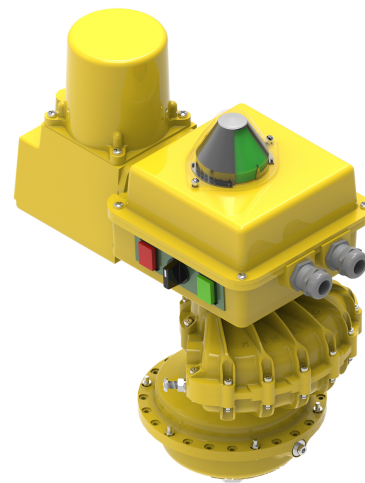


# KINETROL Elektrohydraulischer Schwenk-/Regelantrieb

## Allgemeine Daten



Basisdaten	: siehe Schwenkantrieb
Werkstoffe	: siehe Schwenkantrieb
Nennhub	: Arbeitswinkel 0° - 90°
Führungsgrösse	: 4-20mA Einheitssignal 4-20mA oder 12-20mA split-range Signal alternativ
Linearität	: <1% des Nennhubes
Hubspanne	: ±15%
Nullpunkt	: ±6°
Totband	: einstellbar zwischen 0,1° und 1,6° Arbeitswinkel
Hysteresse	: <0,5% des Nennhubes
Wiederholgenauigkeit	: <0,5% des Nennhubes
Ansprechspanne *)	: Antriebsgrössen mA
	05 0,15
	07 0,6
	09-14 0,04
Temperaturbereich	: -20°C bis +60°C
Temperaturstabilität	: <0,5% des Nennhubes
Einschalhäufigkeit	: max. 3000 Zyklen/h
Eingangswiderstand	: 250 Ohm bei Signal 4-20mA 500 Ohm bei Signal 4-12 und 12-20mA

Netzanschluss : 220-240VAC, 50-60Hz  
alternativ 115VAC,  
24VAC,  
24VDC

Nennleistung : 150W  
Schutzart : IP 65 nach IEC 144

Werkstoffe

Pumpen- und Motorgehäuse  
sowie Steuereinheit : Zinkdruckguss  
Antriebsgehäuse : Zinkdruckguss  
Schwenkflügel, Gr. 05 : Edelstahl  
alle anderen Grössen : Sphäroguss  
Flügelabdichtung : Polyurethan  
Federeinheit; Gr. 05-10 : Zinkdruckguss  
Gr. 12-14 : Gussaluminium  
Federn (gekapselt) : Federstahl  
Oberflächenbeschichtung : eingebranntes Epoxidharz

## Vorteile

- einfachwirkende Antriebe mit Federschlusseinheit zum Öffnen bzw. Schliessen einer Armatur bei Stromausfall
- doppelwirkende Antriebe mit hoher Leistung
- kompakte Einheit ohne aussenliegender Verrohrung
- anwenderfreundlich - bauseits von vertikaler auf horizontale Einbaulage umzubauen, Federeinheit nachrüstbar
- Schutzart IP65 sowie eine Epoxidharzbeschichtung schützen vor äusseren Einwirkungen
- 6 Antriebsgrössen mit bis zu 1220Nm Drehmoment verfügbar
- Stellungsregler mit 4-20mA Einheitssignal sowie 4-12mA bzw 12-20mA split-range Signalen auf Wunsch
- potentialfreie Endschalter

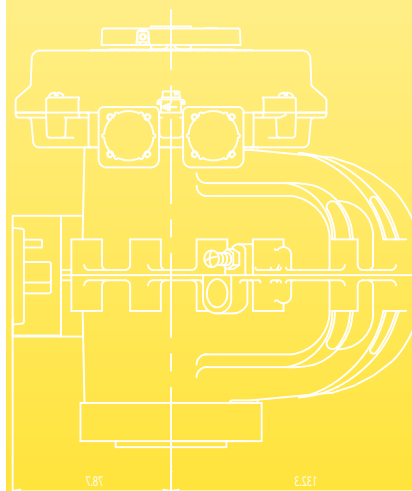
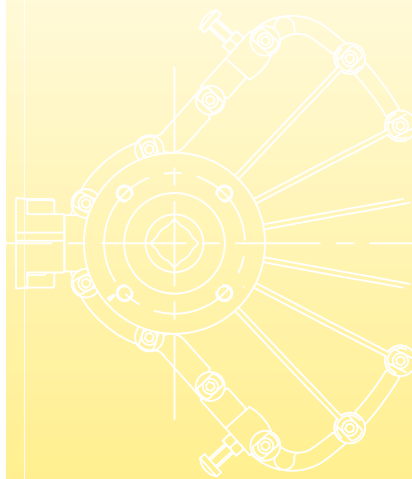
## Funktion

### Elektrohydraulischer Regelantrieb

Der nebenstehend beschriebene elektrohydraulische Schwenkantrieb besitzt eine zusätzl. elektronische Steuerplatine zum Vergleich von SOLL-Stellung (Stellsignal) und IST-Stellung (Feedback Potentionmeter). Weichen diese Werte voneinander mehr ab, als durch die einstellbare Totzone für zulässig definiert ist, regelt die Steuerung mittels Pumpe und Magnetventilen die Winkelstellung der Antriebswelle nach. Endlagenschalter verhindern, dass die Hydraulik gegen die eingebauten Endanschläge des Antriebes arbeitet. Bis zu 2 zusätzl. und potentialfreie Endschalter können zur externen Rückmeldung der Endlagen montiert werden. Die elektronische Steuerplatine besitzt Einstellpotentiometer zur Korrektur von Nullpunkt, Bereich und Totzone. Die Ansteuerung von Motor und Magnetventil erfolgt durch eine über Optokoppler von der Steuerelektronik isolierte Schaltung.

### Elektrohydraulischer Schwenkantrieb

Eine elektronische Hydraulikpumpe versorgt über eine Steuereinheit den Schwenkantrieb mit Drucköl. Die Steuereinheit umfasst im Wesentlichen die Magnetventile und Rückschlagventile sowie nockengesteuerte Endlagenschalter (zusätzl. Endschalter zur Rückmeldung auf Wunsch). Die Schaltschwindigkeit kann, ebenfalls auf Wunsch, über eingebaute Drosseln korrigiert werden. Doppeltwirkende Antriebe können wahlweise mit bei Stromausfall blockierter oder nicht blockierter Antriebswelle geliefert werden.



KINETROL-EHD  
elektrohydraulischer Schwenkantrieb

