

Kompakter Schwenkantrieb für Stellglieder mit 90° Schwenkbewegung wie Klappen oder Kugelhähne.

Das moderne Konzept mit BLDC-Motoren bietet eine einfache und sichere Bedienung, außerdem geringere Energieverbräuche bei sehr kompakten Abmessungen. Den Schwenkantrieb gibt es in zwei Gehäusematerialien: Edelstahl und Kunststoff. Die Ausführung Edelstahl ist für anspruchsvolle Umgebungsbedingungen ausgelegt: Das Gehäuse aus Edelstahl bietet einen hohen mechanischen Schutz sowie eine hohe Korrosionsbeständigkeit. Einheitliche Module zur Rückmeldung/Ansteuerung lassen sich schnell nachrüsten. Aus wenigen Modellen mit kleinen Bauformen lassen sich somit viele Varianten auf einfache Weise bilden.



Produkteigenschaften im Überblick:

- AUF/ZU Betrieb sowie Positionierung
- Drehmomentbereich: 32 – 100 Nm
- Drehmomentmessung und Drehmomentabschaltung bei allen Baugrößen
- Schwenkbereich 90°
- Mechanische Stellungsanzeige
- Handbedienung über abnehmbare Handkurbel
- Einfache Inbetriebnahme mit Softwareunterstützung
- Wartungsfreier Stellantrieb über die angegebene Lebensdauer
- Niedriger Energieverbrauch beim Fahren und im Stand-by
- Präzise elektronische, verschleißfreie Wegerfassung
- Sanftstart/Sanftstopp zur Schonung der Armatur und genauen Positionierung
- Optionen zu Rückmeldungen über 24 V und analoge Signale, außerdem zur Positionierung über 4 – 20 mA oder 0 – 10 V.

Daten nach Baugröße							
Typ	Drehmomente		Stellzeit für 90° ¹⁾²⁾ [Sekunden]	Armaturen- anschluss	Armaturenspindel Doppelvierkant	Handkurbel Ø [mm]	Gewicht Edelstahl/Kunststoff ca. [kg]
	Steuerbetrieb Max. [Nm]	Regelbetrieb ³⁾ Max. [Nm]					
RP32	32	20	16	F03/F04/F05	SW14	10	2,6/1,5
RP64	64	20	16	F03/F04/F05	SW14	10	2,6/1,5
RP100	100	20	20	F03/F04/F05	SW14	10	2,6/1,5

Ausstattung und Funktionen		
Werkstoff Gehäuse	Kunststoff oder Edelstahl	
Betriebsart	Steuerbetrieb	Kurzzeitbetrieb S2 - 15 min, Klasse A
	Regelbetrieb	Aussetzbetrieb S3 - 25 %, Klasse B
	250 Anläufe pro Stunde	
Motor	BLDC-Motor	
Spannungsversorgung	Standard	Wechselstrom: 100 – 240 V/ 50 – 60 Hz Zulässige Schwankung der Netzspannung: ±10 % Zulässige Schwankung der Netzfrequenz: ±5 %
	Option	Gleichstrom: 24 V DC ±10 %
Überspannungskategorie	Kategorie II gemäß IEC 60364-4-44	
Isolierstoffklasse	B (Motorwicklungen)	
Überstromschutz	Schmelzsicherungen im Netzteil, Motorstromüberwachung, thermische Überwachung im Motor	
Heizung	Über Stand-by-Verbraucher	
Stromverbrauch	Im Stand-by bei permanentem Netzanschluss: < 2 W Im Fahrbetrieb geringe Stromwerte aufgrund eines hohen Wirkungsgrads, siehe elektrische Daten	
Selbsthemmung	Die Selbsthemmung aus dem Stillstand heraus bleibt bis zu einer Drehmomenteinwirkung von 20 Nm erhalten.	
Schwenkwinkel	Standard	Einstellbarer Bereich: 45° – 350°, ohne mechanische Endanschläge, Werkseinstellung: 90°
Mechanische Stellungsanzeige	Kontinuierliche Anzeige für 90°	
Handbetrieb	Mitgelieferte Handkurbel, die für den Handbetrieb aufgesteckt und für den Motorbetrieb abgenommen werden muss. Zur sicheren Aufbewahrung gibt es außen am Stellantrieb eine Halterung.	

