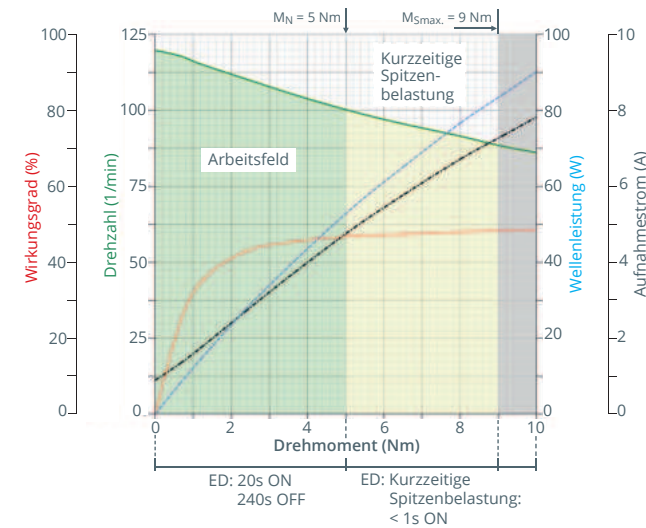
Varianten 3143.00-V01 und 3143.00-V02



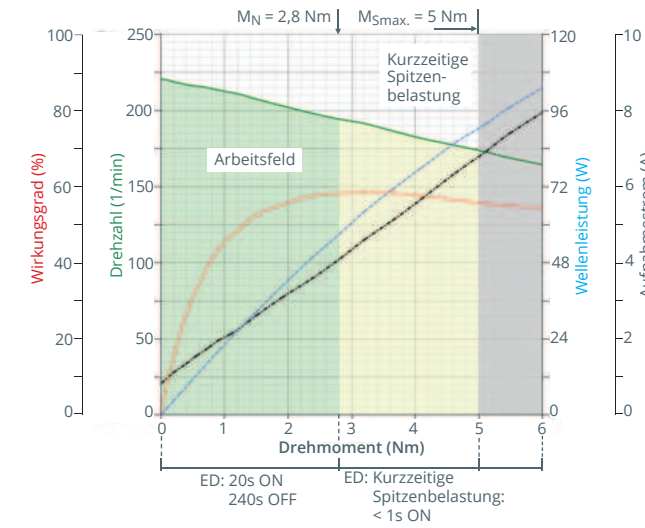
Steckerbelegung



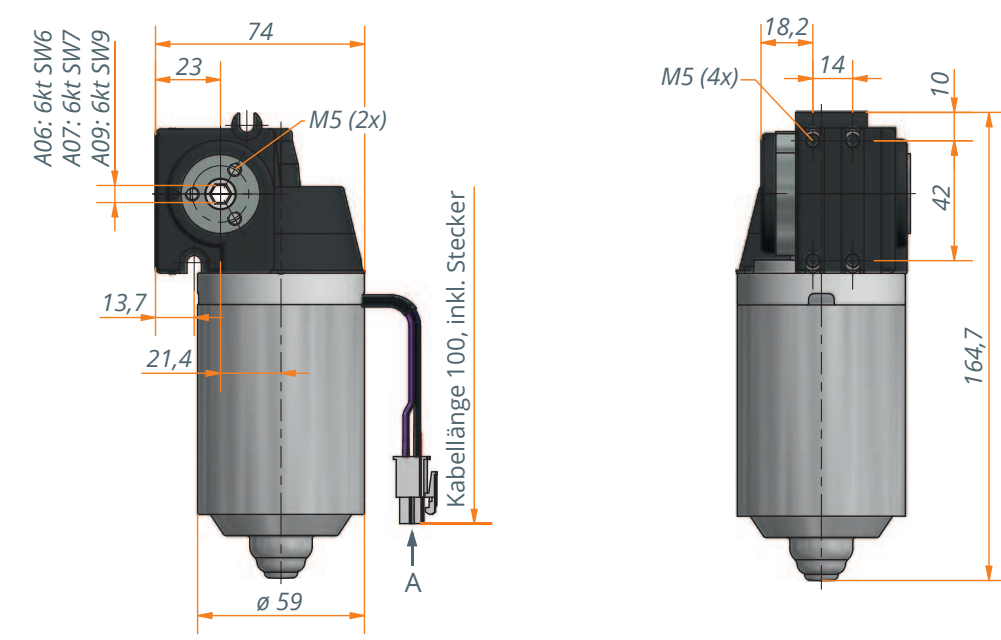
Motorkennlinien Variante V01 @24 V



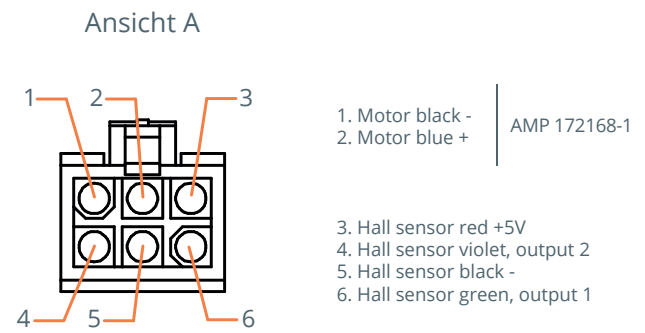
Motorkennlinien Variante V02 @24 V



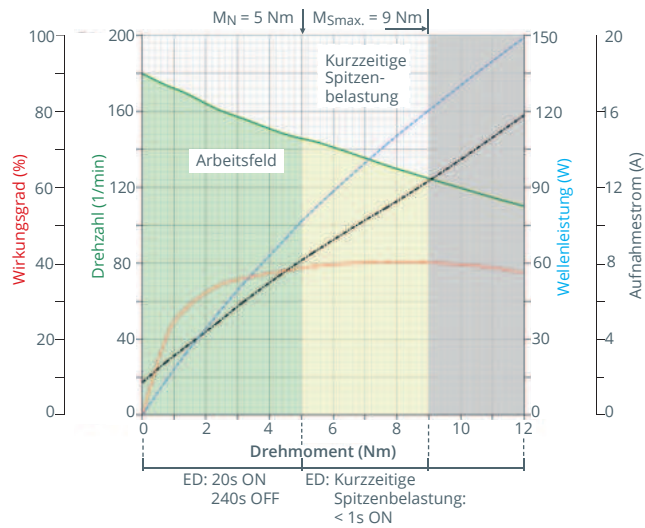
Variante 3143.00-V03



Steckerbelegung



Motorkennlinien Variante V03 @24 V



Motorantrieb 4773



Beschreibung

Kraftvoller 24V DC Motor mit zwei Schneckengetriebestufen und einem Planetengetriebe. Durch eine hohe Untersetzung ist eine präzise Ansteuerung und Positionseinstellung möglich.

Besondere Merkmale

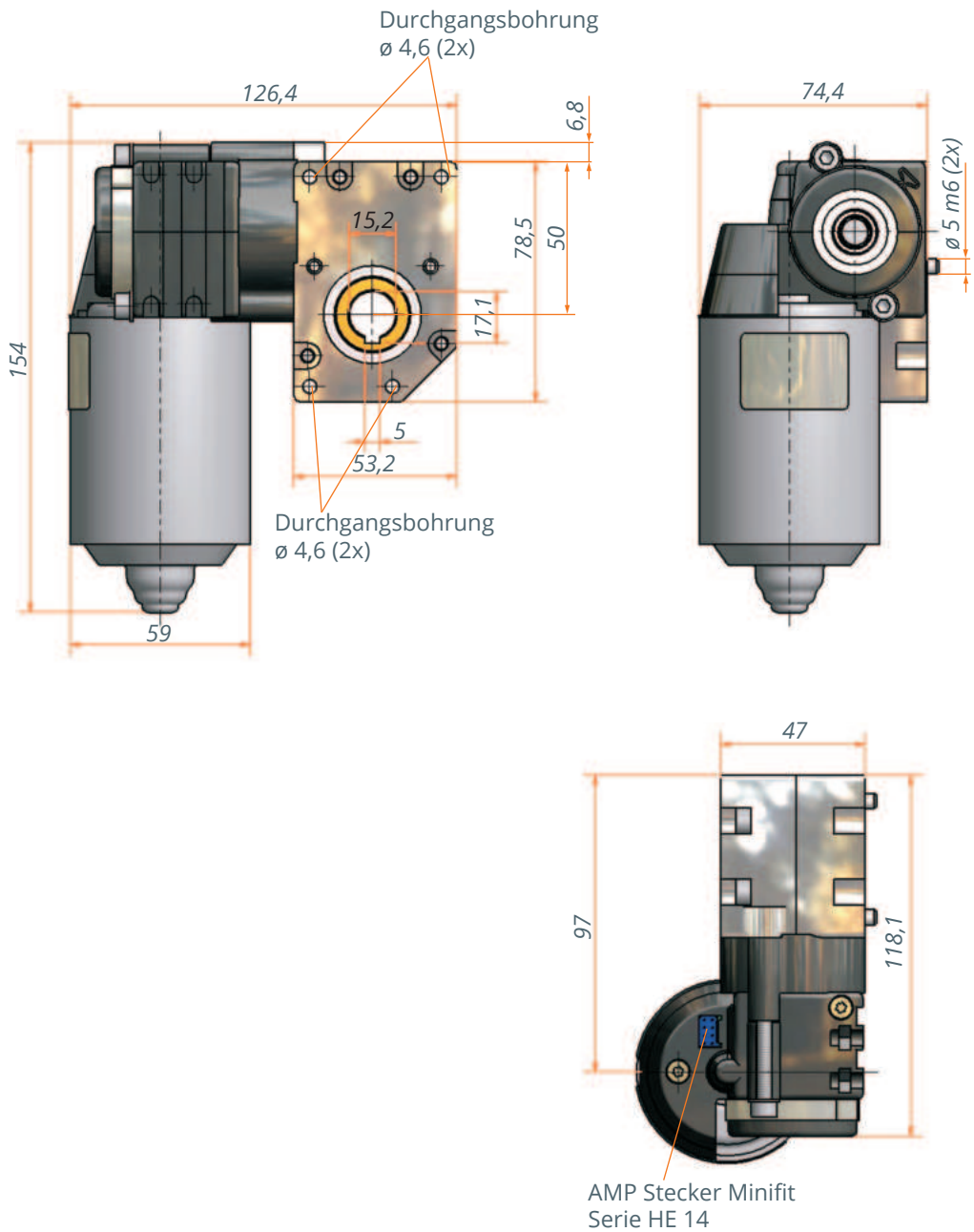
- Kompaktes, präzises Getriebe für anspruchsvolle Positionsverstellung
- Hohe Untersetzung
- Hohes Antriebsdrehmoment
- Zwei integrierte Hall-Sensoren zur Erfassung der zurückgelegten Umdrehungen und der Drehrichtung
- Geräuscharm



Technische Angaben

Baureihe	4773.00-0002
Antriebsmotor	DC Motor 18 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30
Einschaltdauer im Leerlauf	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl	1 U/min (24 V) 1,5 U/min (32 V)
Max. Antriebsdrehmoment*	40 Nm
Antrieb	Bohrung mit Passfedernut

* Belastung ermittelt für die Lebensdauer von 10.000 Doppelhüben



Motorantrieb für Durchgangsspindel 4778



Beschreibung

Kraftvoller 24 V DC Motor mit Schneckengetriebe, ausgelegt für nicht-drehende durchgehende Spindel für Schub- und Zugbewegungen. 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 Umdrehungen und der Drehrichtung
- Verschiedene Typen des Innengewindes für durchgehende Spindel
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- Schnell und kraftvoll
- Spindel muss separat bestellt werden

Variantenschlüssel

Die Varianten bilden sich durch verschiedene Innengewindetypen für die Anbindung der Spindel.