- 1) Die Werte für die Stellzeiten beziehen sich auf eine Fahrt über den Weg von 90° mit dem Lastprofil: 10 % Weg mit 100 % Last, 90 % Weg mit 40 % Last
- 2) Derating bei Umgebungstemperaturen über 50 °C: die Geschwindigkeit wird reduziert.
- 3) Maximal zulässiges Drehmoment im Regelbetrieb: S3 - 25 %

Ausstattung und Funktionen		
Wegschaltung	Über Hall-Sensoren	
Drehmomentschaltung	• Abschaltung Endlage AUF über Weg • Abschaltung Endlage ZU wahlweise über Weg oder Drehmoment	
Drehmomentmessung	Elektronische Kontrolle des Drehmoments über den Motorstrom und Abschaltung beim max. Wert	
Ansteuerung	Standard	3-Punkt-Schrittansteuerung über die Netzversorgung. Die Umpolung muss auf Kundenseite erfolgen.
Ausgangssignale, Zustandsmeldungen (Option)	2 x bistabile Relais für Endlagenpositionen AUF und ZU, max. 230 V AC 100 mA bzw. 30 V DC 100 mA	
Multi I/O Modul (Option)	4 x I/O Signale, die durch den Benutzer unterschiedlich konfiguriert werden können, darunter: • Eingänge zur Ansteuerung: Max. 2 x 24 V DC Signale für Fahrbefehle in Richtung AUF und ZU. Alternativ ein analoges Signal zur Positionierung (4 – 20 mA oder 0 – 10 V). • Ausgänge für Rückmeldungen: Max. 4 x Halbleiterrelais für zwei Endlagenpositionen und/oder (Störung und Drehmomentfehler) oder Störung, max 30 V AC/DC und in Summe 1A. Alternativ ein analoges Signal zur Positionsrückmeldung (4 – 20 mA oder 0 – 10 V).	
Bedienung und Anzeige	Unter dem Deckel befinden sich folgende Bedienelemente und LEDs: • 1 DIP-Schalter zur Auswahl der Abschaltart • 1 DIP-Schalter für die Art der Einstellung der Endlage ZU • LED zur Rückmeldung beim Setzen der Endlage und Fehlersignalisierung • Zwei Taster für das Fahren in Richtung AUF und ZU	
Funktionen	Setzen der Endlagen über interne Taster: • Endlage ZU immer über den Taster • Endlage AUF über Taster oder automatisch	
	Abschaltart für Endlage ZU über internen DIP-Schalter weg- oder drehmomentabhängig einstellbar	
	Drehmomentüberwachung über den gesamten Stellweg.	
	Sanftanlauf/Sanftstopp aus und in jede Position	
Elektroanschluss	Kabeleinführungen: 2 x M16 x 1,5 Gewinde für Kabelverschraubungen. Innenliegende Leiste mit Federkraftklemmen für den Anschluss der Adern.	
Anschlussplan	TPC RA010000 (Grundausführung)	
Armaturenanschluss	Maße nach EN ISO 5211, siehe Tabelle „Daten nach Baugröße“.	
Einsatzbedingungen		
Einbaulage	Beliebig, jedoch nicht nach unten hängend	
Aufstellungshöhe	≤ 2 000 m über NN > 2 000 m über NN, auf Anfrage	
Luftfeuchte	15 % bis 95 % relative Luftfeuchte über den gesamten zulässigen Temperaturbereich	
Umgebungstemperatur	Ausführung Kunststoff: –10 °C bis +60 °C auch mit Optionen (u. a. elektronische Baugruppe) Ausführung Edelstahl: –20 °C bis +60 °C auch mit Optionen (u. a. elektronische Baugruppe)	
Schutzart nach DIN EN 60529	IP67	
Verschmutzungsgrad nach IEC 60664-1	Verschmutzungsgrad 4 (im geschlossenen Zustand), Verschmutzungsgrad 2 (intern)	
Schwingungsfestigkeit nach IEC 60068-2-6	2 g, für 10 bis 200 Hz Beständig gegen Schwingungen und Vibrationen beim Anfahren bzw. bei Störungen der Anlage. Eine Dauerfestigkeit kann daraus nicht abgeleitet werden. Gilt nicht in Kombination mit Getrieben.	
Korrosionsschutz	Ausführung Kunststoff: KK, Gehäuse aus PA66 Ausführung Edelstahl: KE, Materialien 1.4301 und 1.4308	
Farbe	Ausführung Kunststoff: Schwarz Ausführung Edelstahl: Edelstahloberfläche ohne Beschichtung	
Treibende Last	Während der Fahrt dürfen keine beschleunigenden Lasten auftreten.	
Lebensdauer	Die Lebensdaueranforderungen der EN ISO 22153 werden erfüllt bzw. übertroffen.	
Schalldruckpegel	< 70 dB (A)	