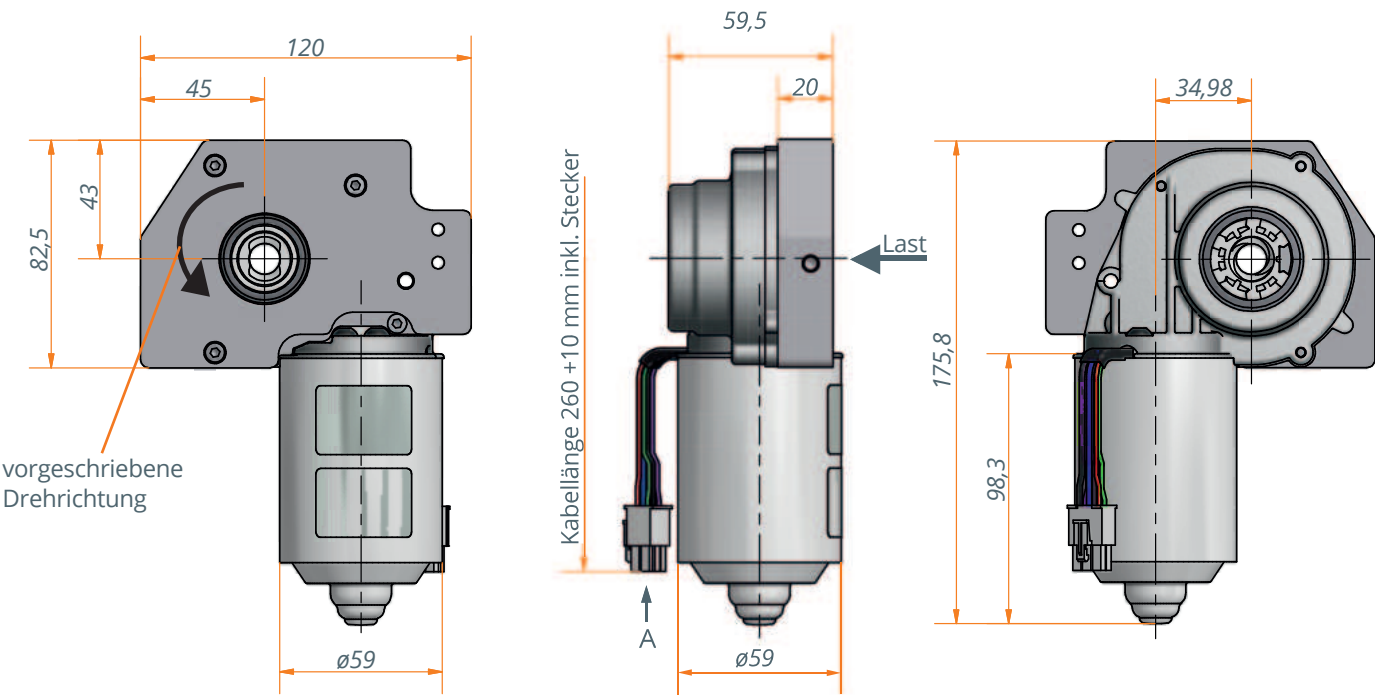
Technische Angaben

Baureihe	4778.00-0002	4778.00-0004	4778.00-0006
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
Betriebstemperatur	0° bis +30°	0° bis +30°	0° bis +30°
Strom (I _N) bei max. Last	8 A	8 A	8 A
Leerlaufdrehzahl	270 U/min	270 U/min	270 U/min
Einschaltdauer im Leerlauf	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
Einschaltdauer bei max. Last	10 s ON 240 s OFF	13 s ON 240 s OFF	8 s ON 240 s OFF
Max. Hubkraft*	1900 N	3700 N	950 N
Verfahrgeschwindigkeit (konstant von F= 0 bis F _{max})**	24 mm/s	12 mm/s	45 mm/s
Statische Selbsthemmung ***	200 kg	380 kg	200 kg
Abtrieb (Innengewinde)	SG16x8P4 RH	Tr16x4 RH	SG14x16P4 RH

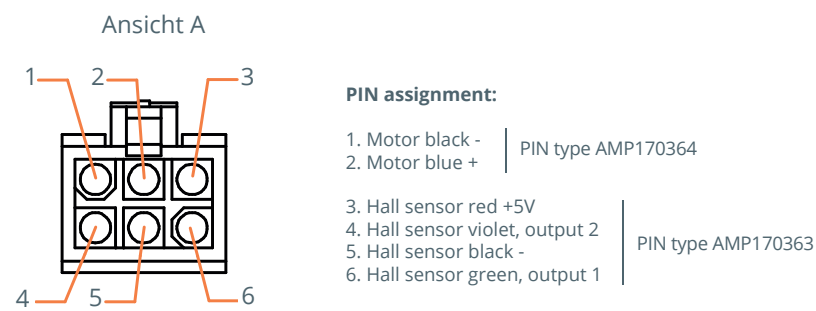
* Ermittelt für die Lebensdauer von 10.000 Doppelhuben

** Die Steuerung regelt das System so, dass die Verfahrgeschwindigkeit im gesamten Arbeitsbereich des Antriebs möglichst konstant gehalten wird

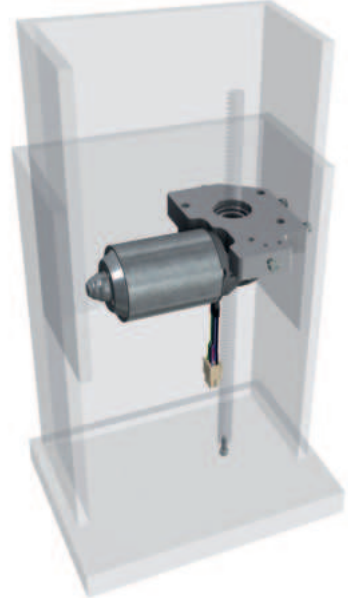
*** In Kombination mit Steuerung, welche über eine Kurzschlussbremse verfügt



Steckerbelegung



Einbaulage/Befestigung



Technische Hinweise

- Die Spindel ist nicht im Lieferumfang und muss separat bestellt werden
- Achtung: Die richtige Einbaulage unbedingt beachten (siehe Einbaubeispiel).
- Der Antrieb ist durch ein separates Führungssystem gegen die Einwirkung von Seitenkräften zu schützen.
- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nenndrehmoment) ist bei der Lebensdauer von 10.000 Doppelhuben ermittelt.
- Durch Verwendung einer Steuerung mit Kurzschlussbremse kann der Haltemoment des Antriebs erhöht werden.

Motorantrieb für Durchgangsspindel 4779



Beschreibung

Kraftvoller 24 V DC Motor mit Schneckengetriebe, ausgelegt für eine achsparallele durchgehende Spindel. Optimal für die Integration in einer Hubsäule.
Der Antrieb ist nur für axiale Druckbelastung geeignet.
Ein Kabel mit Standardstecker und eine integrierte Hall-Sensorik erlauben eine einfache und sichere Ansteuerung des Gesamtsystems.

Besondere Merkmale

- Zwei integrierte Hall-Sensoren zur Erfassung der Umdrehungen und der Drehrichtung
- Verschiedene Typen des Innengewindes für durchgehende Spindel
- Gute Selbsthemmungseigenschaften
- Schnell und kraftvoll
- Spindel muss separat bestellt werden

Variantenschlüssel

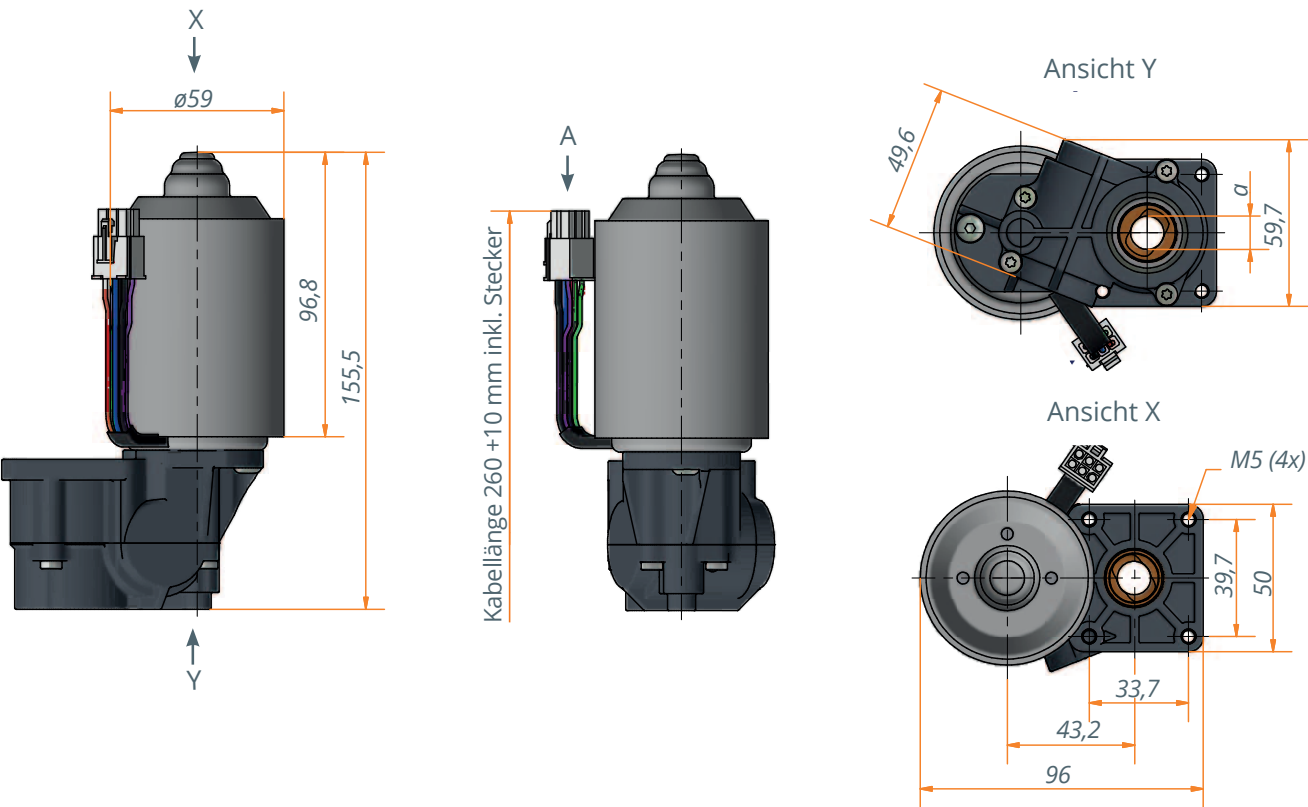
Die Varianten bilden sich durch verschiedene Innengewindetypen für die Anbindung der Spindel.