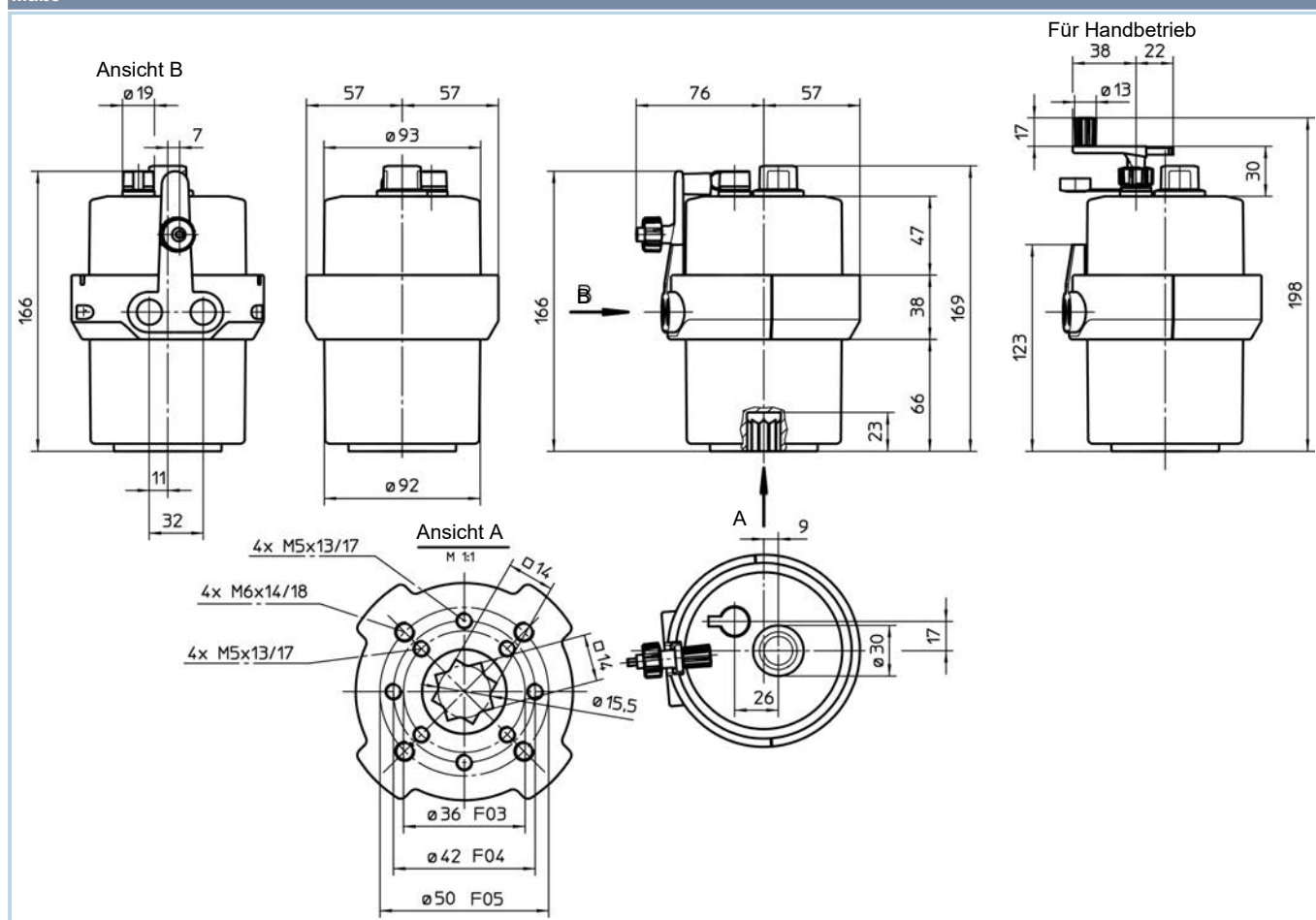
Elektrische Daten Wechselstrom

Typ	Drehmoment		Stellzeit für 90° ⁴⁾⁵⁾	Leistung ⁶⁾	Nennstrom [A] ⁷⁾		Max. Strom [A] ⁸⁾	
	Steuerbetrieb	Regelbetrieb ⁹⁾			100 V AC	240 V AC	100 V AC	240 V AC
	Max. [Nm]	Max. [Nm]	[Sekunden]	[W]				
RP32	32	20	16	9	0,2	0,1	0,3	0,2
RP64	64	20	16	12	0,2	0,1	0,4	0,2
RP100	100	20	20	15	0,3	0,2	0,5	0,3

Elektrische Daten Gleichstrom

Typ	Drehmoment		Stellzeit für 90° ⁴⁾⁵⁾	Leistung ⁶⁾	Nennstrom [A] ⁷⁾		Max. Strom [A] ⁸⁾	
	Steuerbetrieb	Regelbetrieb ⁹⁾			24 V DC		24 V DC	
	Max. [Nm]	Max. [Nm]	[Sekunden]	[W]				
RP32	32	20	16	9	0,41		0,6	
RP64	64	20	16	12	0,55		0,8	
RP100	100	20	20	15	0,69		1,0	