Technische Angaben

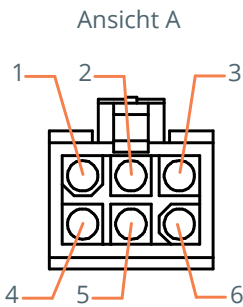
Baureihe	4779.00-0001	4779.00-0002	4779.00-0003
Antriebsmotor	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30	IP30	IP30
Betriebstemperatur	0° bis +30°	0° bis +30°	0° bis +30°
Strom (I _N) bei max. Last	6,3 A	7 A	7 A
Leerlaufdrehzahl	133 U/min	133 U/min	133 U/min
Einschaltdauer im Leerlauf	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
Einschaltdauer bei Nennlast*	20 s ON 240 s OFF	33 s ON 240 s OFF	16 s ON 240 s OFF
Max. Hubkraft	1800 N	2200 N	1500 N
Verfahrgeschwindigkeit (konstant von F= 0 bis F _{max})	17 mm/s	12 mm/s	24 mm/s
Statische Selbsthemmung **	180 kg	220 kg	150 kg
Abtrieb a (Innengewinde)	SG12x12P4 RH	Tr16x8P4 RH	SG14x16P4 RH

* Belastung ermittelt für die Lebensdauer von 10.000 Doppelhuben

** In Kombination mit Steuerung, welche über eine Kurzschlussbremse verfügt



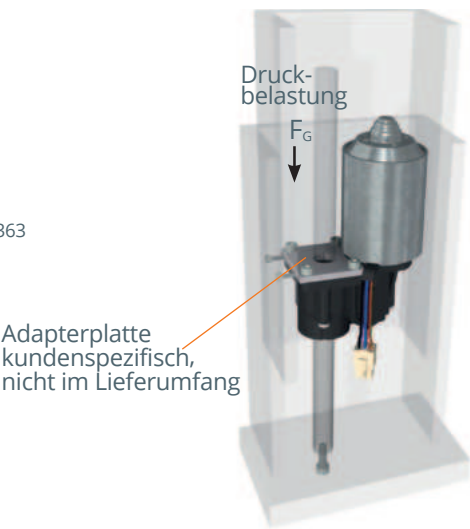
Steckerbelegung



PIN assignment:

- | | |
|---------------------------------|--------------------|
| 1. Motor black - | PIN type AMP170364 |
| 2. Motor blue + | |
| 3. Hall sensor red +5V | PIN type AMP170363 |
| 4. Hall sensor violet, output 2 | |
| 5. Hall sensor black - | |
| 6. Hall sensor green, output 1 | |

Einbaulage/Befestigung

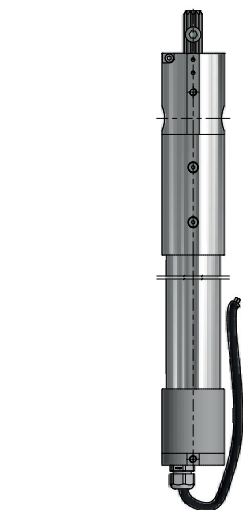


Technische Hinweise

- Die Spindel ist nicht im Lieferumfang und muss separat bestellt werden.
- Achtung: Der Antrieb ist nur für axiale Druckbelastung geeignet. Die richtige Einbaulage unbedingt beachten (siehe Einbaubeispiel).
- Der Antrieb muss durch ein separates Führungssystem vor radialer Belastung geschützt werden.
- Der Arbeitsbereich des Antriebs (Nennmoment) ist bei der Lebensdauer von 10.000 Doppelhuben ermittelt.
- Durch Verwendung einer Steuerung mit Kurzschlussbremse kann der Haltemoment des Antriebs deutlich erhöht werden.
- Die Steuerung* regelt das System so, dass die Verfahrgeschwindigkeit im gesamten Arbeitsbereich des Antriebs möglichst konstant gehalten wird.

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

Elektromotorisches Antriebssystem für Großschirme 3062



Elektromotorisches Antriebssystem zur Integration in das teleskopierbare Rohrsystem bestehend aus Motor, Steuerung, Getriebe und Bedienelemente

Der Antrieb ist für hohe Zug- und Druckkräfte ausgelegt und öffnet/schließt den Großschirm ohne Mühe per Knopfdruck. Eine Handkurbel für manuelle Notbetätigung ist ebenfalls im Set enthalten, genauso wie eine 1-Kanal-Fernbedienung.

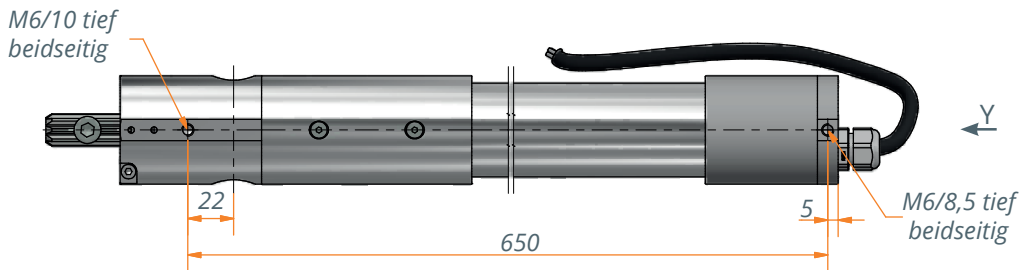
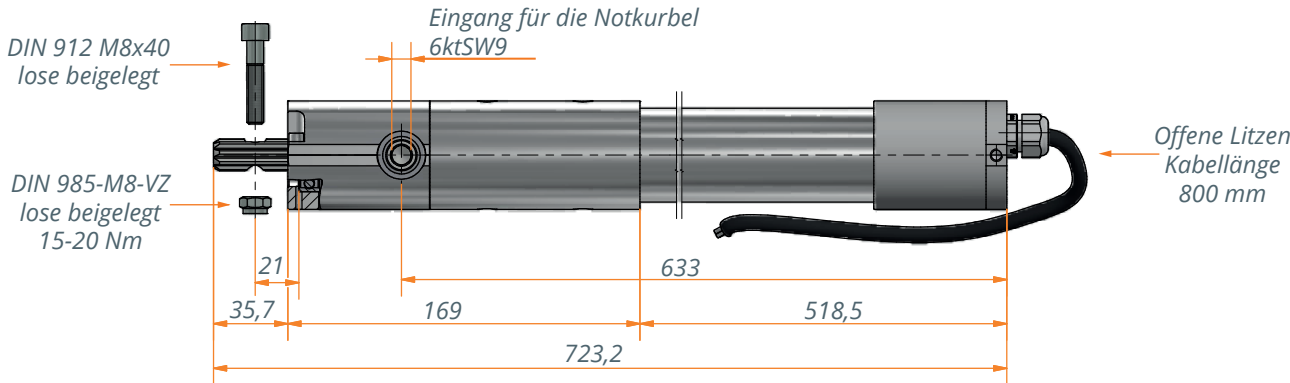
Das System kann auf Kundenwunsch an den Mastrohr- Innendurchmesser (DXX > 53mm) angepasst werden.

Besondere Merkmale

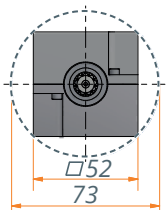
- Elektromotorischer Spindelantrieb im Mastrohr komplett integrierbar
- Getriebeübersetzung Antriebsstrang Elektroantrieb – Spindel $i = 1:1$
- Getriebeübersetzung Antriebsstrang Kurbel – Spindel $i = 1:4$
- Wartungsfrei
- Flexibel an Kundenwünsche anpassbar:
Außenkontur (min. 53 mm / max. 73 mm)

	3062.00-V01DXX
Spannung	230 V~/50 Hz
Strom	1,0 A
Einschaltstrom (Faktor)	x 1,2
Leistungsaufnahme Motor	220 W
Ausgangsleistung Antrieb	ca. 60 W
Nenndrehmoment / Spitzenmoment	5 Nm / 7 Nm kurzzeitig
Leerlaufdrehzahl	134 U/min
Nenndrehzahl	120 U/min @ 5 Nm
Betriebsart	2,5 min on, 45 min off
Umgebungstemperatur / Feuchte	Betrieb: T = -10°C .. +60°C / H max. 90% Lagerung: T = -15°C .. +70°C / trocken, nicht kondensierend
Betriebstemperatur Motor	Überhitzungsschutz mit Abschaltung bei ca. 110°C
Schutzart	IP 44
Getriebeübersetzung i Antriebsstrang Elektroantrieb – Spindel	1:1
Außendurchmesser D	XX mm (Vorzugsvariante 53 mm)
Verfahrgeschwindigkeit bei Nennbelastung	8 mm/s*
Max Lastspitzen Zug-/ Druckkräfte statisch	10.000 N

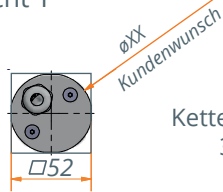
* in Kombination mit Spindel 25x4



Kundenspezifische Außenkontur



Ansicht Y



Außenkontur des Antriebs kann kundenspezifisch realisiert werden (DXX oder QXX)

- DXX max. rund = Ø 73 mm
- DXX min. rund = Ø 53 mm
- QXX max. quadratisch = □ 52 mm

Technische Hinweise

- Nach der Abschaltung durch Überhitzung ist mindestens 15 min. Pausenzeit notwendig
- Bei senkrechtem Einbau ist der Antrieb unbedingt gegen Tropfwasser von oben zu schützen
- Die Handkurbel darf nur als Nothandkurbel verwendet werden, der Antrieb muss dabei vom Stromnetz getrennt sein. Wird die Handkurbel zu schnell bewegt, kann das Planetengetriebe des Motors beschädigt werden.
- Achtung: Spindelsysteme mit Spindelsteigung > 3mm sind nicht mehr selbsthemmend. Die Selbsthemmung ist in der Anwendung zu prüfen!

Lieferumfang

- 1 x elektromotorischer Spindelantrieb, bestehend aus Motor incl. Steuerung und Getriebe
- 1 x Not-Handkurbel mit integriertem Auswerf-Mechanismus
- 1 x 1-Kanal-Fernbedienung



Achtung: Spindel und Spindelmutter müssen individuell ausgelegt und separat bestellt werden.

Inline-Spindelantrieb 3120

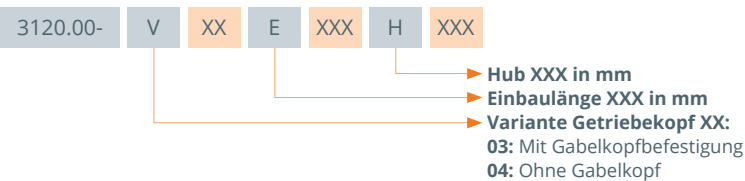
Beschreibung

Die elektromotorische Lösung für den Sitz-Steh-Arbeitsplatz. Stufenlose Höhenverstellung mit kundenspezifischer Hubhöhe. Die schlanke Bauart ermöglicht die Intergration des kompletten Inline-Antriebs im Tischbein.

Besondere Merkmale

- Einfache Befestigung
- Integriertes Wegmesssystem
- 1-fach teleskopierbar
- Unterschiedliche Spindellängen und -steigungen lieferbar