Maße

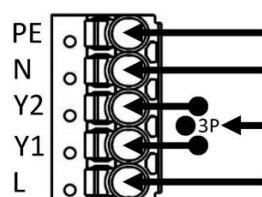


- 4) Die Werte für die Stellzeiten beziehen sich auf eine Fahrt über den Weg von 90° mit dem Lastprofil: 10 % Weg mit 100 % Last, 90 % Weg mit 40 % Last
- 5) Derating bei Umgebungstemperaturen über 50 °C: die Geschwindigkeit wird reduziert.
- 6) Vom Stellantrieb aufgenommene Wirkleistung bei 35 % vom maximalen Drehmoment
- 7) Nennstrom bei 35 % vom maximalen Drehmoment
- 8) Strom bei maximalem Drehmoment
- 9) Maximal zulässiges Drehmoment im Regelbetrieb: S3 - 25 %

Elektrischer Anschluss

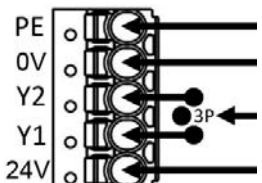
Grundausführung, Leistungsklemmen

100 – 240 V AC 50/60 Hz



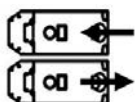
PE	Schutzleiter (PE)
N	N
Y2	L CCW ↺
Y1	L CW ↻
L	(dauerhaft mit Strom versorgt, wenn Option 1 oder 2 verwendet wird)

24 V DC

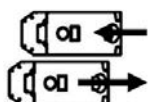


PE	Schutzleiter (PE)
N	0V
Y2	24V CCW ↺
Y1	24V CW ↻
24V	(dauerhaft mit Strom versorgt, wenn Option 1 oder 2 verwendet wird)

Option 1: Ausgangssignale Endlagenpositionen AUF und ZU (Erweiterungsmodul)

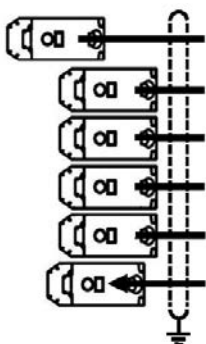


COM 2	max. 230 V AC 100 mA
DOUT 2	Endlage CCW ↺



COM 1	max. 230 V AC 100 mA
DOUT 1	Endlage CW ↻

Option 2: Multi I/O Modul (Erweiterungsmodul)



	1	2	3	4	5	6	7
	1 2 3 4	1 2 3 4	1 2 3 4	1 2 3 4	1 2 3 4	1 2 3 4	1 2 3 4
COM	COM	COM	COM	COM	COM	COM	COM
I/O 4	DOUT Endlage CCW	DOUT Stellantrieb betriebsbereit	DOUT Stellantrieb betriebsbereit	DOUT Stellantrieb betriebsbereit	DOUT Stellantrieb betriebsbereit	DOUT Stellantrieb betriebsbereit	DOUT Endlage CCW
I/O 3	DOUT Endlage CW	DOUT Drehmomentfehler	DOUT Drehmomentfehler	DOUT Drehmomentfehler	AOUT Rückmeldung Position 4 – 20 mA	AOUT Rückmeldung Position 0 – 10 V	DOUT Endlage CW
I/O 2	DIN Fahrbefehl CCW	DOUT Endlage CCW	AOUT Rückmeldung Position 4 – 20 mA	AOUT Rückmeldung Position 0 – 10 V	DIN Fahrbefehl CCW	DIN Fahrbefehl CCW	DIN Fahrbefehl CW/CCW **
I/O 1	DIN Fahrbefehl CW	DOUT Endlage CW	AIN Ansteuerung Position 4 – 20 mA	AIN Ansteuerung Position 0 – 10 V	DIN Fahrbefehl CW	DIN Fahrbefehl CW	
24V DC	24V DC extern	24V DC extern	24V DC extern	24V DC extern	24V DC extern	24V DC extern	24V DC extern
	8	9	10	11	12	13	14
	1 2 3 4	1 2 3 4					
COM	COM	COM					
I/O 4	DOUT Endlage CCW	DOUT Endlage CCW					
I/O 3	DOUT Endlage CW	DOUT Endlage CW					
I/O 2	AOUT Rückmeldung Position 4 – 20 mA	AOUT Rückmeldung Position 0 – 10 V					
I/O 1	AIN Ansteuerung Position 4 – 20 mA	AIN Ansteuerung Position 0 – 10 V					
24V DC	24V DC extern	24V DC extern					

* Werkseinstellung

CW: rechtsdrehend

CCW: linksdrehend

DOUT max. 30 V AC/DC 1 A

DIN/AOUT/AIN SPS Norm Typ 2

** 0 V = CW

24 V = CCW