Variantenschlüssel

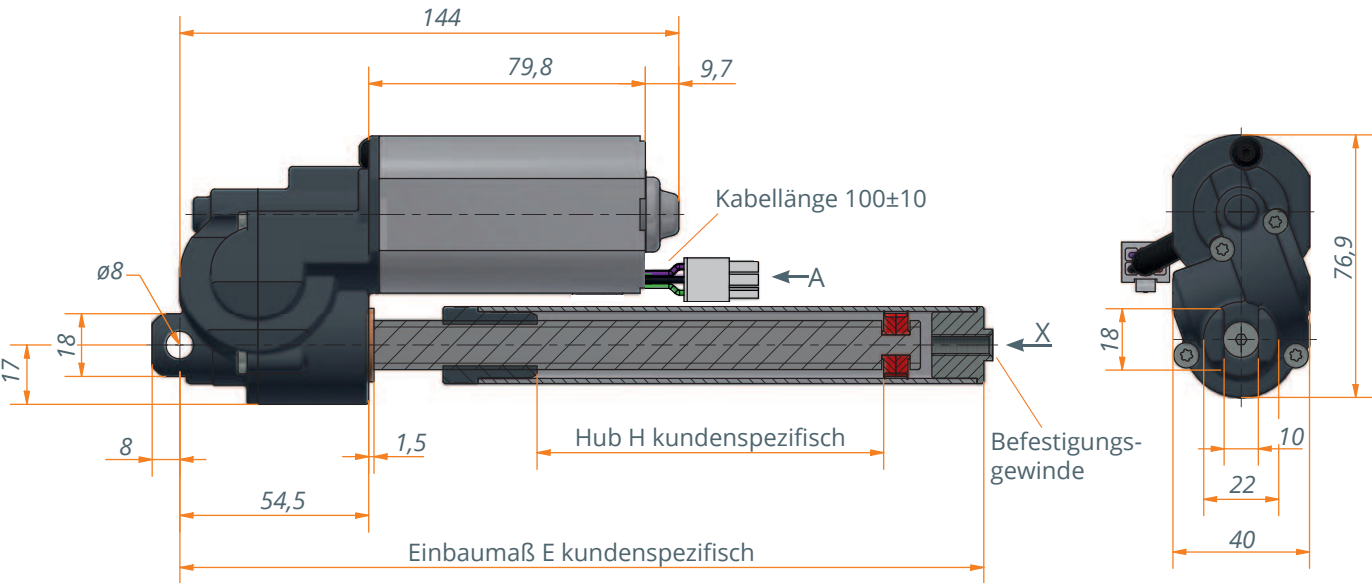


Technische Angaben

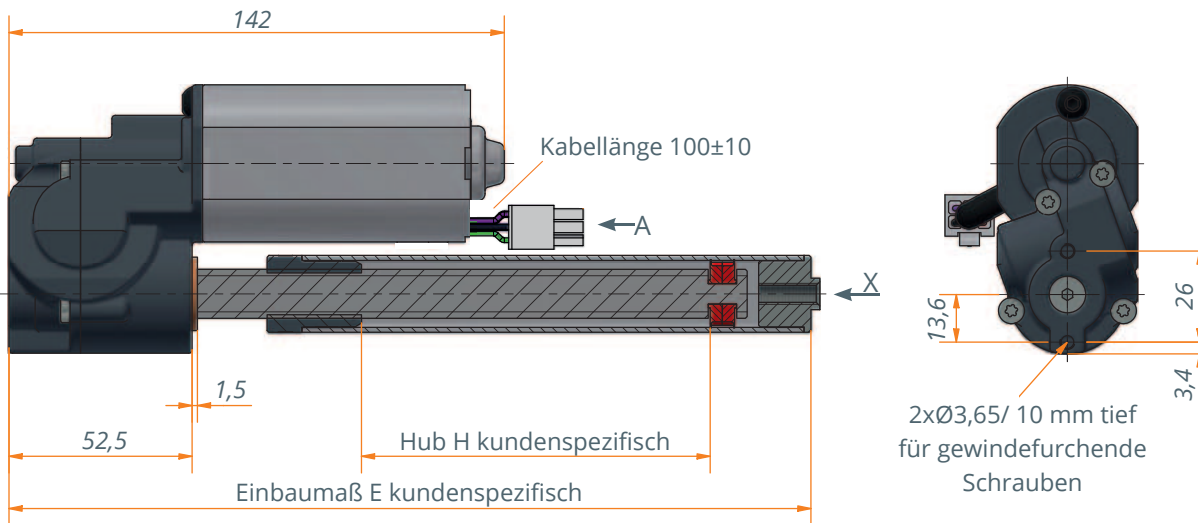
Baureihe	3120.00-V03EXXXHXXX	3120.00-V04EXXXHXXX
Antriebsmotor	DC Motor 24 V	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30	IP30
Kabel	0,1 m / 6 Pin	0,1 m / 6 Pin
Einschaltdauer	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl	100 U/min (24 V) 150 U/min *	100 U/min (24 V) 150 U/min *
Max. Hub	Einbaumaß -111 mm	Einbaumaß -109 mm
Spindeltyp	SG14x16P4 RH **	SG14x16P4 RH **
Max. Hubkraft	800 N	800 N
Max. Antriebsdrehmoment	3 Nm	3 Nm
Verfahrgeschwindigkeit	43 mm/s	43 mm/s

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3
** Weitere Spindeltypen auf Anfrage möglich

Variante 3120.00-V03

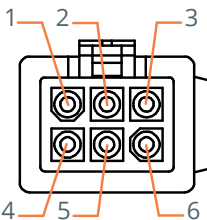


Variante 3120.00-V04



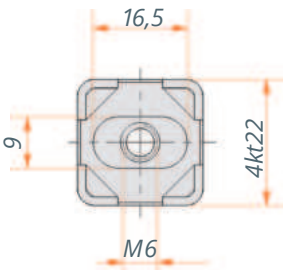
Steckerbelegung

Ansicht A



- 1. Motor black - AMP 172168-1
- 2. Motor blue +
- 3. Hall sensor red +5V
- 4. Hall sensor violet, output 2
- 5. Hall sensor black -
- 6. Hall sensor green, output 1

Ansicht X (Verdrehsicherung)



Technische Hinweise

- Abhängig von der eingesetzten Spindel ist die Selbsthemmung des Systems zu prüfen.

Verlängerungskabel 3122.53-02



ges. Länge= 1750 -50

Inline-Spindelantrieb 3120 Schwerlast



Beschreibung

Elektromotorischer Spindelantrieb mit passender Spindelmutter für stufenlose Hubverstellung mit kundenspezifischer Hubhöhe. Dank seiner schlanken Bauart passt er problemlos in schmale Führungen und kann Lasten bis zu 250 kg bewegen.

Besondere Merkmale

- Schlanke Inline-Bauart
- Integriertes Wegmesssystem
- Spindelmutter aus POM-C inklusive
- Spindellänge kundenspezifisch möglich
- Spindel und Spindelmutter nach Kundenvorgaben modifizierbar (Spindeltyp, Material, Geometrie)

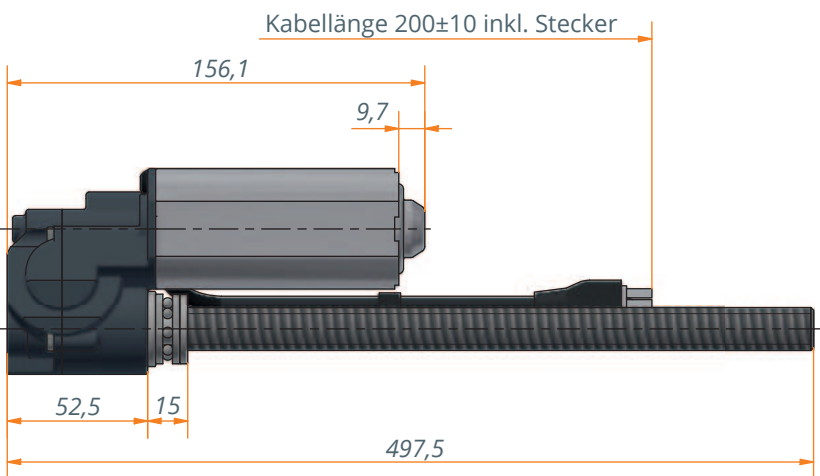


Technische Angaben

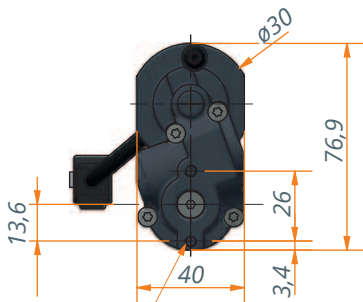
Baureihe	3120.00-1000
Antriebsmotor	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30
Einschaltdauer	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl	100 U/min (24 V) 150 U/min *
Hub	430 mm
Spindeltyp	Tr16x4RH
Max. Hubkraft	2500 N
Max. Antriebsdrehmoment	5 Nm
Verfahrgeschwindigkeit	10 mm/s
Kabel	0,2 m, Stecker AMP 6 Pin

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

** Weitere Spindeltypen auf Anfrage möglich

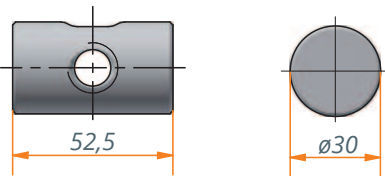


Passendes Motorkabel: 3122.53-02

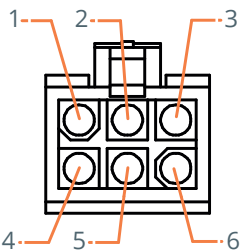


2x Kernlochbohrung
ø3,65/10 tief
für gewindefurchende
Schrauben für Kunststoff

Spindelmutter



Steckerbelegung

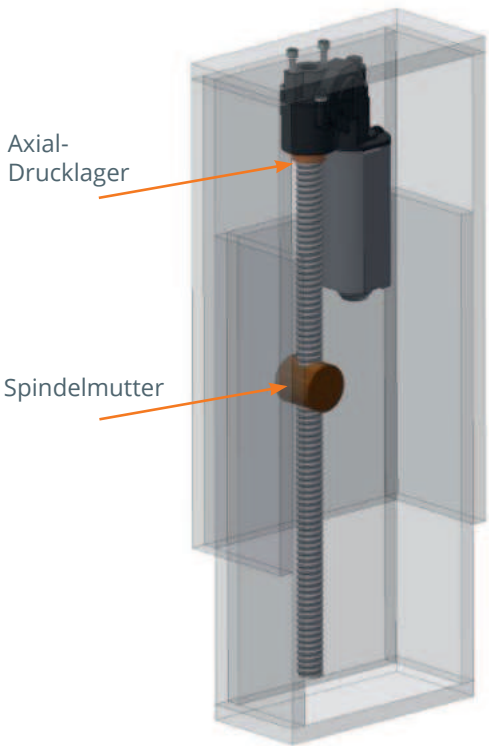


1. Motor black -
2. Motor blue + AMP 172168-1

3. Hall sensor red +5V
4. Hall sensor violet, output 2
5. Hall sensor black -
6. Hall sensor green, output 1

Technische Hinweise

- Abhängig von der eingesetzten Spindel ist die Selbsthemmung des Systems zu prüfen
- Die Spindelmutter ist direkt mit der Wand des Gestells/Führung zu verschrauben
- Für eine sichere Lastaufnahme ist ein Axial-Drucklager zwischen Antrieb und Spindel eingesetzt
- Passender Motorkabel: 3122.53-02



Inline-Spindelantrieb 3122



Beschreibung

Die elektromotorische Lösung für den Sitz-Steh-Arbeitsplatz. Stufenlose Höhenverstellung mit kundenspezifischer Hubhöhe. Die schlanke Bauart ermöglicht die Intergration des kompletten Inline-Antriebs im Tischbein.

Besondere Merkmale

- Einfache Befestigung
- Integriertes Wegmesssystem
- 1-fach teleskopierbar
- Unterschiedliche Spindellängen und -steigungen lieferbar

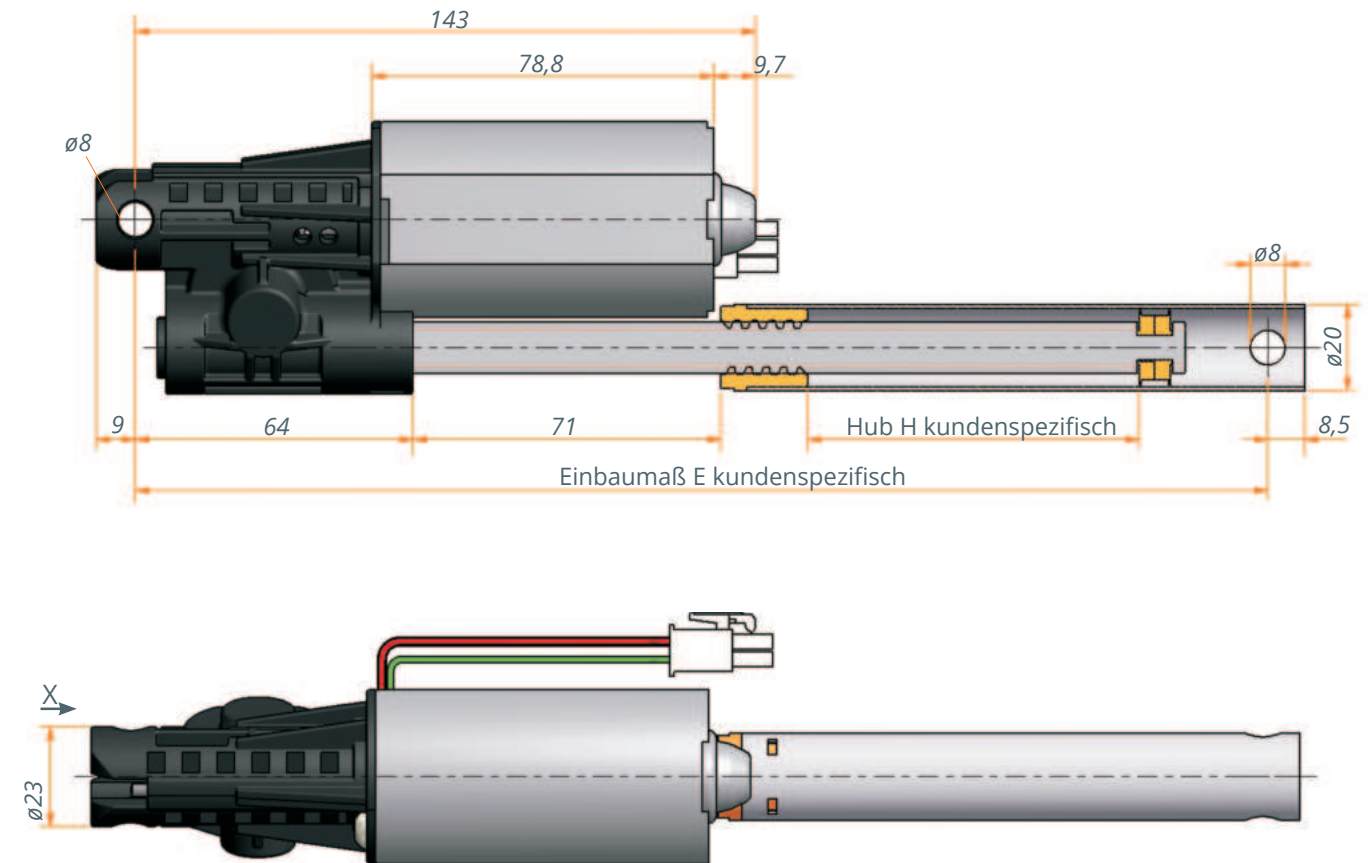


Technische Angaben

<i>Baureihe</i>	<i>3122.00-V01EXXXHXXX</i>
<i>Antriebsmotor</i>	DC Motor 24 V
<i>Sensor/Versorgung</i>	Hall/5 V DC/0,3 A
<i>Schutzart</i>	IP30
<i>Einschaltdauer</i>	20% (bei 5 Min.)
<i>Leerlaufdrehzahl</i>	180 U/min (24 V) 180 U/min *
<i>Max. Hub</i>	Einbaumaß -171 mm
<i>Spindeltyp</i>	SG12x16P4 RH **
<i>Max. Hubkraft</i>	600 N
<i>Max. Antriebsdrehmoment</i>	2,5 Nm
<i>Verfahrgeschwindigkeit</i>	48 mm/s

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

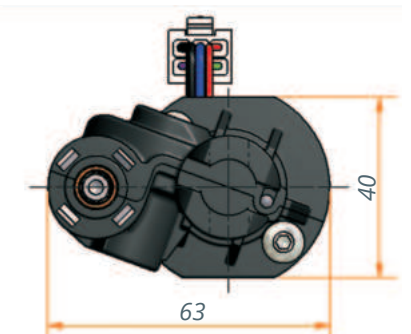
** Weitere Spindeltypen auf Anfrage möglich



Technische Hinweise

- Abhängig von der eingesetzten Spindel ist die Selbsthemmung des Systems zu prüfen.

Ansicht X



Antrieb mit Durchgangsspindel 3146



Beschreibung

Gleichstrommotor mit Schneckengetriebe, mit durchlaufender nicht drehender Spindel für Schub- und Zugbewegungen.

Besondere Merkmale

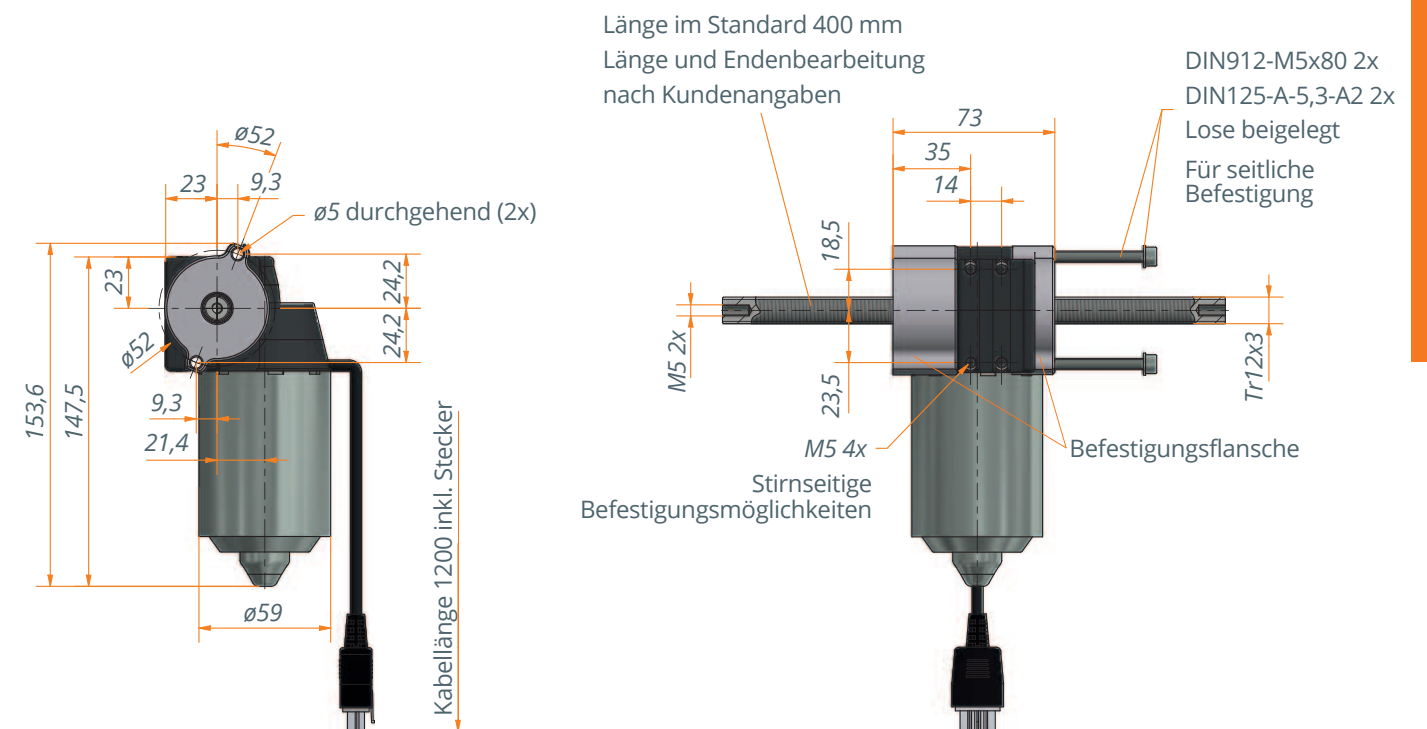
- Zwei integrierte Hallsensoren zur Erfassung der Umdrehungen und der Drehrichtung
- Im Standard mit Durchgangsspindel TR12x3
Andere Spindeltypen auf Anfrage möglich
- Spindelmaterial, Endbearbeitung und Länge der Spindel nach Kundenangaben



Technische Angaben

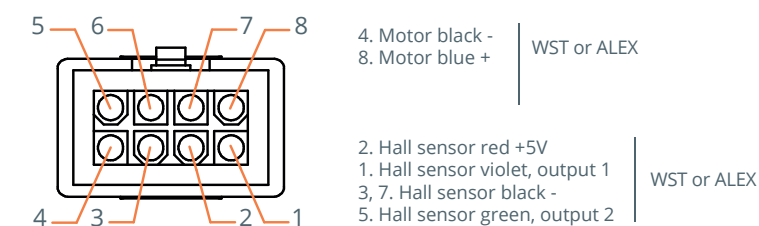
Baureihe	3146.00-0003
Antriebsmotor	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30
Einschaltdauer	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl im Leerlauf	115 U/min (24 V) 120 U/min *
Spindeltyp	Tr12x3 RH
Spindellänge	im Standard 400 mm Kundenspezifische Längen möglich
Max. Hubkraft	1200 N
Verfahrgeschwindigkeit	6 mm/s

* in Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3



Steckerbelegung

Ansicht A



Technische Hinweise

- Abhängig von der eingesetzten Spindel ist die Selbsthemmung des Systems zu prüfen
- Achtung: Die Befestigungsflansche sind lediglich am Motorgehäuse zusammengesteckt. Beim Einbau in das System sollten die seitlichen Befestigungsbohrungen genutzt und mit den lose beigelegten Schrauben verschraubt werden. Falls die seitliche Befestigung nicht erforderlich ist, können die Befestigungsflansche einfach weggelassen werden
- Der Antrieb kann sowohl horizontal als auch vertikal eingebaut werden

Antrieb mit Synchronteleskopspindel 4114

Beschreibung

Die elektromotorische Lösung für den individuellen Sitz-Steh-Arbeitsplatz. Leichtgängige stufenlose Höhenverstellung.

Besondere Merkmale

- Einfache Befestigung
- Integriertes Wegmesssystem
- 2-fach teleskopierbar
- Elektronische Synchronisation mit bis zu 24 Antrieben
- Synchronbewegung der Spindelelemente - doppelte Hubgeschwindigkeit

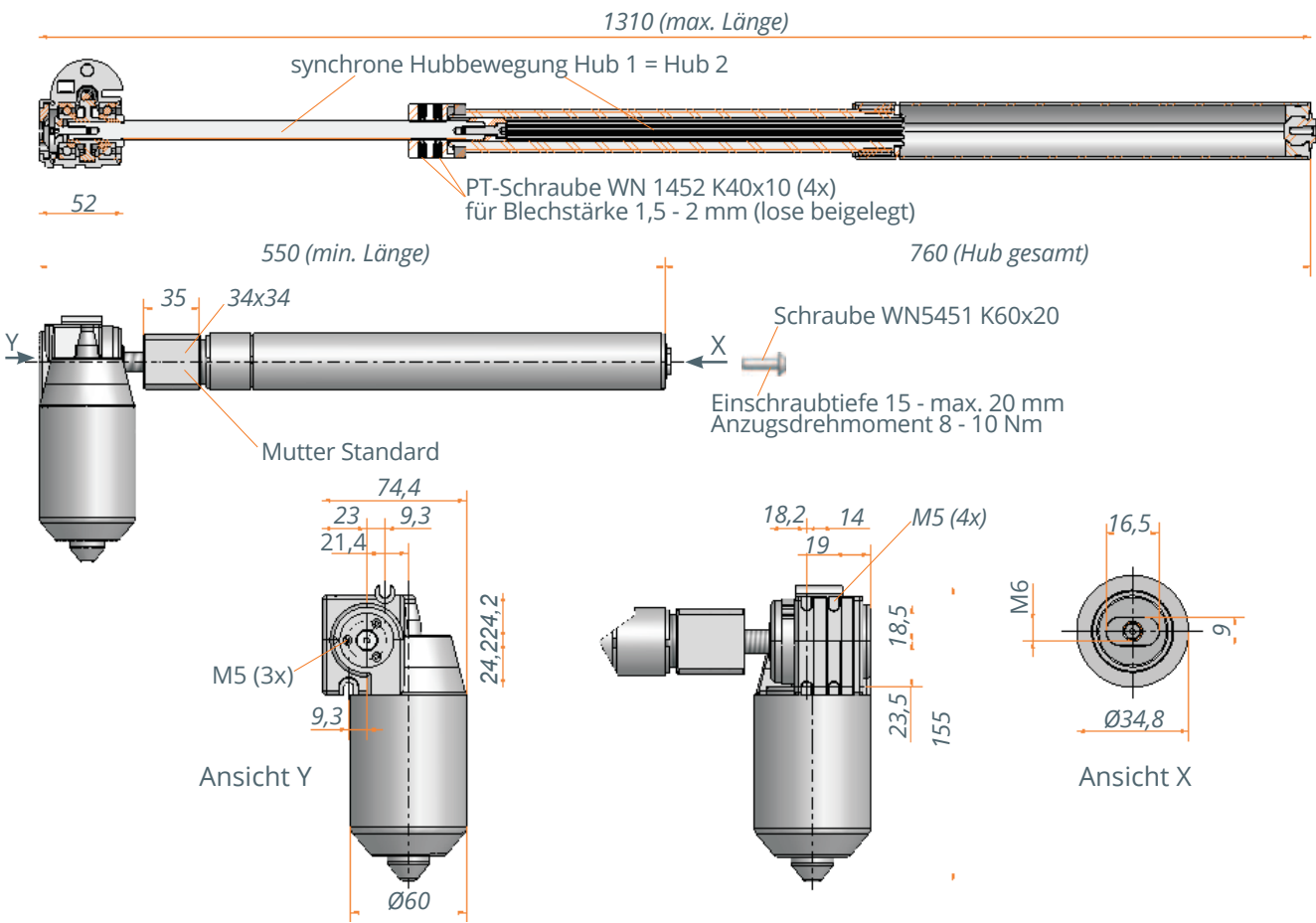


Technische Angaben

Baureihe	4114
Antriebsmotor	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30
Einschaltdauer	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl	100 U/min (24 V) 150 U/ min*
Max. Hub	Einbaumaß -170 mm x2
Spindeltyp	SG25x12P6 RH**, SG12x12P4 RH
Max. Hubkraft	800 N
Max. Antriebsdrehmoment	5 Nm
Verfahrgeschwindigkeit	50 mm/s*

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

** Weitere Spindeltypen auf Anfrage möglich

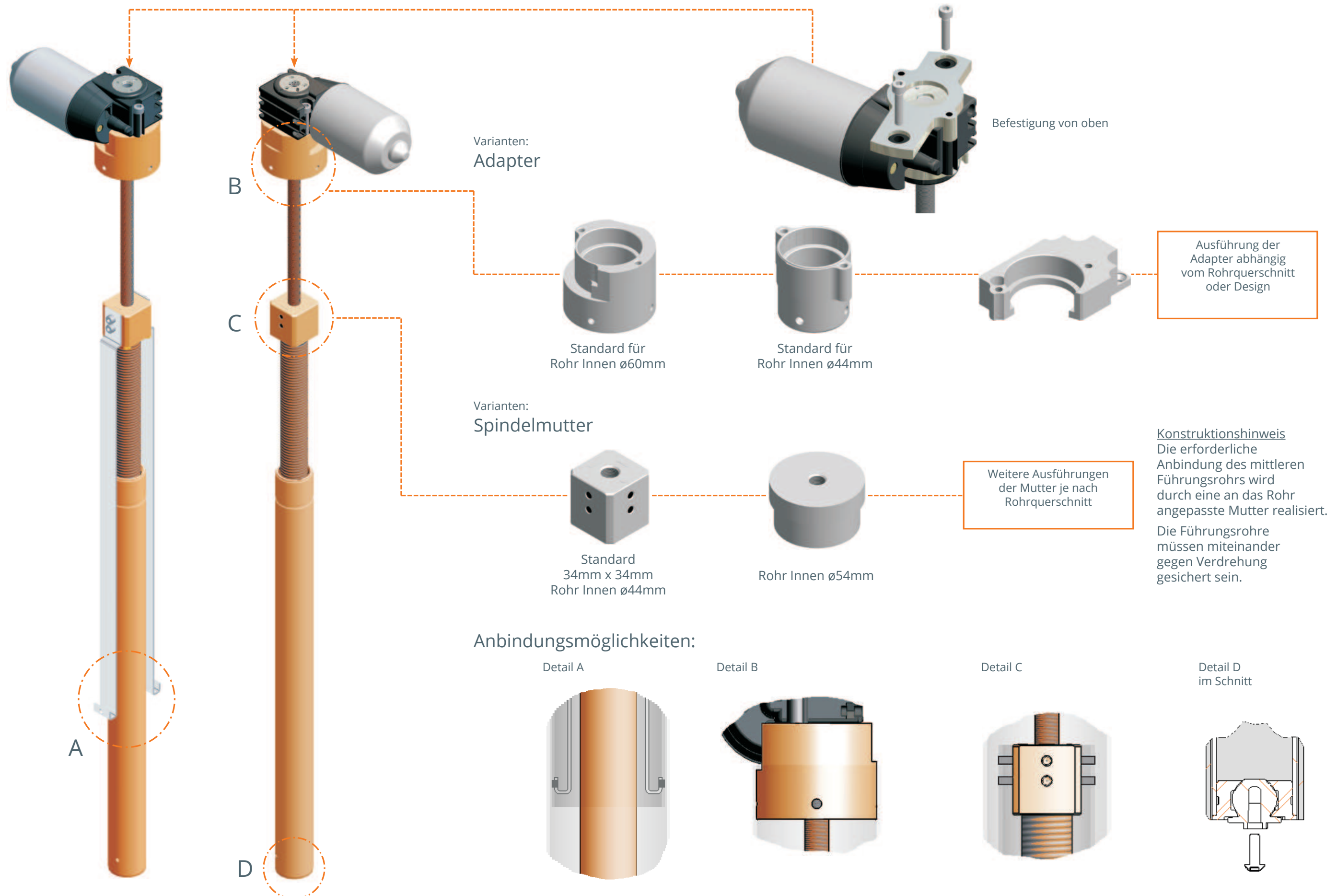


Technische Hinweise

- Abhängig von der eingesetzten Spindel ist die Selbsthemmung des Systems zu prüfen.

Anwendungsbeispiel





Elektrischer Spindelantrieb 4640



Technische Angaben

Baureihe	4640.00-V01EXXXHXXX
Antriebsmotor	DC Motor 24 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30
Einschaltdauer	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl	100 U/min (24 V) 150 U/min *
Max. Hub	Einbaumaß -109 mm
Spindeltyp	SG14x16P4 RH **
Max. Hubkraft	800 N
Max. Antriebsdrehmoment	5 Nm
Verfahrgeschwindigkeit	40 mm/s

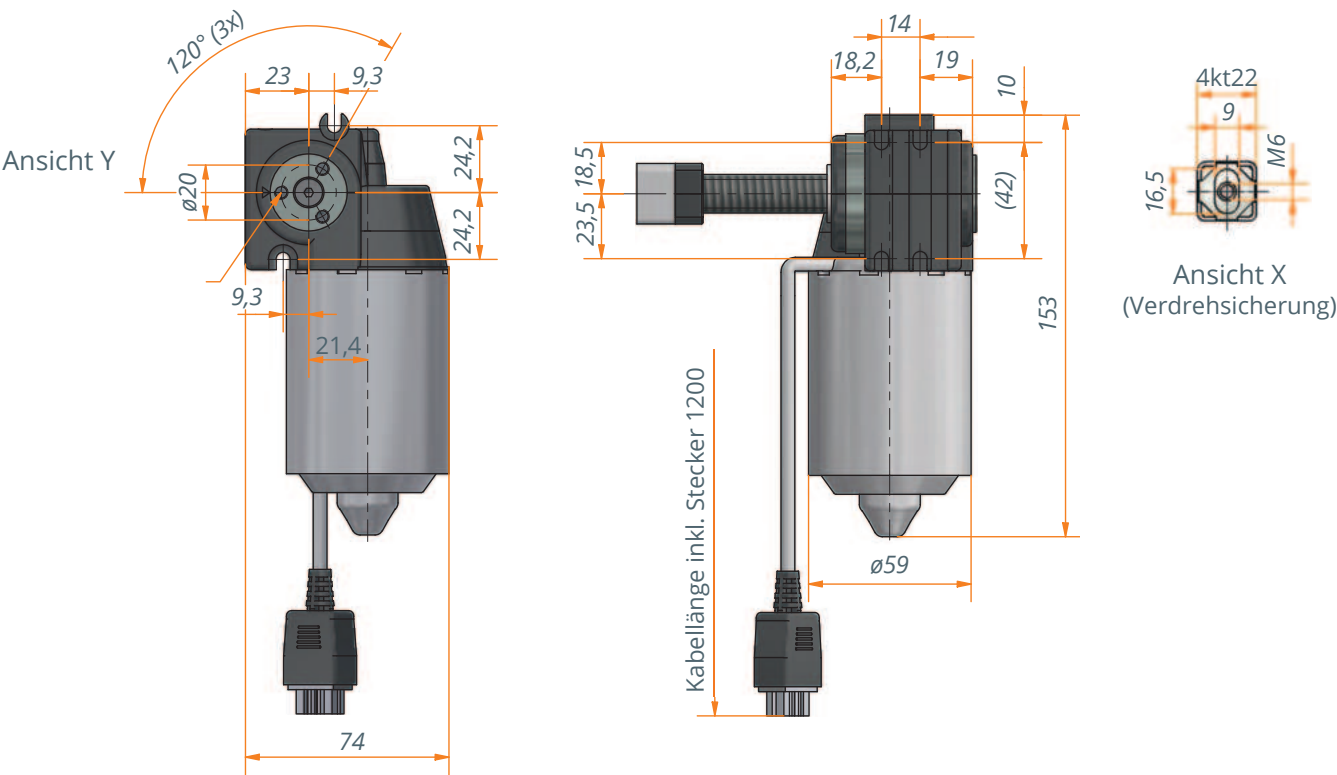
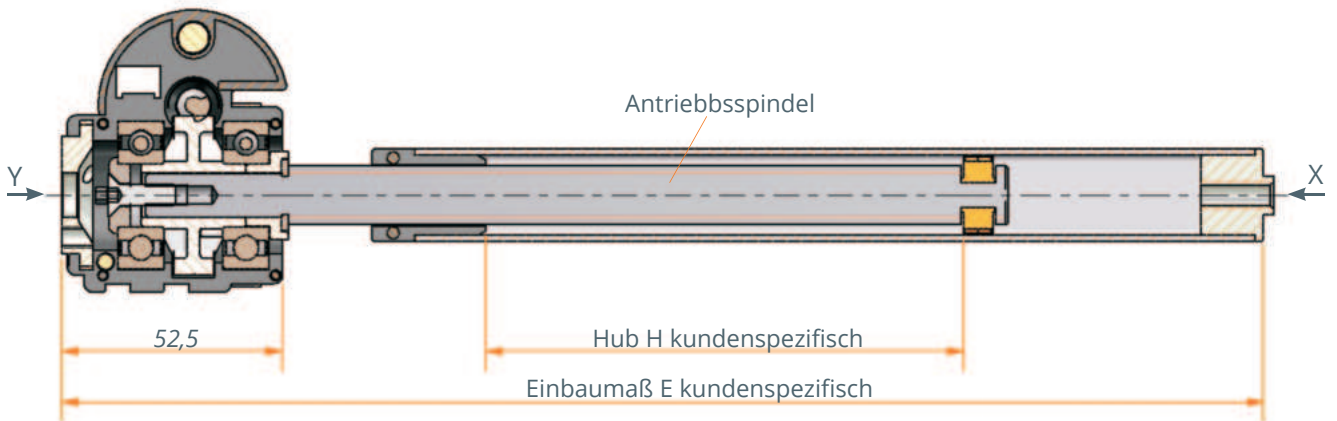
* in Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3
** Weitere Spindeltypen auf Anfrage möglich

Beschreibung

Die elektromotorische Lösung für den individuellen Sitz-Steh-Arbeitsplatz.
Leichtgängige stufenlose Höhenverstellung.

Besondere Merkmale

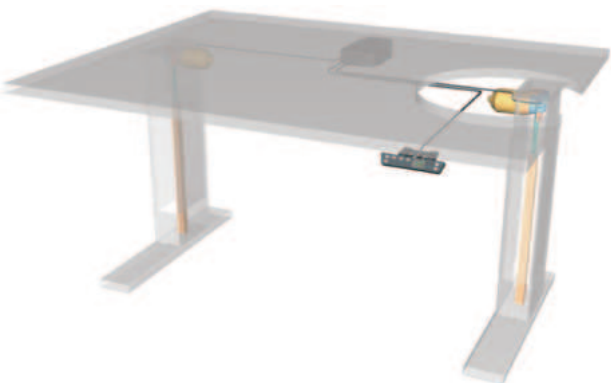
- Einfache Befestigung
- Integriertes Wegmesssystem
- 1-fach teleskopierbar
- Unterschiedliche Spindellängen und -steigungen lieferbar



Technische Hinweise

- Abhängig von der eingesetzten Spindel ist die Selbsthemmung des Systems zu prüfen.

Anwendungsbeispiel



Elektrischer Spindelantrieb 4642



Beschreibung

Die elektromotorische Antriebslösung für eine stufenlose Linearbewegung. Ausgelegt für Zug- und Druckbelastung.

Besondere Merkmale

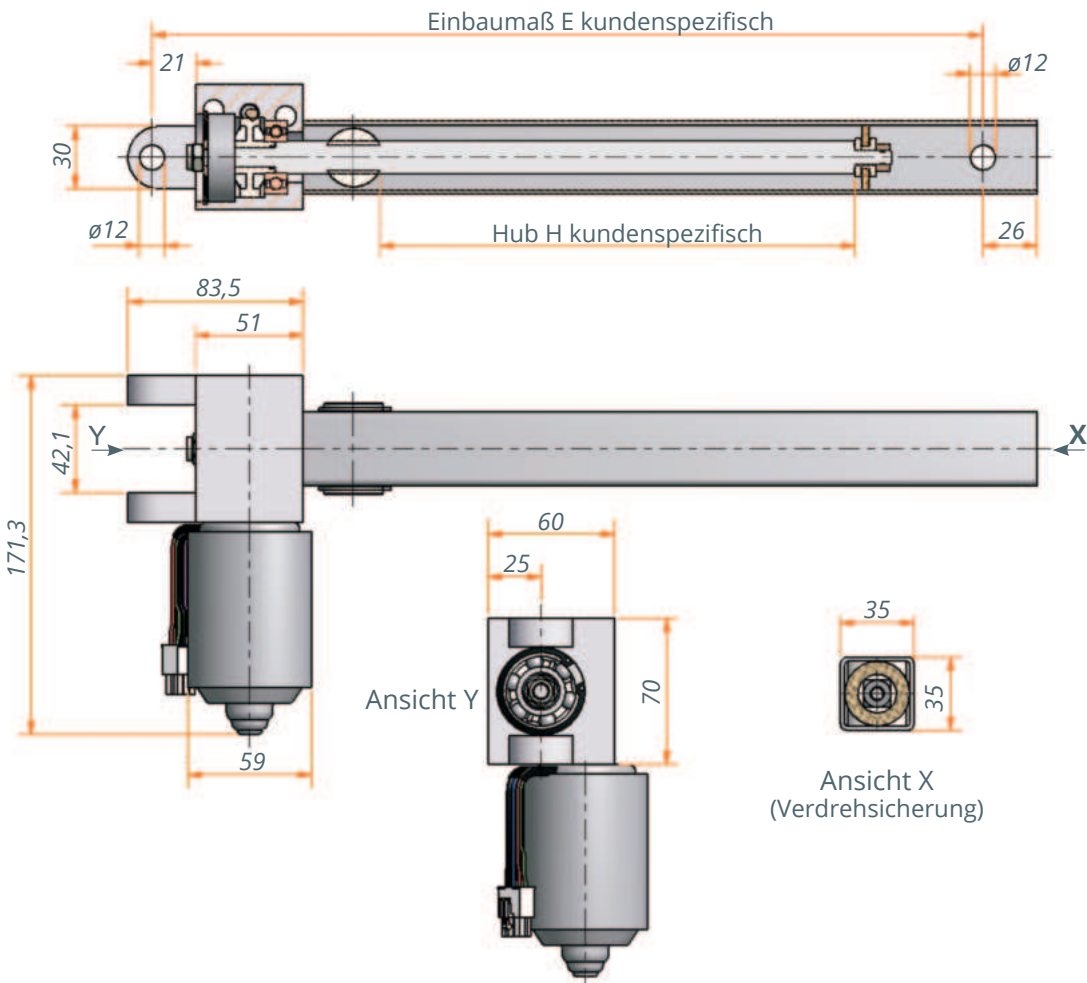
- Einfache Befestigung
- Integriertes Wegmesssystem
- 1-fach teleskopierbar
- Synchronisation mehrerer Antriebe ist möglich
- Zwei Spindelsteigungen lieferbar
- Hublänge und Einbaumaß können kundenspezifisch angepasst werden

Technische Angaben

Baureihe	4642.00-V01EXXXHXXX	4642.00-V02EXXXHXXX
Antriebsmotor	DC Motor 18 V	DC Motor 18 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30	IP30
Einschaltdauer	20% (bei 5 Min.)	20% (bei 5 Min.)
Leerlaufdrehzahl	100 U/min (24 V), 150 U/min *	100 U/min (24 V), 150 U/min *
Max. Hub	Einbaumaß -135 mm	Einbaumaß -135 mm
Spindeltyp	Tr16x8P4 RH**	SG14x16P4 RH **
Max. Druck/Zug	1500 N	800 N
Max. Antriebsdrehmoment	5 Nm	5 Nm
Verfahrgeschwindigkeit	20 mm/s	40 mm/s

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

** Weitere Spindeltypen auf Anfrage möglich



Technische Hinweise

- Abhängig von der eingesetzten Spindel ist die Selbsthemmung des Systems zu prüfen.

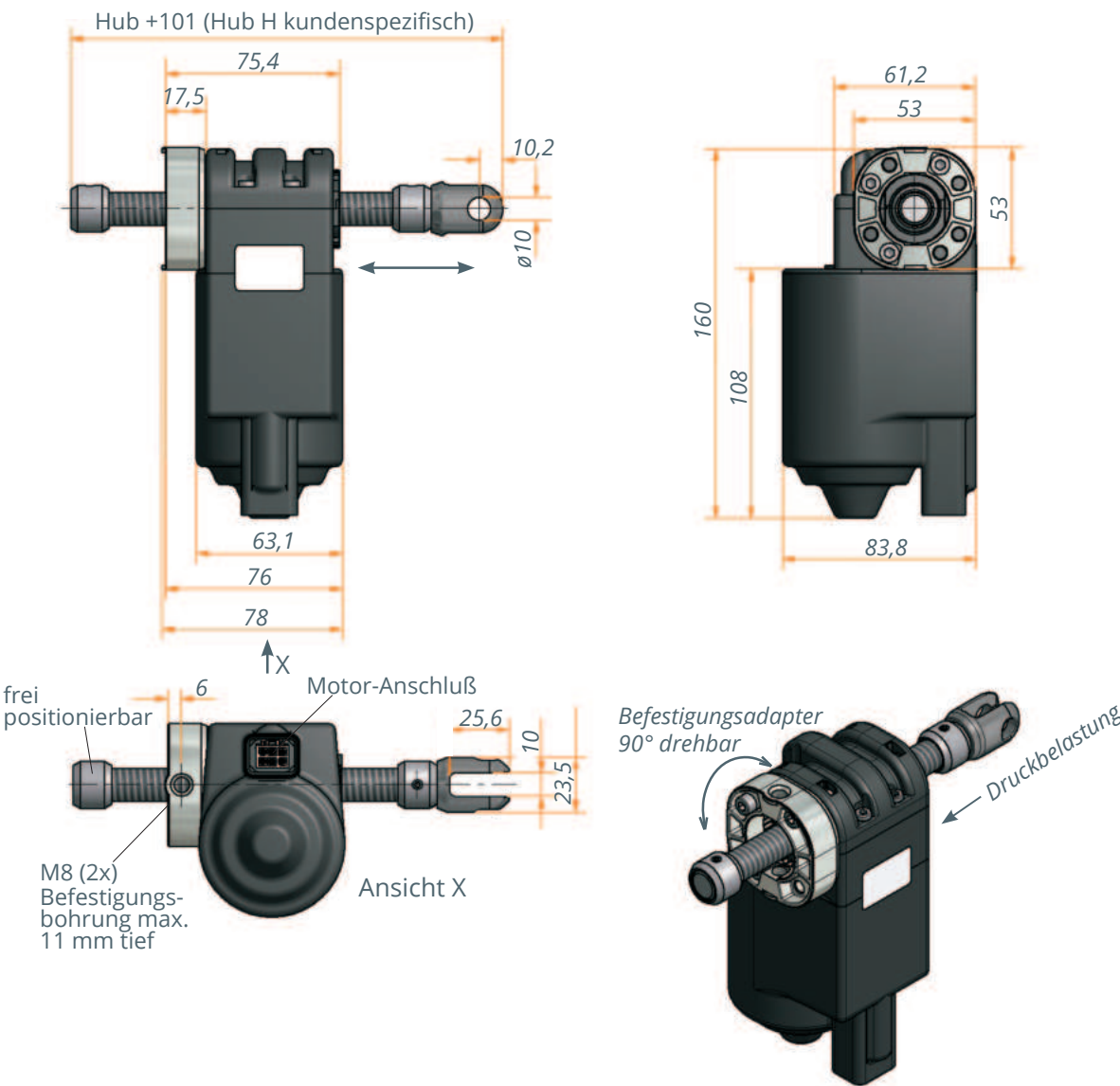
Antrieb mit Durchgangsspindel 4643

Beschreibung

Leistungstarker Motorantrieb mit Schubspindel und elektromechanischen Endschaltern. Hublänge kundenspezifisch angepasst. Durch die vereinfachte Steuerungsfunktion kann auf ein Wegmesssystem verzichtet werden.

Besondere Merkmale

- Sehr kraftvoll
- Sehr große Haltemomente
- Einfache Montage
- Zwei elektromechanische Spindelendschalter
- Einfach adaptierbar durch Gabelkopf und Befestigungsadapter



Technische Angaben

Baureihe	4643.00-V01EXXXHXXX
Antriebsmotor	DC Motor 18 V
Sensor/Versorgung	Hall/5 V DC/0,3 A
Schutzart	IP30
Einschaltdauer	20% (bei 5 Min.)
Spindeltyp	Tr14x3 RH
Max. Druckbelastung	3000 N
Verfahrgeschwindigkeit	4 mm/s*

* In Verbindung mit LogicData Steuerung Compact-3

** Weitere Spindeltypen auf Anfrage möglich

Logic Data Steuerung Compact-e-3



Beschreibung

Compact ist die Motorsteuerung für elektrisch höhenverstellbare Arbeitsplätze und ist auf alle Ketterer Antriebe abgestimmt.

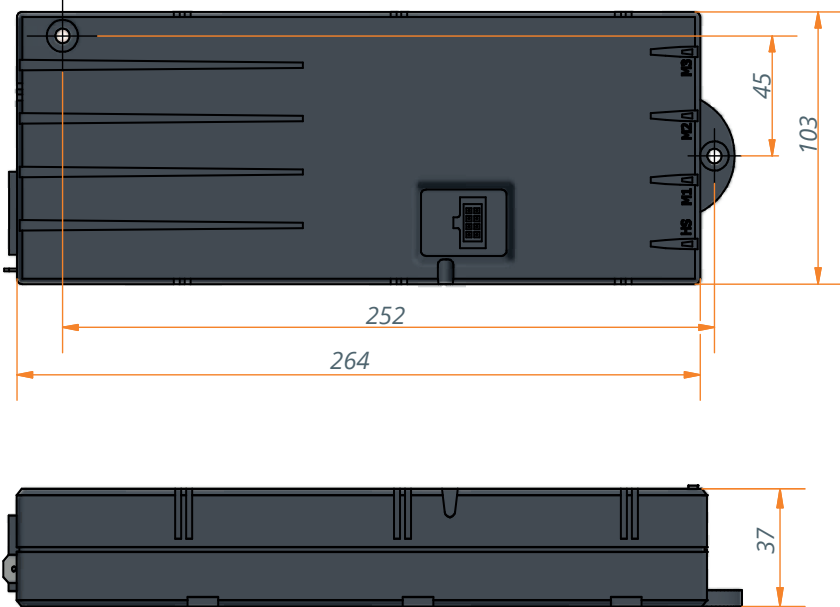
Mit einer Steuerungseinheit können:

- bis zu drei Antriebe im parallelen Aufbau kontrolliert werden (ein bzw. zwei Antriebe folgen dem Masterantrieb)
- zwei Antriebe synchron kontrolliert werden (d.h. Antriebe einzeln angesteuert)

Besondere Merkmale

- Steuerung Compact^{eco}, Firmware-Version 1.9
- Netzspannungsvarianten: 230 V und 110 V
- Hub ist über den Handschalter mit Display (HSU-MDF-4M2-LD oder TOUCHfx) frei programmierbar
- Ein gewünschter Hub kann auf Anfrage durch Ketterer vorprogrammiert werden
- Einschaltdauer 2 min. ON / 18 min. OFF
- Netzkabel muss separat bestellt werden

Technische Angaben



weitere Angaben unter www.logicdata.at

Steuerungen	Beschreibung	zur Verwendung mit Antrieben
1000.49-36 / Compact-e-3-KTS-4778-EU	ein bis drei Antriebe parallel	(4778, 4779)**
1000.49-46 / Compact-e-3-KTS-4778-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-37 / Compact-e-3-KTS-4779-EU	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-47 / Compact-e-3-KTS-4779-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-01 / Compact-e-3-KTS-4630-EU	ein bis drei Antriebe parallel	(3143.00-V01/ V02)* (4114, 4630, 4773) * 4643 **
1000.49-02 / Compact-e-3-2-KTT-4630-EU	zwei Antriebe synchron	
1000.49-11 / Compact-e-3-KTS-4630-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-12 / Compact-e-3-2-KTT-4630-US	zwei Antriebe synchron	
1000.49-28 / Compact-e-3-KTS-3143.00-V03-EU	ein bis drei Antriebe parallel	3143.00-V03**
1000.49-29 / Compact-e-3-2-KTT-3143.00-V03-EU	zwei Antriebe synchron	
1000.49-38 / Compact-e-3-KTS-3143.00-V03-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-39 / Compact-e-3-2-KTT-3143.00-V03-US	zwei Antriebe synchron	
1000.49-03 / Compact-e-3-KTS-3130-EU	ein bis drei Antriebe parallel	(3120, 3121, 3130)**
1000.49-04 / Compact-e-3-2-KTT-3130-EU	zwei Antriebe synchron	
1000.49-13 / Compact-e-3-KTS-3130-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-14 / Compact-e-3-2-KTT-3130-US	zwei Antriebe synchron	
1000.49-05 / Compact-e-3-KTS-3122-EU	ein bis drei Antriebe parallel	3122 **
1000.49-06 / Compact-e-3-2-KTT-3122-EU	zwei Antriebe synchron	
1000.49-15 / Compact-e-3-KTS-3122-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-16 / Compact-e-3-2-KTT-3122-US	zwei Antriebe synchron	
1000.49-09 / Compact-e-3-KTS-3133.00-EU	ein bis drei Antriebe parallel	3133.00
1000.49-10 / Compact-e-3-2-KTT-3133.00-EU	zwei Antriebe synchron	
1000.49-19 / Compact-e-3-KTS-3133.00-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-20 / Compact-e-3-2-KTT-3133.00-US	zwei Antriebe synchron	
1000.49-07 / Compact-e-3-KTS-3133.48-EU	ein bis drei Antriebe parallel	3133.48 **
1000.49-08 / Compact-e-3-2-KTT-3133.48-EU	zwei Antriebe synchron	
1000.49-17 / Compact-e-3-KTS-3133.48-US	ein bis drei Antriebe parallel	
1000.49-18 / Compact-e-3-2-KTT-3133.48-US	zwei Antriebe synchron	

* Motorkabel 4138.53-01/ Länge 1 m oder 4138.53-02/ Länge 2 m
** Motorkabel 3122.53-02/ Länge 1.75 m

Netzkabel	Stecker
3143.53-22 / Netzkabel LOG-CBL-PWK	für Steuerung mit 3-poligen Schuko-Stecker - Europa
3143.53-23 / Netzkabel LOG-CBL-PWK-UK	für Steuerung mit 3-poligen Stecker - UK
3143.53-24 / Netzkabel LOG-CBL-PWK-DK	für Steuerung mit 3-poligen Stecker - Dänemark
3143.53-25 / Netzkabel LOG-CBL-PWK-SW	für Steuerung mit 3-poligen Stecker - Schweiz
3143.53-28 / Netzkabel LOG-CBL-PWK-USA	für Steuerung mit 3-poligen Stecker - USA

Technische Hinweise

- Zum Einprogrammieren bzw. Verändern des Hubes vor Ort ist immer ein Handschalter mit Display erforderlich (siehe Handschalter und Motorkabel)
- Bitte beachten Sie die zulässige Einschaltdauer der Steuerung. Beim Überschreiten der Betriebszeiten schaltet die Steuerung automatisch ab
- Achtung: Elektroantriebe haben in der Regel eine kürzere Einschaltdauer als Steuerungen und sind somit systemführend

Handschalter für Steuerung Compact und Motorkabel



Das Ketterer Zubehörprogramm bietet eine große Auswahl an Handschaltern in verschiedenen Ausführungen, mit oder ohne Display, mit einfachen oder Touch-Tasten sowie diverse Motorkabel passend zu den jeweiligen Ketterer Antrieben.

Besondere Merkmale

- Stufenlose Verstellung
- Benutzerdefinierte sowie anwendungsgerechte Ansteuerung und Kontrolle der Verstellung
- Einfache Bedienbarkeit
- Einsetzbar mit der Steuerung Compact und allen Ketterer Motorantrieben

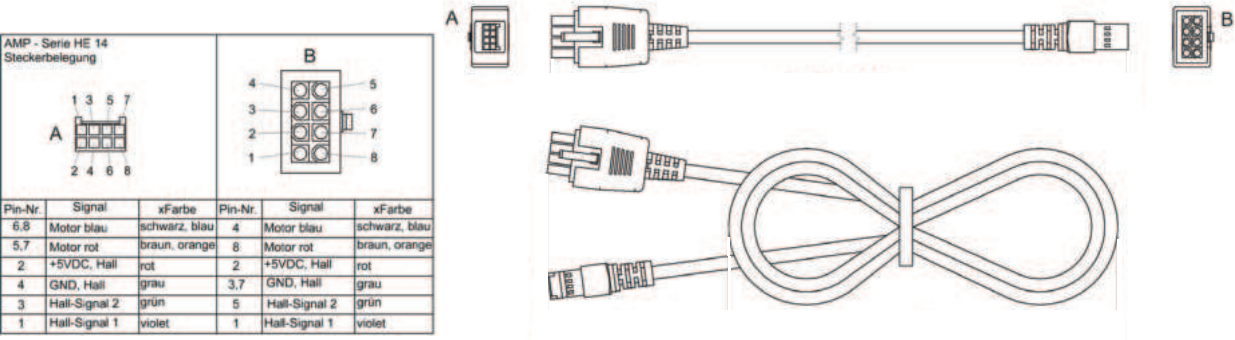
Technische Angaben

Motorkabel	zur Verwendung mit Antrieben
4138.53-01/ Länge 1 m	4630, 4773
4138.53-02/ Länge 2 m	
3122.53-02/ Länge 1,75 m	4643, 3120, 3121, 3122, 3133.48

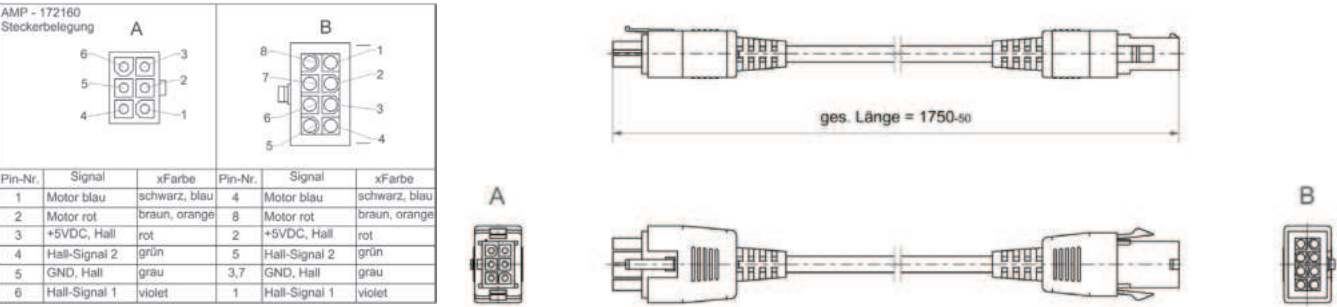
Handschalter	Beschreibung	
3143.47-50/ HSU-C-FL-SM-LD	Handschalter mit Display und vier Memorypositionen, Höhe und Hub über zwei Auf-Ab-Tasten, frei programmierbar	
3143.47-48/ TOUCH-FX-MDF-KM-LD	Handschalter mit Display und vier Memorypositionen, mit Touch & Click Funktion	
3143.47-30/ HSM-OD-2-LD	Einfacher Handschalter, Auf -Ab	
3143.47-42/ TOUCH-Basic-UD-2-LD	Einfacher Handschalter, Auf-Ab, mit Touch Funktion	
3143.47-0003/ Funk-Sender und Empfänger	Fernbedienung bestehend aus Funk-Sender (einschl. Batterie, Halter und Befestigungsschrauben), Funk-Empfänger und Bedienungsanleitung	

* Weitere Angaben unter <http://www.logicdata.at>

Motorkabel 4138.53-01: 1 m lang
4138.53-02: 2 m lang



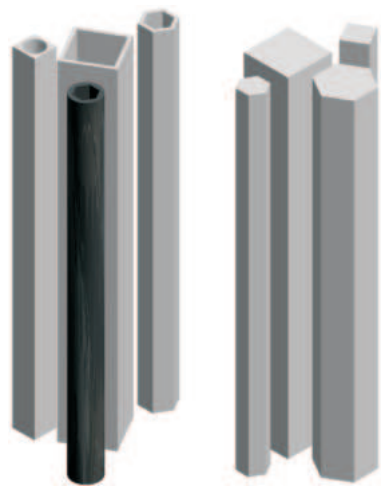
Motorkabel 3122.53-02: 1,75 m lang



Technische Hinweise

- Die Handschalter mit Touch Funktion erfordern die Compact Steuerung mit Firmware Version 1.9
- Zur Einprogrammierung und Veränderung des Hubes vor Ort ist immer ein Handschalter mit Display erforderlich

Profilrohre und Profilstäbe



Beschreibung

Profilstäbe und Profilrohre erhalten Sie in Stangen mit 3 m Länge.

Besondere Merkmale

- Profilstäbe aus Stahl nach DIN EN 10278 (Sechskantstäbe) gezogen
- Profilstäbe aus Stahl nach DIN EN 10278 (Vierkantstäbe) gezogen
- Profilrohre aus Stahl, Messing oder Aluminium (schwarz eloxiert) nach DIN EN 10305 gezogen
- Weitere Profilstäbe und Profilrohre, Sonderlängen und Bearbeitungen auf Anfrage

Profilrohre nach DIN EN 10305 gezogen

Best.-Nr. Ausführung Stahl	Best.-Nr. Ausführung Messing	Best.-Nr. Aluminium schwarz (eloxiert) Aluminium-Profilrohr DIN 17611 / Güte E6	Außenmaß	Innenmaß
209R0.08.0-6kt5	-	-	Ø8	6ktSW5
209R0.09.0-6kt6-SL	-	-	Ø9	6ktSW6
209R0.10.0-6kt6	-	-	Ø10	6ktSW6
209R0.10.0-6kt7	-	-	Ø10	6ktSW7
209R0.12.0-4kt7	203R0.12.0-4kt7	-	Ø12	4kt7
-	203R0.12.0-4kt8	-	Ø12	4kt8
209R0.12.0-6kt6	-	201R0.12.0-6kt6SL*	Ø12	6ktSW6
-	-	201R0.12.0-6kt7*	Ø12	6ktSW7
-	-	201R0.12.0-6kt8*	Ø12	6ktSW8
209R6.09.0-6kt6	-	-	6ktSW9	6ktSW6
209R6.12.0-6kt9	-	-	6ktSW12	6ktSW9

* Fertigungsbedingt weisen die Aluminiumrohre mit Innenprofil immer einen leichten Drall auf.
Es kann deshalb nicht ausgeschlossen werden, dass ein 6kt Profilstab beim Hindurchschieben klemmt.

Profilstäbe nach DIN Profilstäbe nach DIN EN 10278 (Sechskantstäbe und Vierkantstäbe)

Best.-Nr. Ausführung Stahl	Best.-Nr. Ausführung Messing	Außenmaß
209S4.06.0	203V4.06.0	4kt6
209S6.05.0		6ktSW5
209S6.06.0		6ktSW6
209S6.07.0		6ktSW7
209S6.08.0	203V6.08.0	6ktSW8
209S6.09.0		6ktSW9
209S6.12.0	203V6.12.0	6ktSW12

B. Ketterer Söhne GmbH & Co. KG
Bahnhofstraße 20
78120 Furtwangen
Deutschland

Telefon: +49 7723 6569-10
E-Mail: info@ketterer.de
Web: www.ketterer.de